

平面上の或る等長変換群

河野正晴 (神戸大学 理学部)

山下正勝 (東洋大学 工学部)

序にかえて

閉曲面 F に埋め込まれた (有限) 3-regular graph G について考える. いま $F-G$ の各連結成分 α が open 2-cell である場合に限定してみる. 各 α から内点 v_α を一点ずつ適当に選び, $F^* = F - \{v_\alpha\}$ とする. この F^* の普遍被覆空間を U とし, G のリフトを Y とする. Y を不変にする U 上の変換について調べたものがこの小論の内容である. この変換を初めは「平面上の自己同型写像」と呼んでみたが, 著者の一人 (河野) が, 「双曲平面上の等長変換」にほかならないことを確認した. この小論では話題を組合せ的に議論するため, あえて双曲構造を用いなかった.

DS-diagram とそれらの間の変形を代数的に表示する方法について, あれこれと思案をめぐらせているうちに, 普遍被覆空間モドキのものにつきあたった. (あとで考えるとアタリマエのことであった.) しかし, そのような DS 理論への応用については, 今回は一切触れない. したがって, この小論の内容は大学 2, 3 年の演習問題のレポートみたいなことになってしまった. ただ, 今後の話の展開のなかで, このような事実を常識として使いたいので, 原稿にまとめてみたものである.

ここでの知識を DS 理論以外にも使ってもらえれば幸いである. 閉曲面上の 3-regular graph の理論に使えそうな気がするのだが …… . たとえば根上生也氏や小室秀雄氏の H 変形理論に使えないだろうか? 有向グラフの場合には「曲がり角」を辺の番地にすることができるし, 無向グラフの辺の場合には鏡映を番地に用いることができるからである. 頂点についても或る同値類を番地に採用できる (河野).

じつは, DS 理論においてもこの「番地」という考え方を池田-山下一横山が追求していたのであるが, まだ未完成である. 津久井氏も辺彩色グラフに対する代数表現を研究中で, そこでは別の群表示が用いられている. いずれ近いうちに公表されるであろうが, いまから楽しみである.

§ 1. 平面の胞状分割と等長変換

平面内の標準的な無限 3-regular tree Y をつぎのように定め、議論の出発点としたい。

1.1 Definition. 点の集合 V_n , 線分の集合 E_n を帰納的に定める。(但し i は虚数単位を表わす):

$$V_0 = \{0\}.$$

$$V_1 = \{e^{\theta} \mid \theta = 2k\pi/3, k=0, 1, 2 \pmod{3}\},$$

$$E_1 = \{0 * y \text{ の内部} \mid y \in V_1\}.$$

以下帰納的に

$$V_n = \{ne^{\theta} \mid (n-1)e^{\eta} \in V_{n-1}, \theta = \eta \pm (2\pi/3 \cdot 2^n)\},$$

$$E_n = \{x * y \text{ の内部} \mid x = (n-1)e^{\eta} \in V_{n-1}, y = ne^{\theta}, \theta = \eta \pm (2\pi/3 \cdot 2^n)\}.$$

と定める。また

$$V = V_0 \cup V_1 \cup V_2 \cup \dots \cup V_n \cup \dots,$$

$$E = E_1 \cup E_2 \cup \dots \cup E_n \cup \dots,$$

とあらわす。このときの $Y = V \cup E$ を平面内の標準的な無限 3-regular tree として採用する。 Y の underlying space $U \{ \alpha \in Y \}$ も同じ Y で表わす。

平面における $Y = U \{ \alpha \in Y \}$ の補空間の連結成分の集合を F と表わす。

$D = V \cup E \cup F$ を平面の標準的な胞状分割 cell-like division ということにする。

$\alpha \in D$ の平面における閉包を $|\alpha|$ と表わすことにする。この記法は伝統的な記法と異なるので紛らわしいが、ワープロの都合による。 $|\alpha| \subset |\beta|$ であるとき、 $\alpha < \beta$ と表わす。 $D = V \cup E \cup F$ は わずかに胞複体 (cell complex) にはなっていない。しかしながら、 V, E, F の元をそれぞれ頂点 (vertex), 辺 (edge), 面 (face), と呼ぶ。

$$V_0(\infty) = \{-e^{\theta} \mid e^{\theta} \in V_1\},$$

$$V_n(\infty) = \{2ne^{\theta} \mid ne^{\theta} \in V_n, n \neq 0\},$$

$$V(\infty) = V_0(\infty) \cup V_1(\infty) \cup V_2(\infty) \cup \dots \cup V_n(\infty) \cup \dots,$$

