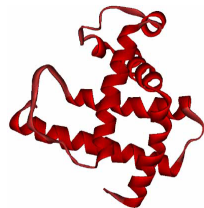
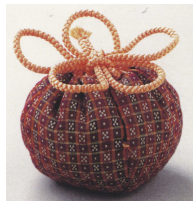


結び目の数学

鈴木咲衣

RIMS 公開講座, 2016 年 8 月 1 日 ~ 4 日



講義の目標

講義の目標

- 1 日目：結び目理論の研究対象と研究方法を理解する。
- 2 日目：ジョーンズ多項式の定義を理解する。
- 3 日目：ジョーンズ多項式を研究する。
- 4 日目：量子トポロジーの最先端の研究を垣間見る。

絡み目不変量を作るレシピ (復習)

$$\text{絡み目不変量 } f: \{ \text{絡み目} \} / \sim \rightarrow I$$

\Downarrow 1:1 ↗ ここを作る

$$\{ \text{絡み目の図式} \} / \sim_{\text{RI, RII, RIII}}$$

—— レシピ ——

(i) 絡み目図式に対して値を対応させる.

$$f: \{ \text{絡み目の図式} \} \rightarrow I$$

(ii) ライデマイスター移動での不変性を示す.

絡み目不変量を作るレシピ (復習)

ジョーンズ多項式 $V: \{ \text{絡み目} \} / \sim \rightarrow \mathbb{Z}[A, A^{-1}]$

\Downarrow 1:1 ↗ ここを作る

$\{ \text{絡み目の図式} \} / \sim_{\text{RI, RII, RIII}}$

レシピ

(i) 絡み目図式に対して値を対応させる (昨日) .

$$V: \{ \text{絡み目の図式} \} \rightarrow \mathbb{Z}[A, A^{-1}]$$

(ii) ライデマイスター移動での不変性を示す (今日) .

ジョーンズ多項式 (復習)

(a) カウフマン括弧

$$\langle \rangle: \{ \text{絡み目の図式} \} \rightarrow \mathbb{Z}[A, A^{-1}]$$

を定義する.

(b) カウフマン括弧を補正する.

$$V_D(t) = (-A^3)^{-w(D)} \langle D \rangle |_{A^2=t^{-1/2}}$$

ただし D は絡み目の図式で,

$$w(D) = (D \text{ の正交点の数}) - (D \text{ の負交点の数}).$$

ジョーンズ多項式 (復習)

(a) カウフマン括弧 $\langle \rangle$: $\mathcal{L} \rightarrow \mathbb{Z}[A, A^{-1}]$ を以下の性質で定義する.

$$(K1) \quad \langle \text{cross} \rangle = A \langle \text{cup} \rangle + A^{-1} \langle \text{cap} \rangle$$

交点が帰納的に減り, いくつかの円周のみが残る.

$$(K2) \quad \langle D \circ \rangle = -(A^2 + A^{-2}) \langle D \rangle$$

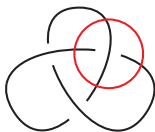
円周が帰納的に減り, 一つの円周が残る.

$$(K3) \quad \langle \bigcirc \rangle = 1$$

最後に残った円周を 1 にすれば $\mathbb{Z}[A, A^{-1}]$ の元が得られる.

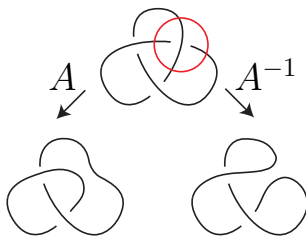
三葉結び目のジョーンズ多項式

(K1)



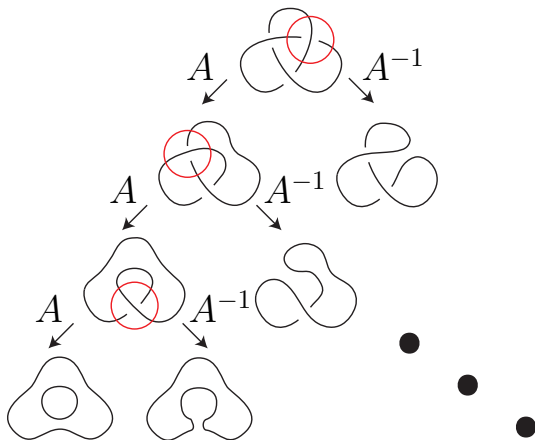
三葉結び目のジョーンズ多項式

(K1)



