

問題

代数多様体 X の

$$\inf_{\text{計量 } X} \int | \text{曲率} |^2$$

を求めよ.

\inf を達成する計量はあるか?

1日目 楕円曲線の場合.

2日目 小平の埋込定理, Kähler計量の曲率
Calabiの計算.

3日目 Kähler計量の空間

4日目 幾何学的量子化

5日目 K-安定性と Donaldsonの不等式!

この証明を目標にする!

13:00 ~ 16:10

3hです.

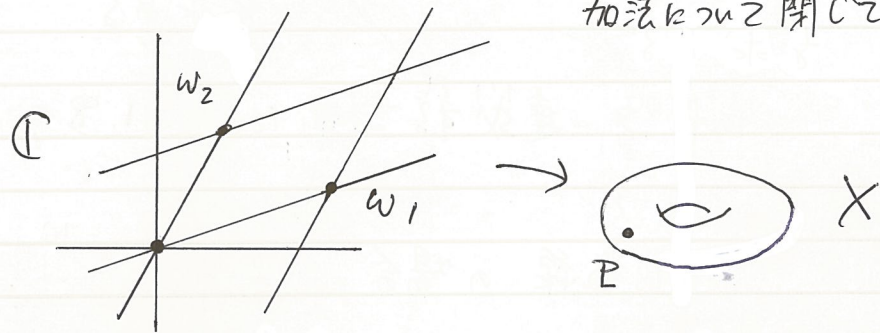
1日目

楕円曲線

$\omega_1, \omega_2 \in \mathbb{C}$

$\Lambda := \left\{ \begin{matrix} \omega = m_1 \omega_1 + m_2 \omega_2 \\ m_1, m_2 \in \mathbb{Z} \end{matrix} \right\}$

加法による閉じている



$\Lambda \cap \mathbb{C}$ 群作用

$X := \mathbb{C}/\Lambda$

$\Lambda \times \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$

$\mathbb{C} \rightarrow X$ 普遍被覆

$(\omega, z) \mapsto (z + \omega)$

平行移動

X は 1次元 コンパクト 複素多様体

(トーラスに微分同相)

とする。

それだけである。

原点の像 P という特別な点が付いてくる。

また、 \mathbb{C} の平坦な構造が X に 遺伝する。

\mathbb{C} 上の X 上の有理型関数 $\Leftrightarrow \Lambda$ 不変有理型関数

で、

高さ P におけるみ 1位の極を持つ有理型関数 ... 存在しない

高さ P におけるみ 2位の極を持つ有理型関数 ... $p(z)$

$$p(z) = \frac{1}{z^2} + \sum_{\omega \in \Lambda \setminus \{0\}} \left(\frac{1}{(z-\omega)^2} - \frac{1}{\omega^2} \right)$$

偶関数

$$p'(z) = \frac{\partial p}{\partial z}$$

は P において 3位の極を持ち

奇関数

$$(p'(z))^2 = 4p(z)^3 - g_2 p(z) - g_3$$

を満たす。

$$X = \mathbb{C}/\Lambda \rightarrow \mathbb{P}^2$$

$$[z] \mapsto [p(z) : p'(z) : 1]$$

は複素多様体の埋め込みを定め、

X は \mathbb{P}^2 の 3次曲線 $\left\{ [X:Y:Z] \in \mathbb{P}^2 \mid \begin{matrix} Y^2 Z^2 \\ = X^3 - g_2 X Z^2 - g_3 Z^3 \end{matrix} \right\}$

複素射影平面

と同一視できる。

楕円曲線のモジュライ

同型なものと同視する!

(解析的構成)

$X = \mathbb{C}/\Lambda$ は ω_1, ω_2 で "11°×11°" になる。

とくに

$\omega_1 = 1, \omega_2 = \tau$ ($\text{Im} \tau > 0$)

と ω_2 タイプで同型類は全て拾えていく。

さらに

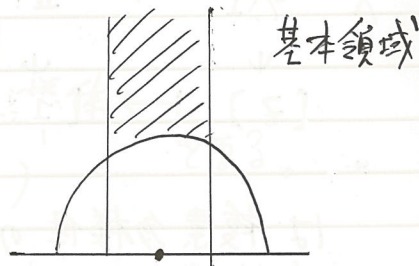
$$\begin{aligned} \tau &\sim \tau + 1 && \leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \\ \tau &\sim -\frac{1}{\tau} && \leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \end{aligned} \left. \vphantom{\begin{matrix} \tau \\ \tau \end{matrix}} \right\} \begin{matrix} \text{SL}(2; \mathbb{Z}) \\ \text{を生成} \end{matrix}$$

よって同型 X を定める。

複素1次元!

$$\left\{ \tau \in \mathbb{C} \mid \text{Im} \tau > 0 \right\} / \text{SL}(2; \mathbb{Z})$$

こうして得られる X の "11°×11°" の型はコンパクトではない。



(代数的構成)

\mathbb{P}^3 の 3次曲線

$$f(X, Y, Z) = \sum_{\substack{i+j+k=3 \\ i, j, k \geq 0}} \sum_{ijk} X^i Y^j Z^k = 0$$

(特異点を持つかもしれない)

よって 104 の係数 \sum_{ijk} で "11°×11°" になる。
 $\sum = (\sum_{ijk}) \in A_{\sum}^{10}$

$GL(3; \mathbb{C}) \curvearrowright \mathbb{P}^3$

$$\left(\begin{matrix} GL(3; \mathbb{C}) \\ \downarrow \\ (A, [X:Y:Z]) \end{matrix} \right) \times \left(\begin{matrix} \mathbb{P}^3 \\ \downarrow \\ [A_{11}X + A_{12}Y + A_{13}Z : \\ A_{21}X + A_{22}Y + A_{23}Z : \\ A_{31}X + A_{32}Y + A_{33}Z] \end{matrix} \right) \rightarrow \mathbb{P}^3$$

$$f(A_{11}X + A_{12}Y + A_{13}Z, A_{21}X + A_{22}Y + A_{23}Z, A_{31}X + A_{32}Y + A_{33}Z)$$

$$= \sum_{i+j+k=3} \sum_{ijk} A_{ijk} X^i Y^j Z^k$$

よって \sum_{ijk} を \sum_{ijk}^A と移す。これは右作用

$GL(3; \mathbb{C}) \curvearrowright A_{\sum}^{10}$ を定める。

楕円曲線 X と X' が同型
 \Leftrightarrow 対応する f と f' が $GL(3)$ 作用で移り合う
 X のものを \mathbb{P}^3 の中で定める $GL(3)$ の元は有限個しかない。
 mod \mathbb{C}^* で

困難

9次元

$A^3 / GL(3; \mathbb{C})$ は代数多様体になる!

(* 特異点のある曲線も含んで)

例 $\mathbb{C}^* \curvearrowright A^2$ アイン平面 座標

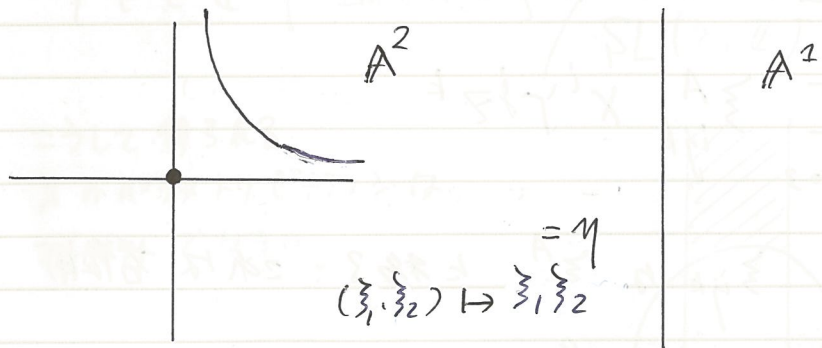
by $(z_1, z_2) \mapsto (\alpha z_1, \alpha^{-1} z_2)$

軌道は次の3種類に分かれる。

(1) 原点 $(0,0)$

(2) $\{z_1=0, z_2 \neq 0\}$ or $\{z_1 \neq 0, z_2=0\}$

(3) 各 $\eta \in \mathbb{C}^*$ に対応 $\{z_1 z_2 = \eta\}$



関数の空間 $\mathbb{C}[z_1, z_2]$ $\mathbb{C}[z_1, z_2] \mathbb{C}^* = \mathbb{C}[z_1 z_2]$

軌道(3) はそれぞれ異なる点に移るが、

(1), (2) は全て原点に移り、分離して置く。

つまり、「群作用で不変な関数をとること」と

「高空間をとること」が整合する。

⇒ 原点を含む閉軌道を考える限りは大丈夫。

(cf: $\mathbb{C}^* \curvearrowright A^{n+1}$ であって \mathbb{P}^n を作る場合、原点を抜いたのも同じ理由。)

そこで、特に

$$\lambda: \mathbb{C}^* \rightarrow GL(3; \mathbb{C})$$

$$\alpha \mapsto \begin{pmatrix} \alpha^{\lambda_1} & & \\ & \alpha^{\lambda_2} & \\ & & \alpha^{\lambda_3} \end{pmatrix}$$

と η 準同型を考えると、定数倍は X を変えるから

$\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 0$ としよ。3次曲線は

$$\sum_{i+j+k=3} z_{ijk} X^i Y^j Z^k \mapsto \sum_{\substack{i+j+k=3 \\ \sum_{ijk} \in A}} d^{2\lambda_1 + j\lambda_2 + k\lambda_3} z_{ijk} X^i Y^j Z^k$$

と η 風に変換される。

命題

ξ の軌道 が 原点 に 近づく

$$\Rightarrow \mu(\xi, \lambda) := -\min \{ i\lambda_1 + j\lambda_2 + k\lambda_3 \mid \xi_{ijk} \neq 0 \} \geq 0 \text{ が成り立つ}$$

proof)

$$\xi_{ijk} \neq 0 \Rightarrow i\lambda_1 + j\lambda_2 + k\lambda_3 > 0 \text{ とする}$$

$$\sum \alpha^{i\lambda_1 + j\lambda_2 + k\lambda_3} \xi_{ijk} x^i y^j z^k \rightarrow 0 \quad (\alpha \rightarrow 0)$$

//

つまり、すべての軌道がどうかは

$$\forall \lambda \text{ に対し } \mu(\xi, \lambda) \geq 0 \text{ がどうかで判定できる}$$

$$\forall \lambda: \mathbb{C}^* \rightarrow GL(3; \mathbb{C}) \text{ に対し } \mu(\xi, \lambda) > 0$$

