

## §5 接ベクトル空間, 写像の微分

### 接ベクトル空間に関する基本事項

41. (『多様体の基礎』問題 8.3. すべての接ベクトルは速度ベクトルとして表される)

$M$  を  $C^r$  級多様体とし,  $p \in M$  とする. 接ベクトル空間  $T_p(M)$  の任意のベクトル  $v$  に対し, ある  $C^r$  級曲線  $(-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow M$  が存在して,  $c(0) = p$ ,  $\left. \frac{dc}{dt} \right|_{t=0} = v$  となることを証明せよ. [ヒント: 89~90 ページの説明を一般化する.]

42. (『多様体の基礎』86 ページの注意)

$M$  を  $C^\infty$  級多様体とし,  $p \in M$  とする. このとき, 接ベクトル空間  $T_p(M)$  は点  $p$  における方向微分全体の集合  $D_p^\infty(M)$  に一致することを証明せよ.

### 球面 $S^m$ の接ベクトル空間

43.  $m$  次元球面  $S^m \subset \mathbb{R}^{m+1}$  において, 問題 15 に出てきた, 立体射影による  $C^\infty$  級座標近傍系  $\{(U, \varphi), (V, \psi)\}$  を考える.  $(U, \varphi)$  によって  $U = S^m \setminus \{p_{+1}\}$  に局所座標系  $(y_1, \dots, y_m)$  を入れ\*,  $(V, \psi)$  によって  $V = S^m \setminus \{p_{-1}\}$  に局所座標系  $(\tilde{y}_1, \dots, \tilde{y}_m)$  を入れる.

$U \cap V$  すなわち  $S^m \setminus \{p_{+1}, p_{-1}\}$  の点  $p$  をとる. 点  $p$  における接ベクトル空間  $T_p(S^m)$  を考えると,

$$\left\langle \left( \frac{\partial}{\partial y_1} \right)_p, \left( \frac{\partial}{\partial y_2} \right)_p, \dots, \left( \frac{\partial}{\partial y_m} \right)_p \right\rangle \quad \text{および} \quad \left\langle \left( \frac{\partial}{\partial \tilde{y}_1} \right)_p, \left( \frac{\partial}{\partial \tilde{y}_2} \right)_p, \dots, \left( \frac{\partial}{\partial \tilde{y}_m} \right)_p \right\rangle$$

はいずれも  $T_p(S^m)$  の基底である.  $\left( \frac{\partial}{\partial y_i} \right)_p$  を  $\left( \frac{\partial}{\partial \tilde{y}_1} \right)_p, \left( \frac{\partial}{\partial \tilde{y}_2} \right)_p, \dots, \left( \frac{\partial}{\partial \tilde{y}_m} \right)_p$  の一次結合として表せ. ただし係数は  $p$  における  $\tilde{y}_1, \tilde{y}_2, \dots, \tilde{y}_m$  の値 (それらを単に  $\tilde{y}_1, \tilde{y}_2, \dots, \tilde{y}_m$  と書いてしまってよい) を用いた表示にすること.

44. (『多様体の基礎』問題 8.2)

2次元球面  $S^2 = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \mid \|\mathbf{x}\| = 1\}$  を考える.  $S^2$  上の曲線  $c: \mathbb{R} \rightarrow S^2$  を

$$c(t) = \left( \frac{1}{\sqrt{2}} \cos t, \frac{1}{\sqrt{2}} \sin t, \frac{1}{\sqrt{2}} \right) \in \mathbb{R}^3$$

によって定義する. 立体射影による  $S^2$  の  $C^\infty$  級座標近傍系  $\{(U, \varphi), (V, \psi)\}$  を用いる.  $(U, \varphi)$  によって,  $U = S^2 \setminus \{(0, 0, 1)\}$  に局所座標系  $(y_1, y_2)$  を入れる. 曲線  $c$  は点  $(0, 0, 1)$  を通らないから,  $c$  の像  $c(\mathbb{R})$  は  $U$  に部分集合として含まれていることに注意しよう.

- (1)  $c(t)$  を  $(y_1, y_2)$  を用いて座標表示せよ.

- (2)  $\frac{dc}{dt}$  を, 一般的な  $t$  の値に対して,  $\left( \frac{\partial}{\partial y_1} \right)_{c(t)}, \left( \frac{\partial}{\partial y_2} \right)_{c(t)}$  の一次結合として表せ.

\*つまり,  $\varphi$  の第 1 成分,  $\dots$ , 第  $m$  成分を与える  $U$  上の関数をそれぞれ  $y_1, \dots, y_m$  と書く.