と定める。また、原点 0 を端点とし、 $v_\infty \in V(\infty)$ を通る半直線 $\ell(0, v_\infty)$ から $0, v_\infty$ を結ぶ半開線分 $[0, v_\infty]$ を除いた集合

$$e(v_\infty) = \ell(0, v_\infty) - [0, v_\infty]$$

の全体を $E(\infty) = \{e(v_\infty)\}$ とあらわす。

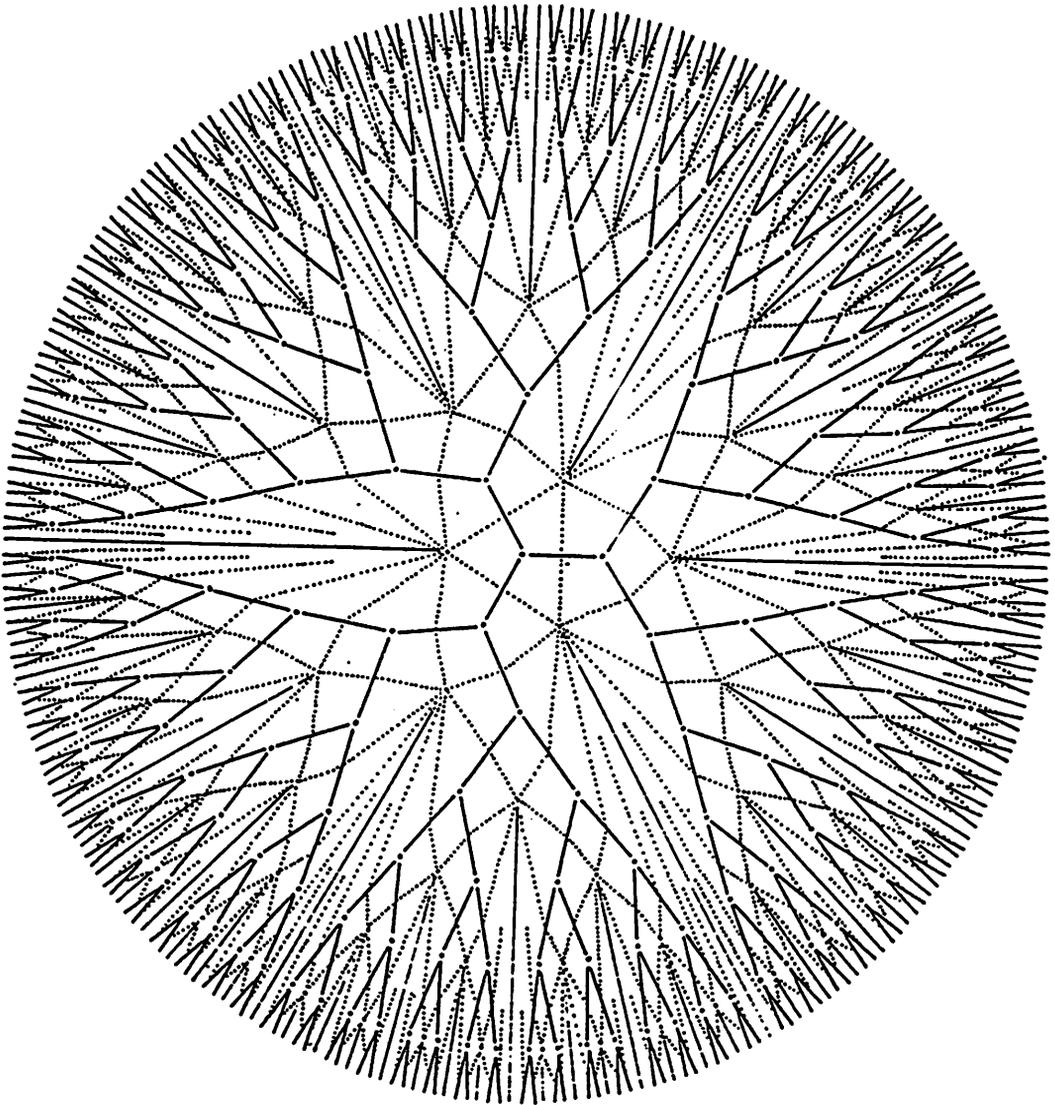


図 1-1

1.2 Definition. 平面上の(上への) PL同相写像 f が

$$\alpha \in D \quad \Rightarrow \quad f(\alpha) \in D$$

$$v \in V(\infty) \Rightarrow f(v) \in V(\infty)$$

$$\gamma \in E(\infty) \Rightarrow f(\gamma) \in E(\infty)$$

をみたすならば, f を D 上の胞状同型写像 (cell-like isomorphism) という。

胞状同型写像としては枠 Y の行き先さえしっかりしていればあとは構わない。「内乱に干渉はしない」ということだが, そのためにつぎの命題ぐらいは必要であろう。

1.3 Proposition. f, g を D 上の胞状同型写像とする. そのとき
 平面上の ambient isotopy $H_t: R^2 \rightarrow R^2, 0 \leq t \leq 1$, で

- (i) $H_0 = f, H_1 = g$,
- (ii) $\alpha \in D \Rightarrow H_t(\alpha) \in D$ for each t .
- (iii) $\gamma \in E(\infty) \Rightarrow H_t(\gamma) \in E(\infty)$ for each t .
- (iv) $\gamma \in V(\infty) \Rightarrow H_t(\gamma) \in V(\infty)$ for each t .

となるものが存在するための必要十分条件は

$$f(\alpha) = g(\alpha) \quad \text{for each } \alpha \in D$$

である.

上の条件 (ii) は

$$(ii') \alpha \in D \Rightarrow H_t(\alpha) = H_s(\alpha) \quad \text{for each } s, t.$$

と置き変えてもよい.