とする ξ を、安定とする。

例として $(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3) = (2, -1, -1)$ のときは

$$\begin{array}{ccccccc} & & & & & & 6 \\ & & & & & & 3 & 3 \\ & & & & & & 0 & 0 & 0 \\ & & & & & & -3 & -3 & -3 & -3 \end{array}$$

だから、安定である y^3, y^2z, yz^2, z^3 の係数は全て消える。
これは 3次曲線が $x=0$ と 2次曲線に分かれることと同値。

$(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3) = (1, 1, -2)$ のときは

$$\begin{array}{ccccccc} & & & & & & 3 \\ & & & & & & 3 & 0 \\ & & & & & & 3 & 0 & -1 \\ & & & & & & 3 & 0 & -1 & -6 \end{array}$$

安定である xz^2, yz^2, z^3 の係数は全て消える。

これは点 $(0=0=1)$ が特異点であることと同値。

(3方程式を微分に置き換える)

他の λ でも同様で

定理

ξ が安定 \Leftrightarrow 3次曲線が滑らか。

ヒント: これを確かめよ。

代数
高次元の多様体では

安定 $\Leftrightarrow X$ が $\int_X |曲率|^2$ 最小の計量を持つ

と予想される。

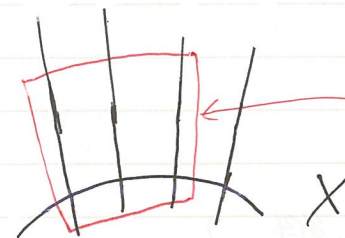
(Yau-Tian-Donaldson 予想)

明日は、高次元で右辺をどう定式化するか話す。

2日目

正則直線束

複素多様体 X の各点に
1次元 \mathbb{C} ベクトル空間を逆バネのもの



局所的には直積.

定義

正則写像

$$\pi: L \rightarrow X$$

1) π は全射で、 $\forall x \in X$ に対し
 $\pi^{-1}(x)$ は 1次元 \mathbb{C} ベクトル空間

2) $X = \bigcup_{\alpha} U_{\alpha}$ 開被覆 での

$$\pi^{-1}(U_{\alpha}) \xrightarrow{f_{\alpha}} U_{\alpha} \times \mathbb{C}$$

$$\begin{array}{ccc} \pi & \searrow & \swarrow p_1 \\ & U_{\alpha} & \end{array}$$

を可換にし、各 $\pi^{-1}(x)$ の同型を与える f_{α}
が存在する。

$$f_\alpha \circ f_\beta^{-1}(z, w) = (z, g_{\alpha\beta}(z)w)$$

よって $g_{\alpha\beta} : U_\alpha \cap U_\beta \rightarrow \mathbb{C}^*$ (正則関数!)

を定義すると,

$$g_{\alpha\beta} g_{\beta\gamma} = g_{\alpha\gamma}$$

が成り立ち、 z に関する (コサイクル条件)

逆にこのように $g_{\alpha\beta}$ から正則直線束が復元できる。

自明な直線束が一番簡単な例。 $L = \mathcal{O}$

例 1

射影空間 \mathbb{P}^n の各点に、
対応する A^{n+1} の原点を通る直線を並べた。

$$L := \{ ((z_1, \dots, z_{n+1}), [X_1, \dots, X_{n+1}]) \in A^{n+1} \times \mathbb{P}^n \}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} z_\alpha X_\beta = z_\beta X_\alpha \\ 1 \leq \alpha, \beta \leq n+1 \end{array} \right\}$$

$\pi : L \rightarrow \mathbb{P}^n$ 射影.

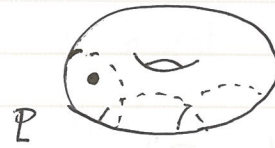
$U_\alpha = \{ X_\alpha \neq 0 \}$ 上で局所自明化が与えられる。

$$g_{\alpha\beta} = X_\alpha / X_\beta$$

と表す。

これを $\mathcal{O}(-1)$ と書く。
 \mathbb{P}^n

例 2



開被覆 U_α

$U_\alpha \ni P$ とする α が 1 つしかない
ようにする。

$$g_{\alpha\beta}(z) := \begin{cases} z^k & U_\alpha \ni P \\ z^{1/2} & U_\beta \ni P \\ 1 & \text{otherwise.} \end{cases}$$

これを $\mathcal{O}(kP)$ と書く。

例 3

直線束 L に対し,

各点 P において $(L_x)^{\otimes k}$ とする。

直線束 $L^{\otimes k} \rightarrow X$ が自然に作れる。

これを L を k 回テンソルした直線束 $L^{\otimes k}$ とする。

例 2 の $g_{\alpha\beta}^k$ を変換関数を持つ直線束として構成できる。

上の $\mathcal{O}(kP)$ は $\mathcal{O}(P)$ の k 回テンソルである。

同様に、各点 P において L_x^\vee とする直線束 L^\vee が

$g_{\alpha\beta}^{-1}$ から作れる。

$\mathcal{O}_{\mathbb{P}^n}(-1)$ の双対を $\mathcal{O}_{\mathbb{P}^n}(1)$ と書く。

定義

正則写像 $S: X \rightarrow L$ で

$$\pi \circ S = \text{id}_X$$

と与えらるものを、 L の正則切断といふ。

X 上の $L = \mathcal{O}$ のときはこれは正則関数に他ならない。

切断とは、つまり“ねじれた”正則関数である。実際、

$$\begin{array}{ccc} \pi^{-1}(U_\alpha) & \xrightarrow{f_\alpha} & U_\alpha \times \mathbb{C} \\ & \swarrow S_\alpha & \downarrow \\ & & (z, S_\alpha(z)) \\ & \nearrow U_\alpha & \end{array}$$

として、局所的に定義された正則関数 S_α を得る。

この S_α は

$$S_\alpha = g_{\alpha\beta} S_\beta \quad \text{on } U_\alpha \cap U_\beta$$

を満たす。

逆に 2 の条件を満たす S_α on U_α は L の切断と定まる。

U_α : 局所座標近傍

$$z_\alpha^1, \dots, z_\alpha^n \quad \det \left(\frac{\partial z_\alpha^i}{\partial z_\beta^j} \right)_{i,j=1}^n \quad ! K_X \text{ を導入する} \rightarrow$$

例 1

1次斉次式

$$\sum_1 X_1 + \dots + \sum_{n+1} X_{n+1}$$

は、

$$S_\alpha := \frac{\sum_1 X_1 + \dots + \sum_{n+1} X_{n+1}}{X_\alpha}$$

とかくと $\mathcal{O}(\mathbb{P}^n)$ の正則切断を定まる。

同様に、 k 次斉次式

$$\sum \sum_{i_1+\dots+i_{n+1}=k} X_1^{i_1} X_2^{i_2} \dots X_{n+1}^{i_{n+1}}$$

$$i_1 + i_2 + \dots + i_{n+1} = k$$

は、 k 回をよんで $\mathcal{O}(k)$ の切断。

実は $\mathcal{O}_{\mathbb{P}^n}(k)$ の正則切断は二のよるものしかる (Serre)

例 2

Weierstrass の p 関数に対し

$$S_\alpha := \begin{cases} z \cdot p & U_\alpha \ni P \\ p & \text{otherwise} \end{cases}$$

とかくと、これは $\mathcal{O}(3\mathbb{P}^1)$ の切断を定まる。

同様に、 P' は $\mathcal{O}(3\mathbb{P}^1)$ の切断を定まる。

実は $\mathcal{O}(3\mathbb{P}^1)$ の切断は $p, p', 1$ の定まる二のよる切断の1次結合に限る。

定理

X が cpt 複素多様体 かつ、
 勝手な 正則直線束 $L \rightarrow X$ に対し

正則切断の集合

$H^0(X, L)$ は有限次元 \mathbb{C} ベクトル空間となる。

基底

$s_1, \dots, s_N \in H^0(X, L)$ とすると、

(*) s_1, \dots, s_N が 共通零点を持たない ならば

正則写像 $X \xrightarrow{f} \mathbb{P}^{N-1}$

$x \mapsto [s_1(x) : s_2(x) : \dots : s_N(x)]$

が定まる。 $f^*(\mathcal{O}(1)) = L$ となる。

これが、楕円曲線 が 3次曲線 として表せる ということの
 一般化 である！

基底の取り換えは \mathbb{P}^{N-1} の 一次変換 で表せるので

どの基底をとるかは 本質的ではない。

この 正則写像 が “埋め込み” による L の条件を与えているのが
 小平の埋込定理 である。

ここから 2日目にする方が いいかも...

直線束の Fubini-計量

各 Fubini-の ベクトル長 \pm を与える

もし、 L の各 Fubini-で ベクトル長 \pm が与えられているとすると

$$\pi^{-1}(U_\alpha) \xrightarrow{f_\alpha} U_\alpha \times \mathbb{C} \underset{(z, w)}{\downarrow}$$

に対し、

$f_\alpha^{-1}(z, w)$ の長 \pm が決まる。それを

$$= \underbrace{h_\alpha(z)}_{>0} \cdot |w|^2 \quad \text{と書くと} \quad h_\alpha: U_\alpha \rightarrow \mathbb{R}_{>0} \text{ は}$$

$$h_\alpha = \frac{h_\beta}{|g_{\alpha\beta}|^2} \quad \text{on } U_\alpha \cap U_\beta$$

を満たす。

このように h_α などのことを、 L の Fubini-計量 と呼ぶ。

各 $v \in L_x$ に対し、 v の長 \pm

$$h(v) = h_\alpha \cdot |w|^2 \quad \text{は } \alpha \text{ に依らず定まる。}$$

定義

$-\sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \log h_\alpha$ は α に依らず、

X 上の 実 (1,1) 形式 を定める。

これを Fubini-計量の 曲率 と呼ぶ。

実際、

$$\begin{aligned}
 & -\sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \log h_\alpha - (-\sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \log h_\beta) \\
 &= \sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \log |g_{\alpha\beta}|^2 \\
 &= \sqrt{-1} \partial \bar{\partial} (\log g_{\alpha\beta} + \log \bar{g}_{\alpha\beta}) \\
 &= 0.
 \end{aligned}$$

$g_{\alpha\beta} \neq 0$ である。
 各点の近傍では
 \log の分枝がなくなる。

実 (1.1) 形式 X の正則局所座標を用いて

$$\sum_{i,j=1}^n A_{ij} dz^i \wedge d\bar{z}^j$$

s.t. A_{ij} は Hermitic 行列に値を持つ関数

と書ける。

このとき、 A_{ij} が正定値であるという条件は正則局所座標 z_i のとり方に依る。

定理 (小平)