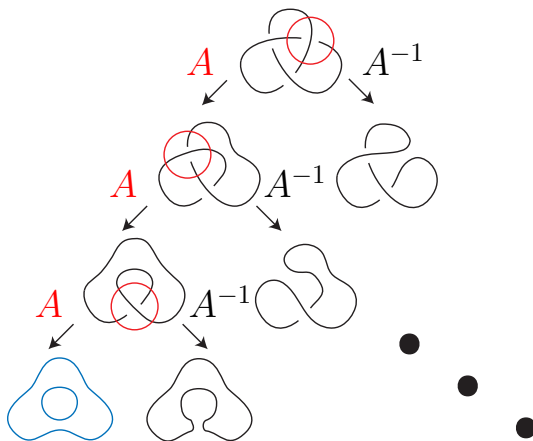
三葉結び目のジョーンズ多項式

(K1)



三葉結び目のジョーンズ多項式

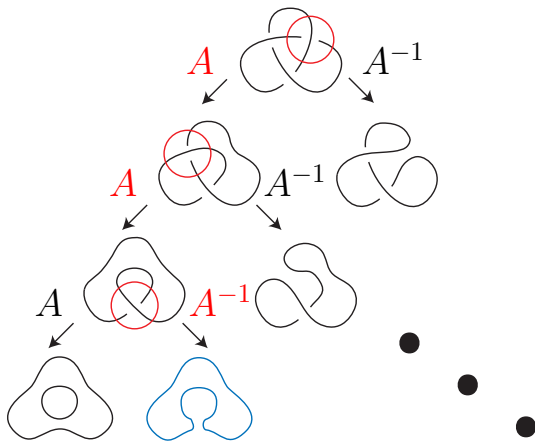
(K2, K3)



$$-(A^2 + A^{-2})A^3 + 1 \cdot A + \dots$$

三葉結び目のジョーンズ多項式

(K2, K3)



$$-(A^2 + A^{-2})A^3 + 1 \cdot A + \dots$$

三葉結び目のジョーンズ多項式

$A^2 = t^{-1/2}$ と置いて

$$\begin{aligned} V\left(\text{三葉結び目}\right) &= (-A^3)^{-3}(-A^5 - A^{-3} + A^{-7}) \\ &= (-t^{-3/2})^{-3}(-t^{-5/2} - t^{3/2} + t^{7/2}) \end{aligned}$$

絡み目不変量を作るレシピ (復習)

ジョーンズ多項式 $V: \{ \text{絡み目} \} / \sim \rightarrow \mathbb{Z}[A, A^{-1}]$

\Downarrow 1:1 ↗ ここを作る

$\{ \text{絡み目の図式} \} / \sim_{R_I, R_{II}, R_{III}}$

レシピ

(1) 絡み目図式に対して値を対応させる (昨日) .

$$V: \{ \text{絡み目の図式} \} \rightarrow \mathbb{Z}[A, A^{-1}]$$



(2) ライデマイスター移動での不変性を示す (今日) .

三日目の目次

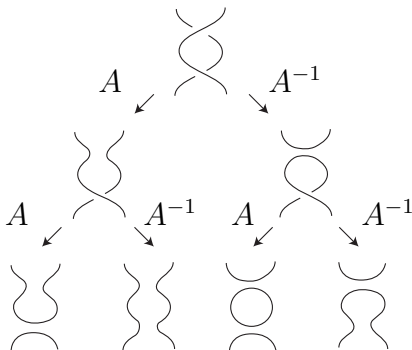
- (1) ジョーンズ多項式が不変量であることの確認
- (2) ジョーンズ多項式の性質
- (3) 未解決問題
- (4) 最先端の研究 (量子トポロジー)

(1) ジョーンズ多項式が不変量であることの確認

ジョーンズ多項式が RII で不変であることの確認

$$V\left(\text{Diagram 1}\right) \stackrel{?}{=} V\left(\text{Diagram 2}\right)$$