1.4 Definition. f, g を D 上の胞状同型写像とする. そのとき

各 $\alpha \in D$ に対して $f(\alpha) = g(\alpha)$ である,

ならば f と g は アイソトピック (isotopic) であるといい, $f \cong g$ と表わす.

胞体同型写像の組合せ構造を知るにはそのアイソトピックなクラスについて調べれば十分である. そこでつぎの定義を置く.

1.5 Definition. 胞状分割 $D = V \cup E \cup F$ 上の写像 $\Phi: D \rightarrow D$ が

- (a) Φ は bijection,
- (b) $\Phi(V) = V, \Phi(E) = E, \Phi(F) = F$,
- (c) $\tau < \sigma \Rightarrow \Phi(\tau) < \Phi(\sigma)$,

を満たすとき, Φ を D 上の 等長変換 (isometry) と呼ぶ.

胞状同型写像 f に対応する等長変換 Φ_f は自然にただひとつ定まる. また, $f \cong g$ ならば $\Phi_f = \Phi_g$ である.

いわゆる初等幾何において

「三角形を合同な三角形に移す等長変換は一意に決まる」

という話があった. この類比として,

「 D の隣り合った 2 辺を, 望みの隣り合った 2 辺に移す等長変換は必ず存在する.

さらに、そのような等長変換はたったひとつである。すなわち、隣り合った2辺の行き先が等長変換の全貌を決めてしまう……」
ことを示しておきたい。

1.6 Definition. $A, B \in E, A \neq B, A \cap B \neq \phi$ であるとき、 AB を Y の曲がり角 (corner)である、という。

1.7 Theorem. $AB, A'B'$ を Y の曲がり角とする。そのとき、 A を A' に B を B' に移す D 上の等長変換 Φ が一意に存在する。

この定理を示すことが本節の目的であるが、その準備として頂点と頂点を結ぶ道の定義を与えておく。

1.8 Definition. 頂点 $x, y \in V$ に対して、 D の辺 $A_i \in E, i=1, 2, \dots, m$, の有限列 $\Pi = A_1 A_2 \cdots A_m$ で、
(a) $i \neq j \Rightarrow A_i \neq A_j$,
(b) $x < A_1, y < A_m$,
(c) $A_i \cap A_{i+1} \in V$,
(d) $A_i \cap A_{i+1} \neq x, y$,
となるものを x と y を結ぶ道 (path) と呼ぶ。