L の \mathbb{P}^{N-1} -計量 ω の曲率が正定値に与えらるものが存在すれば、

$k \gg 1$ に対し

$f: X \rightarrow \mathbb{P}^{N-1}$ は埋め込みを定める。

//

例 1

$L = \mathcal{O}_{\mathbb{P}^n}(1)$ の \mathbb{P}^n -計量 ω として

$$h_\alpha := \frac{|X_\alpha|^2}{|X_1|^2 + \dots + |X_n|^2}$$

と ω の ω とする。

例として $n=1$ とし、曲率は

$$\begin{aligned}
 & \sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \log (1 + |z|^2) \\
 &= \sqrt{-1} \partial \frac{z d\bar{z}}{(1 + |z|^2)} = \frac{A dz \wedge d\bar{z}}{(1 + |z|^2)^2} > 0.
 \end{aligned}$$

一般の n でも正定値になる。

もし $f_L: X \rightarrow \mathbb{P}^{N-1}$ が埋め込めらるらば、

$$f_L^* \mathcal{O}_{\mathbb{P}^{N-1}}(1) = L \text{ かつ } \omega = h_\alpha \text{ となる}$$

L の \mathbb{P}^{N-1} -計量 ω の曲率が正定値に与えらるものを定める。

例 2



具体的に計量を作るのは難しい?

$$h_\alpha = \begin{cases} \frac{1}{|z|^2} & U_\alpha \ni z \\ 1 & \text{otherwise} \end{cases}$$

としたいときは、これは E で ω とする。

このようにして \mathbb{P}^{N-1} に埋め込まれた X は
 実質 有次多項式たちの共通零点により、
 代数多様体の構造を持つ。(Chowの定理)

\mathbb{C}^2 以下は特に断る必要無し

X : cpt 複素多様体
 L : 正定値な曲率を持つ 線束

} 複
代数的

とする。

楕円曲線の場合の話の高次元化を語る
 この設定が自然だからである。

Kähler 計量

一般に、 X 上の実 (1,1) 形式

$$\omega = \sqrt{-1} g_{ij} dz^i \wedge d\bar{z}^j$$

で、1) g_{ij} が各点で正定値、かつ

2) $d\omega = 0$ (補題は30日?)

とされたものを X の Kähler 計量 ω とする。

これを X の計量と呼ぶ理由は、

ω が 正則接束 $T_X^{(1,0)}$ の Hermitian 計量を

$$h\left(\frac{\partial}{\partial z^i}, \frac{\partial}{\partial z^j}\right) = g_{ij}$$

によることが出来る。

Riemann 計量 $g_{ij} = g\left(\frac{\partial}{\partial x^i}, \frac{\partial}{\partial x^j}\right)$ on $T_X^{\mathbb{R}}$

で J 不変なものからスタートすると

$$\begin{aligned} \text{これは } T_X^{\mathbb{C}} &= T_X^{\mathbb{R}} \otimes \mathbb{C} \text{ 上の } \mathbb{C}\text{-双線形式 } g^{\mathbb{C}} \text{ に} \\ &= T_X^{(1,0)} \otimes T_X^{(0,1)} \end{aligned} \quad \text{拡張し、}$$

$$h\left(\frac{\partial}{\partial z^i}, \frac{\partial}{\partial \bar{z}^j}\right) := 2g^0\left(\frac{\partial}{\partial z^i}, \frac{\partial}{\partial \bar{z}^j}\right) \quad \text{差役がつか}$$

は $T_x^{(1,0)}$ の Hermitian \bar{A} -計量を定める。

$$\frac{\partial}{\partial z^i} = \frac{1}{2}\left(\frac{\partial}{\partial x^i} + \frac{1}{i}\frac{\partial}{\partial y^i}\right) \text{ 等}$$

$$h\left(\frac{\partial}{\partial z^i}, \frac{\partial}{\partial \bar{z}^j}\right) = \frac{1}{2}g\left(\frac{\partial}{\partial x^i}, \frac{\partial}{\partial x^j}\right) + \frac{1}{2}g\left(\frac{\partial}{\partial y^i}, \frac{\partial}{\partial y^j}\right)$$

等々、等々場合。

が等々等、等々の等々。

$$g_{ij} = \delta_{ij} \text{ 等々 } g_{i\bar{j}} = \delta_{ij} \text{ 等々}$$

* $\sqrt{g} dz^1 \wedge d\bar{z}^1 = 2 dx^1 \wedge dy^1$ 等々。
 $\omega^n = \det(g_{ij}) \sqrt{g} dz^1 \wedge d\bar{z}^1$ の体積要素等々。

g_{ij} に対応する Riemann 接続。及 U^n の T_x^C の

① 線形拡張を $\nabla: A^0(T_x^C) \rightarrow A^1(T_x^C)$ と書く

定理 $d\omega = 0$ の条件等々

$$\left. \begin{aligned} \nabla_{\frac{\partial}{\partial x^i}} \frac{\partial}{\partial x^j} &= \Gamma_{ij}^k \frac{\partial}{\partial x^k} \\ \nabla_{\frac{\partial}{\partial z^i}} \frac{\partial}{\partial \bar{z}^j} &= A_{ij}^k \frac{\partial}{\partial \bar{z}^k} \end{aligned} \right\} \text{ と書くことに} \\ A_{ij}^k = \Gamma_{ij}^k$$

すなわち、 ∇ は $T_x^{(1,0)}$ の Chern 接続と一致する。

$$d h\left(\frac{\partial}{\partial z^i}, \frac{\partial}{\partial \bar{z}^j}\right) = h\left(\nabla \frac{\partial}{\partial z^i}, \frac{\partial}{\partial \bar{z}^j}\right) + h\left(\frac{\partial}{\partial z^i}, \nabla \frac{\partial}{\partial \bar{z}^j}\right)$$

の (0,1) part をとると

$$\bar{\partial} g_{ij} = h\left(\nabla \frac{\partial}{\partial z^i}, \frac{\partial}{\partial \bar{z}^j}\right) + h\left(\frac{\partial}{\partial z^i}, \nabla \frac{\partial}{\partial \bar{z}^j}\right) \\ \text{等々} \quad \nabla^{(0,1)} = \bar{\partial} \text{ 等々}$$

$$\bar{\partial}_i g_{j\bar{k}} = g_{i\bar{l}} A_{lj}^k$$

$$\Leftrightarrow A_{ij}^k = g^{l\bar{k}} \bar{\partial}_i g_{l\bar{j}} \quad \text{等々 } \bar{\partial}_i g_{j\bar{k}} = \bar{\partial}_j g_{i\bar{k}} \text{ 等々 torsion free 等々}$$

$$= g^{k\bar{l}} \bar{\partial}_i g_{j\bar{l}} \quad \dots (A)$$

$A = (A_{ij}^k dz^i)_{k,j}$ 等々 (1,0) 形式に値をとる行列を接続形式等々。

定義

曲率テンソルを U^n の場 X, Y, Z に対して

$$R(X, Y)Z := (\nabla_X \nabla_Y - \nabla_Y \nabla_X - \nabla_{[X, Y]})Z$$

と定義すると、これは 2 形式に値をとる行列等々

$$\begin{aligned} &= \nabla_X(A(Y)Z) - \nabla_Y(A(X)Z) - A([X, Y])Z \\ &= (X A(Y))Z + A(Y)A(X)Z - (Y A(X))Z - A(X)A(Y)Z \\ &\quad - A([X, Y])Z \\ &= (dA + A \wedge A)(Z) \end{aligned}$$

が等々等々。

今の場合、 A が $(1,0)$ 形式で

R は 実数からなる $(1,1)$ 形式

従って

$$R = \partial A = \bar{\partial} A \quad \text{である.}$$

$$R \text{ を } R_{\alpha\bar{\beta}}^i d z^\alpha \wedge d \bar{z}^\beta \quad \text{と書ける}$$

$$= \bar{\partial} (A_{\alpha j}^i d z^\alpha)$$

$$= \partial_{\bar{\beta}} (g^{i\bar{k}} \partial_\alpha g_{j\bar{k}}) d \bar{z}^\beta \wedge d z^\alpha$$

$$= - \partial_{\bar{\beta}} A_{\alpha j}^i d z^\alpha \wedge d \bar{z}^\beta$$

$$R_{\alpha\bar{\beta}}^i = - \partial_{\bar{\beta}} g^{i\bar{k}} \partial_\alpha g_{j\bar{k}} \quad \dots (R)$$

を得る。

Riemann 曲率テンソルを

$$R(x, \gamma, z, w) := g(R(x, \gamma) z, w) \quad \text{と定義すると}$$

その成分は

$$R_{\alpha\bar{\beta}}^i = g^{k\bar{j}} R_{\alpha\bar{\beta}}^i \quad \dots (R')$$

$$= - \partial_\alpha \partial_{\bar{\beta}} g_{ij} + g^{k\bar{l}} (\partial_\alpha g_{i\bar{l}}) (\partial_{\bar{\beta}} g_{k\bar{j}}) \quad \text{と書ける.}$$

T - \bar{z} の場合

\mathbb{C} の微分形式 $\sqrt{\Lambda} dz \wedge d\bar{z}$ が Λ 不変だから

$X = \mathbb{C}/\Lambda$ に落ちて、

局所座標で書くと $g_{ij} \equiv 1$ とする Kähler 計量を定める。

このとき (R) も (R') も恒等的に 0 (平坦) である。

命題

$$(1) \quad R_{\alpha\bar{\beta}}^i = \overline{R_{\beta\bar{\alpha}}^j}$$

$$(2) \quad R_{\alpha\bar{\beta}}^i = R_{i\bar{\alpha}}^j = R_{\alpha\bar{j}}^i \quad (1st \text{ Bianchi})$$

$$(3) \quad \nabla_\gamma R_{\alpha\bar{\beta}}^i = \nabla_\alpha R_{\gamma\bar{\beta}}^i \quad (2nd \text{ Bianchi})$$

これは Riemann 接続の持つ性質である。

//

$T_{x,x}^{(1,0)}$ の 勝手な 1次元 \mathbb{C} 部分空間と

その正規直交基底 X, Y に対し

正規断面曲率 $R(X, Y, Y, X)$ が一定となるような

(X, w) の組は

$$\mathbb{P}^n, \mathbb{C}^n, B^n$$

w_{FS}

w_B

しかるべきことが知られる。

もとの簡約化された曲率の形式としては

$$R_{\alpha\bar{\beta}} = g_{i\bar{j}} R_{\alpha\bar{\beta}ij}$$

$$= -\partial_{\alpha}\partial_{\bar{\beta}} \log \det(g_{i\bar{j}})$$

がある。(1.2)形式

$$\text{Ric}(\omega) = R_{\alpha\bar{\beta}} \sqrt{dZ^{\alpha} d\bar{Z}^{\beta}} \text{ の } \frac{1}{2\pi} \text{ 倍}$$