カウフマン括弧の性質 (K1) より左辺は次のようになる。



すなわち

$$\langle \text{crossing} \rangle = A^2 \langle \text{two cups} \rangle + \langle \text{two caps} \rangle + \langle \text{two circles} \rangle + A^{-2} \langle \text{two crossings} \rangle$$

$$\begin{aligned}
 \langle \text{Diagram 1} \rangle &= A^2 \langle \text{Diagram 2} \rangle + \langle \text{Diagram 3} \rangle + \langle \text{Diagram 4} \rangle + A^{-2} \langle \text{Diagram 5} \rangle \\
 &= A^2 \langle \text{Diagram 2} \rangle + \langle \text{Diagram 3} \rangle - (A^2 + A^{-2}) \langle \text{Diagram 4} \rangle + A^{-2} \langle \text{Diagram 5} \rangle \\
 &= \langle \text{Diagram 3} \rangle \\
 &\Rightarrow V(\text{Diagram 1}) = V(\text{Diagram 3})
 \end{aligned}$$

[RII での不変性の証明終了]

(2) ジョーンズ多項式の性質

(a) スケイン関係式

(b) ジョーンズ多項式と絡み目の幾何学的性質

(a) スケイン関係式

スケイン関係式

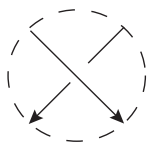
$A^2 = t^{-1/2}$ と置くと,

$$\begin{cases} t^{-1}V_{L_+}(t) - tV_{L_-}(t) = (t^{1/2} - t^{-1/2})V_{L_0}(t), \\ V_{\text{Unknot}}(t) = 1. \end{cases}$$

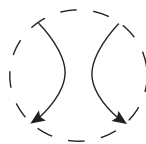
ただし L_+, L_-, L_0 は以下の点線で囲まれた部分以外は同じであるような3つの絡み目 (図式ではなく3次元的) .



L_+

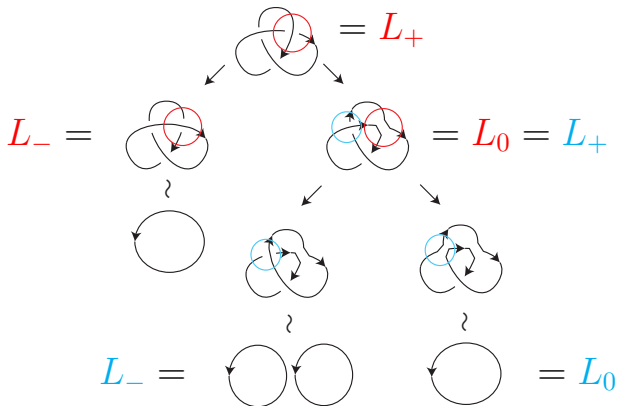


L_-



L_0

スケイン関係式



カウフマン括弧と違って3次元的に計算できる。
 $w(L)$ を計算する必要もない。

(証明) カウフマン括弧の性質 (K1) を 2 回使うと

$$\langle \text{crossing} \rangle = A \langle \text{cup} \rangle + A^{-1} \langle \text{cap} \rangle \quad (1)$$

$$\langle \text{crossing} \rangle = A \langle \text{cap} \rangle + A^{-1} \langle \text{cup} \rangle \quad (2)$$

$$\{(1) \times A\} - \{(2) \times A^{-1}\} :$$

$$A \langle \text{crossing} \rangle - A^{-1} \langle \text{crossing} \rangle = (A^2 - A^{-2}) \langle \text{cup} \rangle$$

$$w(\text{cup}) = w(\text{crossing}) - 1 = w(\text{crossing}) + 1 \text{ に注意すると}$$

$$\begin{aligned} A^4 (-A^3)^{-w(\text{crossing})} \langle \text{crossing} \rangle - A^{-4} (-A^3)^{-w(\text{cup})} \langle \text{crossing} \rangle \\ = -(A^2 - A^{-2}) (-A^3)^{-w(\text{cup})} \langle \text{cup} \rangle \end{aligned}$$