任意の頂点 $x, y (\neq x) \in V$ に対して x と y を結ぶ path は一意に存在する。この path を今後 $x \Pi y$ とあらわす。 $x \Pi y = A_1 A_2 \cdots A_{m-1} A_m$ ならば $y \Pi x = A_m A_{m-1} \cdots A_2 A_1$ である。 x と x を結ぶ path $x \Pi x$ とは空集合から成る列 ϕ のこととしてもよからう。

さて2頂点のあいだの距離を定めておこう。この d がいわゆる metric の条件を満たしていることを確認するのはたやすい。

1.9 Definition. 2頂点 $x, y \in V$ の間の距離 $d(x, y)$ を、
(a) $d(x, x) = 0$,
(b) $d(x, y) = m \Leftrightarrow x \Pi y = A_1 A_2 \cdots A_m$
と定める。

1.10 Definition. 頂点 $v \in V$ に対して

(40)

$$F_v \langle m \rangle = \{ \alpha \in F \mid m = \min_{x < \alpha} d(v, x) \}$$

と表わす.

1.11 Proposition.

(a) $\#F_v \langle 0 \rangle = 3,$

$\#F_v \langle m \rangle = 3 \cdot 2^{m-1}$ if $m \geq 1,$

(b) $F_v \langle 0 \rangle = \{ \alpha_0, \beta_0, \gamma_0 \}$

\Rightarrow

$|\alpha_0 \cap \beta_0|, |\beta_0 \cap \gamma_0|, |\gamma_0 \cap \alpha_0| \in E,$

$|\alpha_0 \cap \beta_0 \cap \gamma_0| = v,$

(c) $\alpha, \beta (\neq \alpha) \in F_v \langle m \rangle, m \geq 1 \Rightarrow |\alpha \cap \beta| = \phi,$

(d) $\alpha, \beta (\neq \alpha) \in F, |\alpha \cap \beta| \neq \phi \Rightarrow |\alpha \cap \beta| \in E,$

1.12 lemma.

$x \in V, X, Y (\neq X) \in E, \alpha \in F_v \langle m \rangle$; $x < X, Y < \alpha$ とする. そのとき $d(v, x) = m \geq n+1 \Rightarrow |\alpha \cap \beta| \subset XUY$ for any $\beta \in F_v \langle n \rangle.$

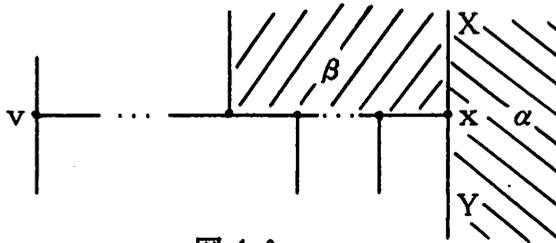


図 1-2

1.13 定理 1.7 の証明.

$Y \subset D$ の曲がり角 MN に対して 2-胞体 $\alpha \in F$ で, その境界が

$$\partial \alpha = \dots MN \dots$$

となるものが一意に存在する (この α のことを δ_{MN} と書くことにする) ことに注意して D 上の等長変換 Φ を具体的に構成してゆく. Φ の一意性はその構成法からおのずとあきらかになろう.

[Φ の構成法]

$v = A \cap B \in V, v' = A' \cap B' \in V$ とする.

$$F_n = F_v \langle 0 \rangle \cup F_v \langle 1 \rangle \cup F_v \langle 2 \rangle \cup \dots \cup F_v \langle m \rangle$$

とおくと

$$F_0 \subset F_1 \subset F_2 \subset \cdots \subset F_m \subset \cdots, \quad \varinjlim F_m = F$$

である。したがって最初の仮定：

$$\Phi(A) = A', \quad \Phi(B) = B'$$

を出発点として、 m に関する数学的帰納法で等長変換 Φ を D 全体に拡張してゆく。

$m=0$:

$v = A \cap B$, $v' = A' \cap B'$ にはそれぞれ第三の辺 C , $C' \in E$ が結合されている。 $\Phi(A) = A'$, $\Phi(B) = B'$ から、 Φ が等長変換であるならば

$$\Phi(v) = v', \quad \Phi(\gamma_0) = \gamma'_0, \quad \text{但し } \gamma_0 = \delta_{AB}, \quad \gamma'_0 = \delta_{A'B'}$$