を ω の Ricci 曲率形式とす。

例として、 \mathbb{P}^3 の (滑らかな) 4次曲面は
トラスク

$\text{Ric} \equiv 0$ とする計量を持つことが知られる。

(Yau) 70年代

±3k

$$S_{\omega} := g^{\alpha\bar{\beta}} R_{\alpha\bar{\beta}}$$

を ω の スカラー-曲率 とす。

$$\text{Ric } \omega \in c_1(K_X^{\vee})$$

$$\hat{S} = -n \frac{K_X}{L^n}$$

Calabi の計算

1950年代, E. Calabi は

複素多様体 X の標準的な Kähler 計量として

$$\int_X |曲率|^2$$

$$\textcircled{1} \nabla R \equiv 0$$

と考へておられるが、
これは分類される
(E. Cartan)

を最小にする計量の存在を問う。

$$\textcircled{2} \text{ cf: Dirichlet 問題}$$

正確には、 ω の定めたコホモロジー類

$$[\omega] \in H^2(X; \mathbb{R})$$

を固定して ω を動かす。

例として ω が $L \rightarrow X$ の正定値曲率として与えられる

なら、 $[\omega] = c_1(L)$ である。 $c_1(L^k) = k \cdot c_1(L)$ である。

$$\omega = \frac{1}{k} f_{L^k}^* \omega_{FS} \quad f_{L^k}: X \hookrightarrow \mathbb{P}^{N_k-1}$$

の場合を考へれば、確かに、同じコホモロジー類 $c_1(L)$ の中に

異なる Kähler 計量があることを示すことができる。

$$\text{つまり } \left[\frac{1}{k} \int \partial\bar{\partial} \log(|s_1|^2 + \dots + |s_{N_k}|^2) \right] = c_1(L)$$

補題 (2) 補題

1) α が d -閉な実 (1,1) 形式

局所的に

$\alpha = \sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \varphi$ 凸関数との類似
と書ける。

2) α が C^p Kähler 多様体上の
 d -完全な実 (1,1) 形式
大域的に

$\alpha = \sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \varphi$
と書ける。

proof)

1) $\alpha = d\beta$ と局所的に書ける。

$\beta = \beta^{(1,0)} + \beta^{(0,1)}$ と分解すると

$\bar{\partial} \beta^{(0,1)} = 0$, $\overline{\beta^{(1,0)}} = \beta^{(0,2)}$ かつ

$\beta^{(0,1)} = \bar{\partial} f$ と書ける。

$$\varphi = \frac{f - \bar{f}}{2\sqrt{-1}} \text{ と示せる。}$$

2) ω を X 上の Kähler 計量とする。

$\alpha = d\beta$ と大域的に書ける。

$\beta^{(0,1)} = \bar{\partial} \gamma$ とする γ は大域的に取れる C^p 関数。

$\bar{\partial} = 0$, Poisson 方程式

$$\sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \varphi \wedge \omega^{n-1} = \alpha \wedge \omega^{n-1}$$

を解く。

$$\int_X \alpha \wedge \omega^{n-1} = \int_X d(\beta \wedge \omega^{n-1}) = 0$$

γ とおくと
右辺は 0 とおける。

$$\sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \varphi = \alpha \iff d\left(\underbrace{\left(\frac{\partial - \bar{\partial}}{2\sqrt{-1}}\right) \varphi - \beta}_{\gamma \text{ とおく}}\right) = 0$$

を示せる。

$$\int_X \langle d\gamma, d\gamma \rangle_{\omega} dV_{\omega} = \int_X \langle \gamma, d^* d\gamma \rangle_{\omega} dV_{\omega}$$

かつ $d^* d\gamma = 0$ と示せる。

(1) を用いて
局所的に

$$d\gamma = \sqrt{-1} \partial\bar{\partial}\psi \quad \text{と書くと}$$

$$\sqrt{-1} \partial\bar{\partial}\psi \wedge \omega^{n-1} = 0 \Leftrightarrow d^*d\psi = 0$$

から $d^*d\gamma = 0$ を示す。

$$\begin{aligned} d^*d\gamma &= d^*d(\sqrt{-1} \partial\bar{\partial}\psi) \\ &= -d^*d^c d\psi \\ &= d^c d^*d\psi = 0 \end{aligned}$$

← 証明？

//

とすると

$$\omega' = \omega + \sqrt{-1} \partial\bar{\partial}\psi$$

$\psi \in C^\infty(X; \mathbb{R})$
定数差を除いて一意。

と書けることが分かる。

$$\omega_t = \omega_0 + \sqrt{-1} \partial\bar{\partial}\psi_t$$

$$\dot{\omega}_t = \sqrt{-1} \partial\bar{\partial}\dot{\psi}_t$$

よって、Kähler 計量の変分は

$$u = \dot{\psi} \in C^\infty(X; \mathbb{R}) \quad \text{と見られる。}$$

$$\delta\omega^n = \Delta u \cdot \omega^n \quad \text{も分かる。}$$

ここで $\int_X \int \omega^n$ の変分を考えると、

Calabi は $\int_X |\text{Ric}|^2$ と $\int_X |\text{Riem}|^2$ の
変分を計算した。実は二つの差は ω に依存する。
($[\omega]$ に依存する。)

また

$$S = -g^{i\bar{j}} \partial_i \partial_{\bar{j}} \log \det(g) \quad (\text{の定数倍})$$

$$\begin{aligned} \delta S &= -g^{i\bar{j}} \partial_i \partial_{\bar{j}} (g^{k\bar{l}} \delta g_{k\bar{l}}) \\ &\quad - (\delta g^{i\bar{j}}) \partial_i \partial_{\bar{j}} \log \det(g) \end{aligned}$$

ここで

$$0 = \delta (g^{k\bar{j}} g_{i\bar{j}}) = (\delta g^{k\bar{j}}) g_{i\bar{j}} + g^{k\bar{j}} \partial_i \partial_{\bar{j}} u$$

$$\Leftrightarrow \delta g^{i\bar{j}} = -g^{k\bar{j}} g^{i\bar{l}} \partial_k \partial_{\bar{l}} u$$

よって

$$\delta S = -\Delta^2 u - g^{i\bar{l}} g^{k\bar{j}} (\partial_k \partial_{\bar{l}} u) R_{i\bar{j}}$$

を得る。

432.

$$\begin{aligned} & \int_X \phi^2 \omega^n \\ &= \int_X \left[-2\phi (\Delta u + R^{ij} \partial_i \partial_j u) + \phi^2 \Delta u \right] \omega^n \\ &= \int_X u \left[-2\Delta^2 \phi - 2\nabla_i \nabla_j (R^{ij} \phi) + \Delta \phi^2 \right] \omega^n \\ &=: \nabla_j R^{ij} = \nabla_j g^{i\bar{l}} g^{k\bar{j}} R_{k\bar{l}} \\ &= \nabla_j g^{ij} g^{k\bar{l}} R_{k\bar{l}} \quad (\text{2nd Bianchi}) \\ &= g^{ij} \nabla_j \phi \end{aligned}$$

44.

$$\begin{aligned} &= \int_X u \left[-2\Delta^2 \phi - 2\nabla_i (\phi g^{ij} \nabla_j \phi + R^{ij} \nabla_j \phi) + \Delta \phi^2 \right] \omega^n \\ &= \int_X u \left[-2\Delta^2 \phi - 2\nabla_i (R^{ij} \nabla_j \phi) \right] \omega^n \end{aligned}$$

従って、極小点では

$$\Delta^2 \phi + \nabla_i (R^{ij} \nabla_j \phi) = 0$$

が成り立つ。

勝手な関数 f に対し

$$\begin{aligned} & \Delta^2 f + \nabla_i (R^{ij} \nabla_j f) \\ &= g^{ij} g^{k\bar{l}} \nabla_i \nabla_j \nabla_k \nabla_{\bar{l}} f + \nabla_i (R^{ij} \nabla_j f) \\ &= g^{ij} g^{k\bar{l}} \nabla_i \nabla_k \nabla_j \nabla_{\bar{l}} f - g^{ij} g^{k\bar{l}} \nabla_i (R_{k\bar{j}\bar{l}}^{\bar{m}} \nabla_{\bar{m}} f) \\ & \quad \quad \quad \nearrow + \nabla_i (R^{ij} \nabla_j f) \\ &= g^{ij} g^{k\bar{l}} \nabla_k \nabla_i \nabla_j \nabla_{\bar{l}} f \end{aligned}$$

=: D

$$D = C^\infty(X; \mathbb{C}) \rightarrow C^\infty(T_X^{(0,1)} \otimes T_X^{(0,1)})$$

$$f \mapsto \nabla_j \nabla_{\bar{l}} f \quad \text{“} \text{と定めれば”}$$

$$= D^* D f \quad \text{と書ける。これを Lichnerowicz 作用素と} \text{う。}$$

極小点では $D^* D \phi = 0$ なること、特に

$$0 = \int_X \phi (D^* D \phi) \omega^n = \int_X |D\phi|^2 \omega^n$$

つまり $\nabla_j \nabla_{\bar{l}} \phi = 0$ が成り立つ。

$T_X^{0,1} \simeq T_X^{1,0}$ を用いた
by ω

$$Df = \nabla_{\bar{j}} \underbrace{(g^{k\bar{l}} \nabla_{\bar{l}} f)}_{T_X^{1,0} \text{ と見える. } f \text{ の包摂ベクトル}} \quad (1.0)$$

$$= \bar{\partial} (g^{k\bar{l}} \nabla_{\bar{l}} f)$$

と書ける。

またすると

定理 (Calabi)

ω が $\int_X S^2 \omega^n$ の 臨界点
 $\Leftrightarrow \text{grad}^{(1,0)} S$ が 正則。
 "extremal K 計量"

Calabi は 第2変分も計算した。

このとき計量が $\int_X S^2 \omega^n$ の 極小点で、

しかも $\delta \omega = L_V \omega \quad \exists V = \text{正則ベクトル場}$

である限り 停留点であると示せる。

ベクトル場 $g^{k\bar{l}} \nabla_{\bar{l}} f$ が 正則

$\Leftrightarrow \exists V = \text{正則ベクトル場 s.t. } \sqrt{-1} \bar{\partial} f = i_V \omega$