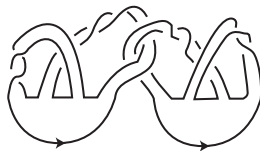
[証明終了]

(b) ジョーンズ多項式と絡み目の幾何学的性質

リボン絡み目と境界絡み目のジョーンズ多項式



リボン絡み目



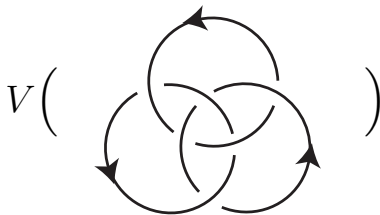
境界絡み目

L : n 成分リボン絡み目 or 境界絡み目

$$\Rightarrow V_L(t) \in (t^{1/2} + t^{-1/2})^{n-1} \mathbb{Z}[t^{1/2}, t^{-1/2}]$$

⇒ “リボン絡み目と境界絡み目は自明な絡み目に近い”

ボロミアン絡み目のジョーンズ多項式



$$= -t^3 - t^{-3} + 3t^2 + 3t^{-2} - 2t - 2t^{-1} + 4$$

⇒ ボロミアン絡み目はリボンでも境界でもない。

⇒ リボン絡み目や境界絡み目より自明な絡み目から遠い。

(3) 未解決問題

未解決問題

- ▶ ジョーンズ多項式は自明な結び目を判定できるか？

$$V_L(t) = 1 \Rightarrow L = O?$$

- ▶ ジョーンズ多項式の像となるような $\mathbb{Z}[t^{1/2}, t^{-1/2}]$ の部分集合を決定せよ。

素な結び目の像は？ 連結和との関係は？

- ▶ ジョーンズ多項式の 3 次元的な解釈？

他の幾何学的不変量との関係は？

- ▶ ジョーンズ多項式 v.s. 双曲体積 (体積予想)

絡み目の補空間の双曲体積がジョーンズ多項式から得られる？

(4) 最先端の研究 (量子トポロジー)

最先端の研究（量子トポロジー）

- ▶ ジョーンズ多項式（1984年～）
量子トポロジーの起源
- ▶ 色付きジョーンズ多項式（1980年代後半～）
ジョーンズ多項式の R 行列を一般化
- ▶ 普遍量子 sl_2 不変量（1980年代後半～）
色付きジョーンズ多項式を1つの不変量に統一
- ▶ 数理物理の枠組みを用いた理解（1980年代後半～）
チャーン-サイモンズ理論
- ▶ ジョーンズ多項式の圏化（1990年代後半～）
オイラー数がジョーンズ多項式となるようなホモロジー不変量

演習問題 3

演習問題 3

- ▶ ジョーンズ多項式が RI, RIII で不変であることを示してみよう
- ▶ ある結び目 K のジョーンズ多項式とその鏡像 \bar{K} のジョーンズ多項式にはどんな関係があるだろう.
- ▶ ある結び目 K のジョーンズ多項式と向きを逆にした結び目 \vec{K} のジョーンズ多項式にはどんな関係があるだろう.
- ▶ ある結び目 K と K' の連結和のジョーンズ多項式を K と K' のジョーンズ多項式を用いて表してみよう.

ジョーンズ多項式の RI での不変性

RI の左辺で交点を減らすと

$$\langle \text{Diagram 1} \rangle = A \langle \text{Diagram 2} \rangle + A^{-1} \langle \text{Diagram 3} \rangle = -A^3 \langle \text{Diagram 4} \rangle$$

ここで

$$w(\text{Diagram 1}) = -A^3 w(\text{Diagram 4})$$

より

$$V(\text{Diagram 1}) = V(\text{Diagram 4})$$

が従う.