45. (Mercator 図法)

2次元球面  $S^2 = \{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \mid \|\mathbf{x}\| = 1\}$  の立体射影による  $C^\infty$  級座標近傍系  $\{(U, \varphi), (V, \psi)\}$  を考える. さらに,  $W = \{\mathbf{x} \in S^2 \mid x_1 > 0\}$  とおいて,  $\chi: W \rightarrow (-\pi/2, \pi/2) \times \mathbb{R}$  を

$$\chi(x_1, x_2, x_3) = \left( \tan^{-1} \frac{x_2}{x_1}, \tanh^{-1} x_3 \right)$$

で定義する. ただしここで,  $\tan^{-1}$  は  $\tan: (-\pi/2, \pi/2) \rightarrow \mathbb{R}$  の逆関数. また  $\tanh^{-1}$  は ハイパボリック・タンジェント 双曲正接関数  $\tanh: \mathbb{R} \rightarrow (-1, 1)$ ,  $\tanh(s) = (e^s - e^{-s})/(e^s + e^{-s})$  の逆関数である.

- (1)  $(W, \chi)$  は  $S^2$  の  $C^\infty$  級座標近傍である (『多様体の基礎』54 ページに述べられている意味で). 言い換えると,  $\{(U, \varphi), (V, \psi), (W, \chi)\}$  も  $S^2$  の  $C^\infty$  級座標近傍系になっている. そのことを確かめよ (「言い換え」の正当性は確かめなくてもよい).
- (2)  $(U, \varphi)$  によって  $U = S^2 \setminus \{(0, 0, 1)\}$  に局所座標系  $(y_1, y_2)$  を入れ,  $(W, \chi)$  によって  $W$  に局所座標系  $(z_1, z_2)$  を入れる.  $U \cap W (= W)$  の点  $p$  をとる. 点  $p$  における  $S^2$  の接ベクトル  $\left(\frac{\partial}{\partial z_1}\right)_p, \left(\frac{\partial}{\partial z_2}\right)_p$  を  $\left(\frac{\partial}{\partial y_1}\right)_p, \left(\frac{\partial}{\partial y_2}\right)_p$  の一次結合として表せ. ただし係数は  $p$  における  $y_1, y_2$  の値を用いた表示にすること.

なお, 座標近傍のことを**アトラス** (atlas, 地図帳), 座標近傍のことを**チャート** (chart, 地図—海図と言うべきかもしれない) と呼ぶこともある.

## 写像の微分

46. (『多様体の基礎』問題 9.1)

$f: \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$  を,  $f(z) = z(z+1)$  で定義される写像とする.

- (1)  $z = x + \sqrt{-1}y$  によって  $\mathbb{C}$  に座標  $(x, y)$  を入れ,  $f$  を座標表示せよ.
- (2) 一般の点  $z$  において,  $f$  の Jacobi 行列  $(Jf)_z$  を求めよ.  $T_z(\mathbb{C})$  の基底  $\left\langle \left(\frac{\partial}{\partial x}\right)_z, \left(\frac{\partial}{\partial y}\right)_z \right\rangle$  を用いること.
- (3) 微分  $(df)_z: T_z(\mathbb{C}) \rightarrow T_{f(z)}(\mathbb{C})$  が同型でない  $z$  をすべて求めよ.

47. 前問の  $f: \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$  について引き続き考察する.

Riemann 球面  $\hat{\mathbb{C}}$  を考える. すなわち, 『多様体の基礎』49 ページの例 5 にあるように\*,  $\hat{\mathbb{C}}$  とは  $S^2$  であって,  $U = S^2 \setminus \{(0, 0, 1)\}$  が  $\mathbb{C}_z$  と,  $V = S^2 \setminus \{(0, 0, -1)\}$  が  $\mathbb{C}_w$  と同一視されている ( $\mathbb{C}_z, \mathbb{C}_w$  はいずれも  $\mathbb{C}$  そのものだが, 区別のために違う記号を用いている).  $U$  上にない  $\hat{\mathbb{C}}$  の唯一の点を  $\infty$  と書く.

- (1)  $f$  を  $\mathbb{C}_z$  から  $\mathbb{C}_z$  への写像と見なす. そのとき,  $f$  は連続写像  $\tilde{f}: \hat{\mathbb{C}} \rightarrow \hat{\mathbb{C}}$  に拡張でき,  $\tilde{f}(\infty) = \infty$  となることを証明せよ. さらに,  $\tilde{f}$  が  $C^\infty$  級写像であることを証明せよ.
- (2) 微分  $(d\tilde{f})_\infty: T_\infty(\hat{\mathbb{C}}) \rightarrow T_\infty(\hat{\mathbb{C}})$  は同型だろうか. 判定せよ.

\*71 ページの例 7, および演義プリント §3 の「Riemann 球面, 複素解析との関連」の項も参照のこと.