が成り立つ。このとき f を 正則 Hamilton 関数 といい、
 $f = h_V$ と書く。

-X: 勝手な 正則ベクトル場が このとき f を 持ちあわせられる。
 実質、

V が $\forall \omega$ について 正則 Hamilton 関数を持つ

$\Leftrightarrow V$ が $L \rightarrow X$ に 持ちあがる

が成り立つ。

正則ベクトル場がゼロになる X に対しては、

極小点 $\Leftrightarrow S = \hat{S}$

が成り立つ。これを CSCK 計量 といい。

さらに $L = \pm K_X$ or $K_X = 0$ のときは

Kähler-Einstein 計量 と呼ばれるものと同等になる。

これは $\int_X (S - \hat{S})^2 \omega^n$ を 明らかに 最小にする。

CSCK や KE の方が 簡単でこのことを考えればよい。

定理 (1987~
二本, Lichnerowicz)

$$F(v) := - \int_X h_v (S - \hat{S}) \omega^n$$

は ω の取り方に依らず。

proof)

$$\delta h_v = v^i \partial_i u = g^{i\bar{j}} \partial_{\bar{j}} h_v \partial_i u$$

$$\delta S = -\Delta^2 u - R^{i\bar{j}} \partial_i \partial_{\bar{j}} u$$

$$= -D^* D u + \nabla_{\bar{i}} (R^{i\bar{j}} \nabla_{\bar{j}} u) - R^{i\bar{j}} \nabla_{\bar{i}} \nabla_{\bar{j}} u$$

$$= -D^* D u + \underbrace{g^{i\bar{j}} \nabla_{\bar{i}} S \nabla_{\bar{j}} u}_{(2nd\ Bianchi)}$$

$$= -D^* D u + \underbrace{g^{i\bar{j}} \nabla_{\bar{i}} u \nabla_{\bar{j}} S}_{(共役をとる.)}$$

よって

$$\delta F = \int_X \left[\begin{aligned} & -g^{i\bar{j}} (\partial_{\bar{j}} h) (\partial_i u) (S - \hat{S}) \\ & + h (\overline{D^* D u} - g^{i\bar{j}} \nabla_{\bar{i}} u \nabla_{\bar{j}} S) \\ & - h (S - \hat{S}) \Delta u \end{aligned} \right] \omega^n$$

$$= \int_X h (D^* D u) \omega^n$$

$$= \int_X u (D^* D h) \omega^n = 0$$

cscK があつた $\forall v$ $F(v) = 0$

を ω^2 , この不変量は 降劣になる。 $2u^3$. ^{実は} $2u^3$ は

Atiyah - Bott の 同変指数定理 (1984) に表れる不変量である。

例として $\mathbb{C}^* \curvearrowright^\lambda (X, L)$ のとき, λ の生成元 $\in V$

$$\mathbb{C}^* \curvearrowright^\lambda H^0(X, L^{\otimes k}) = \bigoplus_{i=1}^{N_k} \mathbb{C} s_i$$

$$\text{s.t. } \lambda(\alpha) s_i = \alpha^{\lambda_i} s_i \quad \text{とすれば}$$

$$\frac{\sum \lambda_i}{k N_k} = -\frac{1}{L^n} \int_X h_v \omega^n + \frac{1}{k} \int_X h_v (S - \hat{S}) \omega^n + O\left(\frac{1}{k^2}\right)$$

が成り立つ。

これを u の実例に $F(v)$ を計算する $\Rightarrow 2^2$,

cscK の存在性 (ある u は extremal K の存在性)

(X, L) の例を u とする $\Rightarrow 2^2$ である。

($X = \mathbb{P}(\mathcal{O}_{\mathbb{P}^2} \oplus \mathcal{O}_{\mathbb{P}^2}(2))$ toric Fano 3-fold
blow-up of $\mathbb{P}(1,1,1,2)$)

このように不変量を一般化する $\Rightarrow 2^2$,

(X, L) の K安定性 が定義されるのである。

(Tian, Donaldson, 00年A')

Kähler 計量の成す空間.

X : コンパクト複素多様体

$L \rightarrow X$: 正則直線束 s.t

$f_{L^{\otimes k}}: X \rightarrow \mathbb{P}^{N_k-1}$ は埋込
(ample line bundle)

とす.

(復習) L の Fubini-計量 h_0 で、曲率

$$\omega = -\sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \log h_\alpha.$$

が正定値をもつ (正 $< \pm \infty$) 存在する.

逆に Kähler 計量 $\omega' \in c_2(L)$ とすると,

$$\omega' = \omega + \sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \varphi \quad \varphi \in C^\infty(X; \mathbb{R})$$

と書け、 φ は定数差を除いて一意.

$$h' = h \cdot e^{-\varphi}$$

$$\text{すなわち } h'(s) = h(s) e^{-\varphi} = h(z) |s_\alpha(z)| e^{-\varphi(z)}$$

は L の Fubini-計量で、その曲率は ω' と一致する.

定義 $\omega_0 \in C_2(L)$ を固定して、Kähler計量の空間を

$$\mathcal{H} := \left\{ \varphi \in C^\infty(X; \mathbb{R}) \mid \omega = \omega_0 + \sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \varphi > 0 \right\}$$

と定義する。

$$Q(\varphi) := \int_X |\hat{S}_{\omega_\varphi} - \hat{S}|^2 \omega_\varphi^n$$

は $Q: \mathcal{H} \rightarrow \mathbb{R}_{\geq 0}$ である。

これを Calabi 汎関数 と呼ぶ。

\mathcal{H} を 無限次元の ^実多様体 と思える。

(無限次元多様体の定義は必要とする。)

前回は \mathbb{R} に φ がある。 Fréchet 多様体 \mathcal{H} は Banach である!

$$T_\varphi \mathcal{H} = C^\infty(X; \mathbb{R})$$

$$\delta \varphi = u.$$

と思える。我々 \mathbb{R} に φ があるから \mathcal{H} で十分である。

定義 (満足)

$u \in C^\infty(X; \mathbb{R})$ に対し

$$\|u\|^2 := \int_X u^2 \omega_\varphi^n$$

とかく \mathcal{H} に "Riemann 計量" を入れる。

この計量に関する測地線を計算しよう。

φ_0 と φ_1 をつなぐ測地線 φ_t は、エネルギー

$$\frac{1}{2} \int_0^1 \left(\int_X \dot{\varphi}_t^2 \omega_{\varphi_t}^n \right) dt$$

の臨界点として得られるはずである。 $\varphi_{t,s}$ の s 微分を

u_t とおくと、Euler-Lagrange 方程式は

$$\begin{aligned} 0 &= \frac{1}{2} \int_0^1 \int_X \left[2 \dot{\varphi}_t \dot{u}_t + \dot{\varphi}_t^2 (\Delta u_t) \right] \omega_{\varphi_t}^n dt \\ &= \frac{1}{2} \int_0^1 \int_X u_t \left(-2 \ddot{\varphi}_t - 2 \dot{\varphi}_t \Delta \dot{\varphi}_t + \Delta \dot{\varphi}_t^2 \right) \omega_{\varphi_t}^n dt \\ &= - \int_0^1 \int_X u_t \left(\ddot{\varphi}_t - \frac{|\dot{\varphi}_t|^2}{\omega_{\varphi_t}} \right) \omega_{\varphi_t}^n dt \end{aligned}$$

以上より、測地線の方程式は

$$\ddot{\varphi}_t - \frac{|\dot{\varphi}_t|^2}{\omega_{\varphi_t}} = 0 \quad \text{とある。}$$

曲線 φ_t に沿ったベクトル場 u_t の変微分を

$$\nabla_{\dot{\varphi}_t} u_t := \dot{u}_t - \langle \bar{\partial} u_t, \bar{\partial} \dot{\varphi}_t \rangle_{\omega_{\varphi_t}}$$

と定義する。これは自然である。 (T_{ij}^k) は g_{ij} の逆行列を意味する。
 ので $\bar{\partial}$ を書き換える。

上の計算より、測地曲率は

$$c(\varphi_t) := \ddot{\varphi}_t - |\bar{\partial} \dot{\varphi}_t|_{\omega_{\varphi_t}}^2$$

で与えられる。

これはさらに次のように変形できる：

定理 (Semmes '92)

複素変数 τ を導入し、

$\Delta^* \times X$ 上の関数 Φ を (曲線 $(\varphi_t, t \geq 0)$)

$$\Phi(\tau, z) := \varphi_{-\log|\tau|}(z)$$

と定める。

また、 ω_0 の $\Delta^* \times X$ への引き戻しを Ω_0 とかく。

$$\left(\begin{array}{l} \Omega_{\Phi} := \Omega_0 + \int_{\tau, \bar{z}} \bar{\partial} \Phi \\ \text{は } \Delta^* \times X \text{ 上の (1.1) 形式。} \end{array} \right.$$

このとき、

$$(\Omega_0 + \int_{\tau, \bar{z}} \bar{\partial} \Phi)^{n+1} = \frac{n+1}{4|\tau|^2} c(\varphi_t) \omega_{\varphi_t}^n \wedge \tau d\tau \wedge \bar{\tau} d\bar{\tau}$$

が成り立つ。

$n=1$ のときだけ計算してみよう。

$$\begin{aligned} \Omega_0 + \int_{\tau, \bar{z}} \bar{\partial} \Phi &= \Omega_0 + \frac{\partial^2 \Phi}{\partial \tau \partial \bar{\tau}} \tau d\tau \wedge \bar{\tau} d\bar{\tau} \\ &+ \frac{\partial^2 \Phi}{\partial \tau \partial \bar{z}} \tau d\tau \wedge d\bar{z} + \frac{\partial^2 \Phi}{\partial \bar{z} \partial \tau} \tau d\tau \wedge d\bar{\tau} + \frac{\partial^2 \Phi}{\partial \bar{z} \partial \bar{\tau}} \tau d\tau \wedge d\bar{\tau} \end{aligned}$$

より、

$$\begin{aligned} (\Omega_{\Phi})^2 &= \frac{p_z^* \omega_z^2}{p_z^2} + 2 \cdot \frac{\partial^2 \Phi}{\partial \tau \partial \bar{\tau}} \tau d\tau \wedge \bar{\tau} d\bar{\tau} \\ &+ 2 \left(\frac{\partial \partial \Phi}{\partial \bar{z} \partial \tau} \right) \left(\frac{\partial \partial \Phi}{\partial \tau \partial \bar{z}} \right) \tau d\tau \wedge d\bar{z} \wedge d\bar{\tau} \end{aligned}$$

$$\text{これは } \frac{\partial \tau}{\partial \bar{\tau}} = \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial \tau} (-\log|\tau|^2) = \frac{1}{2} \frac{-\bar{\tau}}{|\tau|^2}$$