[証明終了]

ジョーンズ多項式の RIII での不変性

RIII の両辺の交点を一箇所減らすと

$$\langle \text{Diagram 1} \rangle = A \langle \text{Diagram 2} \rangle + A^{-1} \langle \text{Diagram 3} \rangle$$

$$\langle \text{Diagram 4} \rangle = A \langle \text{Diagram 5} \rangle + A^{-1} \langle \text{Diagram 6} \rangle$$

ここで、右辺同士は RII で移りあい、RII でカウフマン括弧は不変なので両者は等しい。

[証明終了]

鏡像のジョーンズ多項式

定理

L : 絡み目, \bar{L} : 絡み目 L の鏡像

$$V_{\bar{L}}(t) = V_L(t^{-1})$$



(証明) 絡み目 L の図 D と鏡像 \bar{L} の図 \bar{D} は交点のひもの上下が逆になっているのでカウフマン括弧の性質 (K1) で A と A^{-1} を逆にした関係式が成り立つ。

鏡像のジョーンズ多項式

すなわち

$$\langle \text{crossing} \rangle = A \langle \text{cup} \rangle + A^{-1} \langle \text{cap} \rangle \quad (1)$$

$$\langle \text{crossing} \rangle = A \langle \text{cap} \rangle + A^{-1} \langle \text{cup} \rangle \quad (2)$$

(1), (2) より, $\langle \bar{D} \rangle(A) = \langle D \rangle(A^{-1})$ が従う.

さらに $w(D) = -w(D)$ より $V_{\bar{L}}(t) = V_L(t^{-1})$ も従う.

[証明終了]

三葉結び目とその鏡像のジョーンズ多項式

$$V\left(\begin{array}{c} \text{三葉結び目} \\ \text{(時計回り)} \end{array}\right) = (-A^3)^{-3}(-A^5 - A^{-3} + A^{-7})$$

$$V\left(\begin{array}{c} \text{三葉結び目} \\ \text{(逆時計回り)} \end{array}\right) = (-A^{-3})^{-3}(-A^{-5} - A^3 + A^7)$$

三葉結び目とその鏡像はイソトピックでない！

逆向きの結び目のジョーンズ多項式

定理

L : 絡み目, \vec{L} : L の向きを逆にした絡み目

$$V_{\vec{L}}(t) = V_L(t)$$



(証明)

カウフマン括弧は向きに依らない. また, $w(L) = w(\vec{L})$ より主張が従う.

[証明終了]

三葉結び目とその逆向きのジョーンズ多項式

$$V\left(\begin{array}{c} \text{三葉結び目} \\ \text{(時計回り)} \end{array}\right) = (-A^3)^{-3}(-A^5 - A^{-3} + A^{-7})$$

$$V\left(\begin{array}{c} \text{三葉結び目} \\ \text{(逆時計回り)} \end{array}\right) = (-A^3)^{-3}(-A^5 - A^{-3} + A^{-7})$$

(この場合は2つがイソトピックだから当然.)

結び目の連結和とジョーンズ多項式

定理

K, K' : 結び目, $K \# K'$: K と K' の連結和

$$V_{K \# K'}(t) = V_K(t) \times V_{K'}(t)$$



(証明) K と K' を隣においた絡み目を $K + K'$ とおくと,

$$V\left(\begin{array}{c} \text{---} \circlearrowleft \text{---} \\ \text{---} \circlearrowright \text{---} \end{array}\right) = -(t^{1/2} + t^{-1/2})V(K)V(K')$$

結び目の連結和とジョーンズ多項式

(証明続き) スケイン関係式より

$$\begin{aligned}
 (t^{1/2} - t^{-1/2})V(\text{link}(K, K')) &= t^{-1}V(\text{cross}(K, K')) - tV(\text{cross}(K, K')) \\
 &= -(t - t^{-1})V(\text{cup}(K, K'))
 \end{aligned}$$

したがって

$$\begin{aligned}
 V(\text{cup}(K, K')) &= -\frac{1}{t^{1/2} + t^{-1/2}}V(K) \cdot V(K') \\
 &= V(K)V(K')
 \end{aligned}$$

[証明終了]

三葉結び目と鏡像の連結和のジョーンズ多項式

$$V\left(\text{三葉結び目}\right) = (-A^3)^{-3}(-A^5 - A^{-3} + A^{-7})$$

$$V\left(\text{鏡像}\right) = (-A^{-3})^{-3}(-A^{-5} - A^3 + A^7)$$

$$V\left(\text{連結和}\right) = (-A^5 - A^{-3} + A^{-7}) \times (-A^{-5} - A^3 + A^7)$$

3日目お疲れさまでした 🐱