に注意すればよい。

特に測地線の方程式は、

退化型 Monge-Ampère 方程式

$$(\Omega_0 + \int_{\tau, \bar{z}} \bar{\partial} \Phi)^{n+1} \equiv 0 \quad \text{on } \Delta^* \times X$$

に翻訳される。

$$\left(\begin{array}{l} n=0 \text{ のときは Laplace 方程式} \\ \Delta u = 0 \text{ であることに注意せよ。} \end{array} \right)$$

このような方程式は複素ポテンシャル論で
大抵で、よく調べられている。

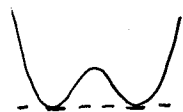
とくに $\{e^{-1} < |z| < 1\} \times X$ に制限すれば

φ^0 と φ^1 を与える測地線として

$C^{1,1}$ 級のものが一意的に存在することを知りたい。

$$\mathfrak{F} = \sup \left\{ \mathfrak{F} : C^\infty \text{ 関数 on } \{e^{-1} < |z| < 1\} \times X \right\}$$

s.t. $\Omega_{\mathfrak{F}} > 0, \psi^0 \leq \varphi^0, \psi^1 \leq \varphi^1$
(境界を連続)



±3に曲率を計算してみよう。

2-パラメータ族 $\varphi = \varphi(t, s)$ と

それに沿ってベクトル場 $u = u(t, s)$ を考えると、

曲率は

$$R_\varphi \left(\frac{\partial \varphi}{\partial t}, \frac{\partial \varphi}{\partial s} \right) u := \left(\nabla_{\frac{\partial \varphi}{\partial t}} \nabla_{\frac{\partial \varphi}{\partial s}} - \nabla_{\frac{\partial \varphi}{\partial s}} \nabla_{\frac{\partial \varphi}{\partial t}} \right) u$$

で与えられる。

$$\nabla_{\frac{\partial \varphi}{\partial t}} u = \frac{\partial u}{\partial t} - \left\langle \bar{\partial} u, \bar{\partial} \left(\frac{\partial \varphi}{\partial t} \right) \right\rangle$$

で表す。

定理

$$R_\varphi \left(\frac{\partial \varphi}{\partial t}, \frac{\partial \varphi}{\partial s} \right) u = -\frac{1}{4} \left\{ \left\{ \frac{\partial \varphi}{\partial t}, \frac{\partial \varphi}{\partial s} \right\}, u \right\}$$

が成り立つ。 $\{, \}$ は ω_φ に関する Poisson 括弧。

$$\left(\begin{array}{l} \{f, g\} = \omega(X_f, X_g) \\ \text{where } df = \bar{\partial} X_f \omega \end{array} \right)$$

左辺の証明は省略する。 Left? ✓

$$\begin{aligned} & \nabla_{\frac{\partial \phi}{\partial t}} \nabla_{\frac{\partial \phi}{\partial s}} u \\ &= \nabla_{\frac{\partial \phi}{\partial t}} \left(\frac{\partial u}{\partial s} - \left\langle \bar{\partial} u, \bar{\partial} \left(\frac{\partial \phi}{\partial s} \right) \right\rangle \right) \\ &= \frac{\partial^2 \phi}{\partial t \partial s} - \left\langle \bar{\partial} \left(\frac{\partial u}{\partial s} \right), \bar{\partial} \left(\frac{\partial \phi}{\partial t} \right) \right\rangle \end{aligned}$$

$$- \frac{\partial}{\partial t} \left\langle \bar{\partial} u, \bar{\partial} \left(\frac{\partial \phi}{\partial s} \right) \right\rangle + \left\langle \bar{\partial} \left\langle \bar{\partial} u, \bar{\partial} \left(\frac{\partial \phi}{\partial s} \right) \right\rangle, \bar{\partial} \left(\frac{\partial \phi}{\partial t} \right) \right\rangle$$

$$\begin{aligned} & \frac{\partial}{\partial t} \left\langle \bar{\partial} u, \bar{\partial} \left(\frac{\partial \phi}{\partial s} \right) \right\rangle \\ &= \left\langle \bar{\partial} \left(\frac{\partial u}{\partial t} \right), \bar{\partial} \left(\frac{\partial \phi}{\partial s} \right) \right\rangle + \left\langle \bar{\partial} u, \bar{\partial} \left(\frac{\partial^2 \phi}{\partial t \partial s} \right) \right\rangle \end{aligned}$$

$$+ \sqrt{-1} \bar{\partial} \bar{\partial} \left(\frac{\partial \phi}{\partial t} \right) \left(\text{grad} \left(\frac{\partial \phi}{\partial s} \right), J \text{grad} u \right)$$

$$* \omega(x, \tau) = g(Jx, \tau)$$

$$\begin{aligned} J \text{grad} u \quad \tau \quad \cdot \quad \left(\bar{\partial} \text{grad} u \right) (x) &= \omega(x, J \text{grad} u) \\ &= g(x, \text{grad} u) \\ &= du \end{aligned}$$

by Hamilton 方程. $\pm 3k$

$$\sqrt{-1} \bar{\partial} \bar{\partial} \left(\frac{\partial \phi}{\partial t} \right) \left(\text{grad} \left(\frac{\partial \phi}{\partial s} \right), J \text{grad} u \right) \quad \frac{d^2}{dz^2} = \frac{1}{4} \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right)$$

$$= \frac{1}{4} \left\{ \text{Hess}_{\frac{\partial \phi}{\partial t}} \left(\text{grad} \left(\frac{\partial \phi}{\partial s} \right), \text{grad} u \right) + \text{Hess}_{\frac{\partial \phi}{\partial t}} \left(J \text{grad} \left(\frac{\partial \phi}{\partial s} \right), J \text{grad} u \right) \right\}$$

$\pm 3k$

$$\text{Hess}_{\frac{\partial \phi}{\partial t}} \left(J \text{grad} \left(\frac{\partial \phi}{\partial s} \right), J \text{grad} u \right)$$

$$= \omega_{\phi} \left(\nabla_{X_{\frac{\partial \phi}{\partial t}}} X_{\frac{\partial \phi}{\partial s}}, X_u \right)$$

$-\frac{1}{4}$

$$\left\langle \bar{\partial} \left\langle \bar{\partial} u, \bar{\partial} \left(\frac{\partial \phi}{\partial s} \right) \right\rangle, \bar{\partial} \left(\frac{\partial \phi}{\partial t} \right) \right\rangle$$

$$= \frac{1}{4} \text{Hess}_{\frac{\partial \phi}{\partial s}} \left(\text{grad} u, \text{grad} \frac{\partial \phi}{\partial t} \right)$$

同样, 結局

$$\left(\nabla_{\frac{\partial \phi}{\partial t}} \nabla_{\frac{\partial \phi}{\partial s}} - \nabla_{\frac{\partial \phi}{\partial s}} \nabla_{\frac{\partial \phi}{\partial t}} \right) u$$

$$= \frac{1}{4} \left[\omega_{\phi} \left(\nabla_{X_{\frac{\partial \phi}{\partial t}}} X_{\frac{\partial \phi}{\partial s}}, X_u \right) - \omega_{\phi} \left(\nabla_{X_{\frac{\partial \phi}{\partial s}}} X_{\frac{\partial \phi}{\partial t}}, X_u \right) \right]$$

$$= \frac{1}{4} \omega_{\phi} \left(\left[X_{\frac{\partial \phi}{\partial s}}, X_{\frac{\partial \phi}{\partial t}} \right], X_u \right)$$

$$= \frac{1}{4} \omega_{\phi} \left(X_{\left\{ \frac{\partial \phi}{\partial s}, \frac{\partial \phi}{\partial t} \right\}}, X_u \right)$$

$$= \frac{1}{4} \left\{ \left\{ \frac{\partial \phi}{\partial s}, \frac{\partial \phi}{\partial t} \right\}, u \right\}$$

//

これは H が、 W の Hamilton 微分同相写 K による
 "dual symm space"

$$H = K^{\mathbb{C}} / K$$

を意味する。

有限次元でいうと、

$$GL(n; \mathbb{C}) / U(n)$$

が典型的な例である。

($K^{\mathbb{C}} = G$ のような形の G を簡約群という。)

「早稲田」 3日目の前半
 通った 3日目の最後で「こぼれ」来た。

ここから 4日目。 →

対称空間

定義

Riemann 多様体 (M, g)

$\forall p \in M$ に対し 等長変換 $\sigma_p : M \rightarrow M$ で

* 向きを保つ

1) $\sigma_p^2 = -id_M$

2) p は σ_p の孤立固定点 * 唯一の固定点である

とすることが存在することをいう。

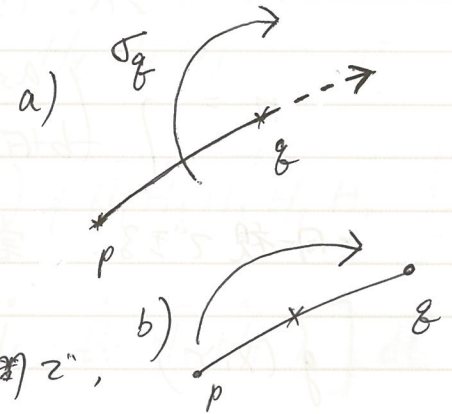
対称空間は次の性質を持つ。

a) (M, g) は完備。

b) (M, g) は等質

c) 普遍被覆 (\tilde{M}, \tilde{g}) は対称空間で、

単連結, 完備, $\forall R \equiv 0$ という条件で特徴づけられる。



Meyers - Steenrod の定理から、 $ISO(M, g)$ は Lie 群。

特に、1点の固定化群 K は cpt.

* 向きを保つ
 σ は G に
 変換で作用

よって b) より

$$M = G/K$$

$$\text{s.t. } \begin{cases} \bullet G_0^{\sigma} \subset K \subset G^{\sigma} \\ \bullet Ad_{\sigma}(K) \subset GL(\mathfrak{g}) \text{ は cpt subgp} \end{cases}$$

と書ける。

このように (G, K, σ) を対称対と呼ぶ。
 対称対が3つは容易に対称空間が構成できる。
 (自然に)

例 $G = GL(2; \mathbb{C})$ $N \geq 1$
 $K = U(2)$ N -般に $GL(N; \mathbb{C})$ 2-ok

$$\sigma(A) = {}^t \bar{A}^{-1}$$

すると、極分解より $G/K = \{ H = \mathbb{C}^2 \text{ 上の正定値 Hermitian 内積} \}$ で、

$M = G/K$ の接空間は

$$\mathfrak{M} = \left\{ \begin{pmatrix} a & b+i\sqrt{c} \\ b-i\sqrt{c} & a \end{pmatrix} \mid a, b, c \in \mathbb{R} \right\} = X \text{ Hermitian 行列!}$$

と同視できる。実3次元!

$$g(X, Y) := + \frac{1}{2} \text{Tr} XY \quad X, Y \in \mathfrak{M}$$

は $\text{Ad}(K)$ 不変な内積を与えた。 \rightarrow G 不変な Riemann 計量。

これは断面曲率が -1 で一定で、

$$R_0(X, Y)Z = -[[X, Y], Z]$$

$$X, Y, Z \in \mathfrak{M}$$

と表わされる。(後者は一般の対称対で成り立つ。)

$(\exp tX) \cdot o$ が M の測地線を与えていることを示そう。
 対称空間の一般論でも分かるが...

曲線 H_t のエネルギーは

$$\begin{aligned} & \frac{1}{2} \int_0^1 g_0(\dot{H}_t^{-1}, \dot{H}_t^{-1}) dt \\ &= -\frac{1}{4} \int_0^1 \text{Tr} (\dot{H}_t^{-1})^2 dt \end{aligned}$$

より、Euler-Lagrange 方程式は $(\bar{A}^{-1})^\circ = -\bar{A}^{-1} \dot{\bar{A}} \bar{A}^{-1}$

$$0 = \int_0^1 2 \text{Tr} \left[\dot{H}_t^{-1} X \dot{H}_t^{-1} - \dot{H}_t^{-1} X \dot{H}_t^{-1} \dot{H}_t^{-1} \dot{H}_t^{-1} \right] dt$$

$$= -2 \int_0^1 \text{Tr} \cdot X \left[(\dot{H}_t^{-1} \dot{H}_t^{-1})^\circ + \dot{H}_t^{-1} \dot{H}_t^{-1} \dot{H}_t^{-1} \dot{H}_t^{-1} \right] dt$$

$$= -2 \int_0^1 \text{Tr} \left[\dot{H}_t^{-1} X \cdot \dot{H}_t^{-1} (\ddot{H}_t^{-1} - \dot{H}_t^{-1} \dot{H}_t^{-1} \dot{H}_t^{-1}) \right] dt$$

つまり測地線の方程式は

$$(\dot{H}_t^{-1} \dot{H}_t^{-1})^\circ = \dot{H}_t^{-1} \ddot{H}_t^{-1} - \dot{H}_t^{-1} \dot{H}_t^{-1} \dot{H}_t^{-1} \dot{H}_t^{-1} = 0$$

$$\Leftrightarrow \dot{H}_t = X H_t$$

$$\Leftrightarrow H_t = (\exp tX) H_0$$

と書ける。

$$X = U \begin{pmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_N \end{pmatrix} U^{-1}$$

と基底変換すると、

$$\exp t X = U \begin{pmatrix} e^{\lambda_1 t} & & \\ & \ddots & \\ & & e^{\lambda_N t} \end{pmatrix} U^{-1}$$

よ、適当な基底をとれば

$$H_t = \begin{pmatrix} e^{\lambda_1 t} & & \\ & \ddots & \\ & & e^{\lambda_N t} \end{pmatrix} H_0$$

と書ける。

言い換えると、ある基底 s_1, \dots, s_N があると

$$\left\{ e^{\frac{\lambda_i}{2} t} s_i \right\}_{i=1}^N \text{ が ONB for } H_t H_0^{-1}$$

よ、

$\Omega \subset \mathbb{C}^n$ $A^2(\Omega)$... 2乗可積分正則関数

$$B(z, w) := \sum_{i=1}^{\infty} f_i(z) \overline{f_i(w)}$$

$\Omega \times \Omega$ 上の関数。

$$f(z) = \int_X B(z, w) f(w) \quad \text{再生核}$$

$$f = \sum \langle f, f_i \rangle f_i$$

$$B(z) = B(z, z)$$

$$= \sup_{\|f\|=1} |f(z)|$$

$$\|f\|=1$$

$$e_z(f) = \langle B(z, \cdot), f \rangle$$

$$e_z: A^2(\Omega) \rightarrow \mathbb{C}$$

$$f \mapsto f(z)$$

有限次元近似 \mathcal{H}_k

再び (X, L) に戻る。

各 $k \geq 1$ に対し

$$\mathcal{H}_k := \left\{ H: \text{正定値 Hermitian 内積 on } H^0(X, L^{\otimes k}) \right\}$$

よ、

これは 対称空間 存在する。

$$H^0(X, K_X \otimes L^{\otimes k})$$

と対応流儀もある。

$$P_k: \mathcal{H}_k \rightarrow \mathcal{H} \quad \text{を}$$

$$H \mapsto \frac{1}{k} \log \sum_{i=1}^{N_k} |s_i|_0^2$$

$$|s|_0^2 = h_0(s, s)$$

$$\omega_0 = -\sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \log h_0$$

s_i : ONB Bergman 計量

と定める。

$$\omega_0 + \sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \left(\frac{1}{k} \log \sum_{i=1}^{N_k} |s_i|_0^2 \right)$$

基底の情報が入る。

$$= \frac{1}{k} \sqrt{-1} \partial \bar{\partial} \log \sum_{i=1}^{N_k} |s_i|^2 = \frac{1}{k} \int_{L^{\otimes k}} \omega_{FS}$$

よ、左側に λ を置く。

\mathcal{H}_k が \mathcal{H} を 近似してやることを見よう。

$$P_k: \mathcal{H} \rightarrow \mathcal{H}_k \quad \text{を}$$

$$\varphi \mapsto H(s) = \int_X |s|_0^2 e^{-k\varphi} \omega_\varphi^n$$

と定義する。

定理 1 (Fefferman, Tian, Zelditch, Catlin, Boutet de Monvel)

$$\varphi_k := f_k \circ p_k(\varphi) \rightarrow \varphi \text{ in } C^\infty(X; \mathbb{R})$$

が成り立つ。

より正確には、 $\varphi \in H^k$ に対し

$$\text{ONB } \{s_i\} \subset H^0(X, L^{\otimes k})$$

$$\text{for } \int_X |s_i|_0^2 e^{-k\varphi} \omega_\varphi^n$$

とすると

$$\sum_{i=1}^{N_k} |s_i(z)|_0^2 e^{-k\varphi} = a_n(z) k^n + a_{n-1}(z) k^{n-1} + \dots$$

が成り立つ

$$\left\| \sum_{i=1}^{N_k} |s_i(z)|_0^2 e^{-k\varphi} - \sum_{n-k \leq j \leq n} a_j(z) k^j \right\|$$

$$\leq C(h, m) \cdot k^{n-k-1}.$$

の意味で成り立つ。さらに

$$a_n(z) = \frac{1}{n!}$$

$$a_{n-1}(z) = \frac{S_\omega}{2n!} \quad (\text{Lu.})$$

この定理の証明はとて難しく、

残念なことに紹介することはできない。左の漸近展開は、

$$N_k = \dim H^0(X, L^{\otimes k})$$

$$= \frac{L^n}{n!} k^n + \frac{(-kx)L^{n-1}}{2(n-1)!} k^{n-1} + O(k^{n-2})$$

(Hilbert多項式)

の“計量版”と呼ばれることができる。

cf: Weyl の公式

測地線に関する次の成り立つ。

定理 2 (Phong-Sturm '06, Berndtsson '09) see also

φ_t と φ_0 と φ_1 をつなぐ唯一つの $C^{1,1}$ 級測地線

とすると

$$H_{k\varphi_0} = p_k(\varphi_0) \text{ と } H_{k\varphi_1} = p_k(\varphi_1) \text{ をつなぐ}$$

唯一つの測地線 H_t を

$\exists s_i \in H^0(X, L^{\otimes k})$ で

$$H_t H_0^{-1} = \begin{pmatrix} e^{\lambda_1 t} & & \\ & \dots & \\ & & e^{\lambda_{N_k} t} \end{pmatrix} \text{ と表現でき}$$

$$\varphi_t = \limsup_{k \rightarrow \infty}^* \frac{1}{k} \log \sum_{i=1}^{N_k} e^{2\lambda_i t} |s_i|^2$$

が成り立つ。

とこぞ

幾何学的量子化とは

$f \in C^\infty(X; \mathbb{R})$ に対し, Hermite 作用素,

$$T_f^{(k)} : H^0(X, L^{\otimes k}) \rightarrow H^0(X, L^{\otimes k})$$

を

$$H_{k\varphi} (T_f^{(k)} s, s') = H_{k\varphi} (f s, s')$$

と定義する.

$$T_k^{(k)} = P_k(f \cdot)$$

であり, $P_k : C^\infty(X, L^{\otimes k}) \rightarrow H^0(X, L^{\otimes k})$

は L^2 直交射影.

先の定理より

$$[T_f^{(k)}, T_g^{(k)}] = \frac{1}{k} T_{\{f, g\}} + O\left(\frac{1}{k^2}\right)$$

が成り立つ.
 (量子力学)
 (w.r.t ω_φ)

とこぞ, 定理2の H_ϵ を バックル束の正則-計量と思いたす.

改めて

$$H_k = \left\{ H : \text{Hermite 内積 on } H^0(X, K_X \otimes L^{\otimes k}) \right\}$$

とす.

$$f_k : H_k \rightarrow \mathcal{H}$$

$$H \mapsto \frac{1}{k} \log \int_X |s|_0^2 / dZ \wedge \bar{dZ}$$

$$P_k : \mathcal{H} \rightarrow H_k$$

$$\psi \mapsto H(\psi) = \int_X (\int)^n h_0(s, s) e^{-k\varphi}$$

とす.

定理1, 定理2は殆ど変更なく同様に成り立つ.

$$A := \{ e^{-1} < |\tau| < 1 \}$$

A 上の (自明な) 正則バックル束を

$$E_k := A \times H^0(X, K_X \otimes L^{\otimes k}) \rightarrow A$$

により定義する.

Kähler計量

$$\Omega_{\Phi} \in C_2(P_2^* L)$$

が与えられると, E_k の Fubini-計量が

$$H_{k, \tau}(s) := \int_X \sqrt{-1}^n h_0(s, s) e^{-k\psi_t}$$

$$t = -\log |\tau|$$

による定式.

これは、直線束 $\det E_k$ に Fubini-計量 $\det H_{k, \tau}$ を与え、

その曲率を

$$-\sqrt{-1} \frac{\partial \bar{\partial}}{\partial t} \log \det H_{k, \tau} \quad K_X \otimes L^{\otimes k}$$

とする。次の定理は小平消滅定理の発展型である。

定理 (Berndtsson '09 "subharmonicity of B核")

$$\Omega_{\Phi} \geq 0 \text{ である}$$

$$-\sqrt{-1} \frac{\partial \bar{\partial}}{\partial t} \log \det H_{k, \tau} \geq 0$$

$\Omega_{\Phi} \geq 0$ 半正に定式するのは大切である。

実際、この定理は大沢-竹腰の L^2 拡張定理がでてくる。

実は (Φ が C^∞ ならば) \det を与える τ を、precise に

$$\langle (\sqrt{-1} \frac{\partial \bar{\partial}}{\partial t} H_{k, \tau}^{-1} \partial \bar{\partial} H_{k, \tau}) s, s \rangle$$

$$\geq k \langle c(\psi_t) s, s \rangle$$

$$= k \langle T_{c(\psi_t)}^{(k)} s, s \rangle$$

が成り立つ。

左辺の () の中身は量子化された測地曲率に他ならない!

実は漸近的には等号が成り立つ (Bermanの解説を見よ。)

$$\mathcal{L}_k(\psi_t) := -\log \det H_{k, \tau}$$

を (Donaldson の) L 関数と呼ぶ。

これが H の上で測地凸な L 関数を定式化することになった!

1階微分を計算すると $(\log \det A)^{\circ} = \text{Tr } \bar{A}' A'$ となる

$$\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \mathcal{L}_k(\psi_t) = \sum_{i=1}^{Nk} \int_X k \dot{\psi}_0 \sqrt{-1}^n h_0(s, s) e^{-k\psi_0}$$

$$= k \int_X \dot{\psi}_0 \left(\sum_{i=1}^{Nk} \sqrt{-1}^n h_0(s, s) e^{-k\psi_0} \right)$$

Bergman核

これに定理1 (の $K_X \otimes L^{\otimes k}$ 版) を適用すれば

$$\frac{1}{kN_k} \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \mathcal{L}_k(\varphi_t)$$

$$= \frac{1}{L^n} \int_X \dot{\varphi}_0 \omega_{\varphi_0}^n \quad \text{= 木不変量!}$$

$$- \frac{1}{k} \frac{n!}{2} \frac{1}{L^n} \int_X \dot{\varphi}_0 (\hat{S} - \hat{S}) \omega_{\varphi_0}^n + O\left(\frac{1}{k^2}\right)$$

を得る。実は原始関数からして、

$$\frac{1}{kN_k} \mathcal{L}(\varphi)$$

$$= \frac{1}{L^n} E(\varphi)$$

$$+ \frac{1}{k} \frac{n!}{2} M(\varphi) + O\left(\frac{1}{k^2}\right)$$

をみたす $E, M: \mathcal{M} \rightarrow \mathbb{R}$ が存在する。

この形から

E は測地凸 (実は±3に測地 affine)

M は測地凸

であることが従う。

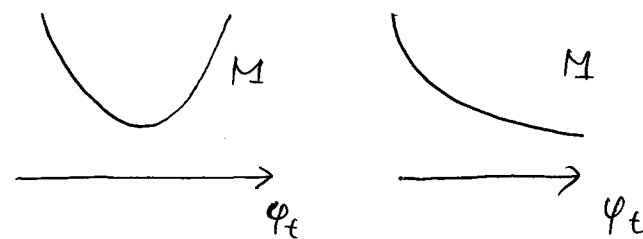
より明示的に次のように定義できる:

$$E(\varphi) = \frac{1}{(n+1)} \sum_{i=0}^n \int_X \varphi \omega_{\varphi}^i \wedge \omega_0^{n-i}$$

$$R(\varphi) = \frac{1}{n+1} \sum_{i=0}^{n-1} \int_X \varphi \text{Ric}(\omega_0) \wedge \omega_{\varphi}^i \wedge \omega_0^{n-i-1}$$

$$M(\varphi) = \frac{1}{2} \int_X \log \frac{\omega_{\varphi}^n}{\omega_0^n} \omega_{\varphi}^n + R(\varphi) + \hat{S} E(\varphi)$$

($n \cdot \frac{-k \times L^{n-1}}{L^n}$)



臨界点 = cscK

cscK計量の一意性に関する...?
の証明。

lower bound of the Calabi functional.

定義 (テスト配位)

直線束を併う射影的スキームの族

(X, L)

$\pi \downarrow$
 \mathbb{P}^1 上記のデータを与えたものをテスト配位という。

1) \mathbb{C}^* の作用 $\mathbb{C}^* \curvearrowright (X, L)$ で

π が同変的になるもの

2) $\pi^{-1}(\mathbb{P}^1 \setminus \{0\}) \simeq (A^1 \times X, p_2^* L)$

X は通常 normal variety と仮定する。(これは very singular.)

今回は X : \mathbb{Q} -Gorenstein も仮定して置く。

初回で楕円曲線 \leftrightarrow 3次曲線の

$\lambda: \mathbb{C}^* \rightarrow GL(3; \mathbb{C})$ に沿った退化を調べるが、

これはその一般化になる。

L は $\mathcal{O}_{\mathbb{P}^2}(1)$ の制限。 $\{0\}$ を加える。

先ずでは $A = \{e^{-t} \mid |t| < 1\}$ とし

$A \times X$ 上の $p_2^* L$ (と $\mathcal{O}_{\mathbb{P}^1} \otimes \pi^* L$)

を考えておく。

テスト配位では、 A が伸びると原点に到達している。

L 上の \mathbb{R} -計量 η が与えられたと

$$h_t(v) := \eta(\lambda(e^{-t})v) \quad v \in L_x$$

により L の \mathbb{R} -計量 h_t が定まり、 η が正値半定

$$h_t = h_0 e^{-\varphi_t}$$

と書くと $\varphi_t \in \mathcal{H}$ が定まる。 $\left[\begin{array}{l} \text{Phong-Sturm} \\ \text{の構成} \end{array} \right]$

先と同様に、 $(\pi_* K_X \otimes L^{\otimes k})|_{\Delta \setminus \{0\}}$ の

\mathbb{R} -計量

$$H_{\eta^{\otimes k}}(s) := \int_X \eta^n h_0(s, s) e^{-k\varphi_t}$$

$$t = -\log |z|$$

が定まり、 $\det \pi_* (K_X \otimes L^{\otimes k})$ は正値半定。

$$\frac{1}{kN_k} \chi(\varphi) = E(\varphi) + \frac{n!}{2} \frac{1}{k} M(\varphi) + O\left(\frac{1}{k^2}\right)$$

に相当する直線束の分解が次のように成り立つ:

$$\frac{\det \pi_* (K_X \otimes \mathcal{L}^{\otimes k})}{k N_k}$$

\mathbb{P}^1 上の \mathbb{Q} 直線束
の公式'

$$= \frac{\langle \mathcal{L} \dots \mathcal{L} \rangle}{(n+1)V}$$

"RR公式と等号に \mathcal{L} "を定義する"
で $\langle \mathcal{L} \dots \mathcal{L} \rangle$ を定義するのはこれで済む。

$$+ \frac{1}{k} \frac{n!}{2} \left(\frac{\langle K_X \otimes \mathcal{L} \dots \mathcal{L} \rangle}{V} + \hat{S} \cdot \frac{\langle \mathcal{L} \dots \mathcal{L} \rangle}{(n+1)V} \right)$$

$$+ O\left(\frac{1}{k^2}\right)$$

deg と 3 と

$$\frac{\deg \det \pi_* (K_X \otimes \mathcal{L}^{\otimes k})}{k N_k}$$

$$= \frac{\mathcal{L}^{n+1}}{(n+1)V} + \frac{1}{k} \frac{n!}{2} \left(\frac{K_X \otimes \mathcal{L}^n}{V} + \hat{S} \frac{\mathcal{L}^{n+1}}{(n+1)V} \right) + O\left(\frac{1}{k^2}\right)$$

が成り立つ。

$$DF(x, \mathcal{L})$$

これを Donaldson - 二本不変量とす。

±3に $\mathcal{L}(\varphi_t)$, (φ_t) , $(\varphi_t) \dots$ は

それぞれ直線束の Weil-計量 (の平方関数) を定める。

定理 (Donaldson '05)

$$\forall \omega \in C^2(L), \forall (x, \mathcal{L})$$

$$\left(\int_X (S - \hat{S})^2 \omega^n \right)^{\frac{1}{2}} \geq \frac{-DF(x, \mathcal{L})}{\|(x, \mathcal{L})\|}$$

(証明のP行P)

$$DF(x, \mathcal{L}) = \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{M(\varphi_t)}{t}$$

測地線

$$\geq \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} M(\varphi_t)$$

$$= - \int_X \dot{\varphi}_0 (S - \hat{S}) \omega^n$$

$$\geq - \left(\int_X (S - \hat{S})^2 \omega^n \right)^{\frac{1}{2}} \cdot \underbrace{\left(\int_X \dot{\varphi}_0^2 \omega^n \right)^{\frac{1}{2}}}_{= \|(x, \mathcal{L})\|}$$

実際は最初の等号が難しいので、

$$\frac{\det \pi_* (K_X \otimes \mathcal{L}^{\otimes k})}{N_k} - k \frac{\langle \mathcal{L} \dots \mathcal{L} \rangle}{(n+1)V} \text{ の deg}$$

$$\geq \lim_{\text{Kemp-Ness } t \rightarrow \infty} \left(\frac{\mathcal{L}_t(\varphi_t)}{N_k} - k E(\varphi_t) \right) / t$$

を示し、 $k \rightarrow \infty$ とす。

//

Kemp - Ness

$F \rightarrow \Delta \subset \mathbb{C}^*$ 同変直線束

e^{-u} S^1 不変な特異計量 s.t. $\int \bar{\partial} u \geq 0$

$\pm 3h$ u は $0 \in \Delta$ の外で局所有限

とし、Lelong 数を $\nu(u, 0)$ と書く。

すると 階数 F の切断 s に対し

$\text{weight}(\mathbb{C}^* \otimes F_0)$

$$= - \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{d}{dt} \log \int_u |p(\bar{e}^t) s|^2_u + \nu(u, 0).$$

であらう。

$F \rightarrow \mathbb{P}^1$ が \mathbb{C}^* 同変直線束 ならば、右辺が自明である
はず

$$\deg F = \text{weight}(\mathbb{C}^* \otimes F_0)$$

が成り立つ。

測地線の構成'

時間が余れば及ぶ。

(中心極限定理との関係なども面白い)