となる。したがって辺 C に対しても $\Phi(C) = C'$ となる。よって $\alpha_0 = \delta_{BC}$, $\beta_0 = \delta_{CA}$ に対しても、 $\Phi(\alpha_0) = \alpha'_0 (= \delta_{B'C'})$, $\Phi(\beta_0) = \beta'_0 (= \delta_{C'A'})$ とならざるを得ない。この方法で $\Phi|_{F_0}$ が一意に定まる。

$m=k \Rightarrow m=k+1$: $\Phi|_{F_k}$ が定義されたとする。

任意の $\alpha \in F_v \langle k+1 \rangle$ に対して、Lemma 1.12 から、 α の境界 $\partial\alpha$ 上の辺で

$$M, N \in E, \quad |M| \cap |N| \neq \emptyset,$$

$$M, N \in F_k \cdots \cdots \cdots \text{(すなわち } \Phi(M), \Phi(N) \text{ はすでに定義されている)}$$

$$L \neq M, N \Rightarrow L \notin F_k \cdots \text{(すなわち } \Phi(L) \text{ は未だ定義されていない)}$$

となる組 $\{M, N\}$ が一意に存在する。したがって

$$\alpha = \delta_{MN} \text{ に } \alpha' = \delta_{M'N'} \text{ を対応させる,}$$

ように Φ を定めることができる。また等長変換の性質を保つにはこうするしかない。

Proposition 1.11 (c)により、

$$\alpha, \beta (\neq \alpha) \in F_v \langle k+1 \rangle \Rightarrow |\alpha| \cap |\beta| = \emptyset$$

であるから、 Φ は $F_v \langle k+1 \rangle$ の各2-胞体(およびそれらの faces)に対して定義できる。すなわち等長変換 Φ は $F_{k+1} = F_k \cup F_v \langle k+1 \rangle$ 全体に対してただ一通りの方法で定義できる。■

1.14 Definition. D 上の等長変換の全体を $\text{Isom}(D)$ と表わす。

$\Phi, \Psi \in \text{Isom}(D)$ に対してその積 $\Psi\Phi$ を写像の合成 $\Phi \circ \Psi$ で定める。

すなわち、 D 内の各点 $p \in D$ に対して

$$\Psi\Phi(p) = \Phi \circ \Psi(p) = \Phi(\Psi(p))$$

である。

$\text{Isom}(D)$ はこの積に関して群になる。

(42)

1.15 Definition. $AB, A'B'$ を Y 上の曲がり角とする.

$$\Phi(A) = A', \Phi(B) = B'$$

によって定まる等長変換 $\Phi: D \rightarrow D$ を

$$\Phi = (AB) \rightarrow (A'B')$$

と表わすことがある. この記法を拡張して

$$\Phi_1 = (AB) \rightarrow (A'B'), \Phi_2 = (A'B') \rightarrow (A''B'')$$

の積 $\Phi_2\Phi_1$ を

$$\Phi_2\Phi_1 = (AB) \rightarrow (A'B') \rightarrow (A''B'') = (AB) \rightarrow (A''B'')$$

などと書く,

$1 = (AB) \rightarrow (AB)$ は恒等変換である. また $\Phi = (AB) \rightarrow (A'B')$ の逆変換は $\Phi^{-1} = (A'B') \rightarrow (AB)$ と表わせる.

§2. 等長変換群の生成元

2.1 Definition. $v \in V; A, B, C \in E; v \langle A, B, C$ であるとき $(A; B, C)_v$ を v の回りの岐 (fork) という. A をその軸という. 等長変換 $\Phi: D \rightarrow D$ と岐 $(A; B, C)_v$ から定まる $\Phi(v)$ の回りの岐である $(\Phi(A); \Phi(B), \Phi(C))_{\Phi(v)}$ を $\Phi(A; B, C)_v$ と表わす.

任意の頂点 $v \in V$ に対して, v の回りの岐はいつでも 6 個存在する. たとえば

$$J_k = 0 * \omega_k, \quad \omega_k = e^{i\theta}, \quad \theta = (2/3)k\pi, \quad k=0, 1, 2,$$

とするとき, $0 \in V$ の回りの岐は

$$(J_k; J_{k+1}, J_{k-1})_0, \quad k=0, 1, 2 \pmod{3}$$

$$(J_k; J_{k-1}, J_{k+1})_0, \quad k=0, 1, 2 \pmod{3}$$

である. $(J_0; J_1, J_2)_0$ を原岐 (original fork) という.

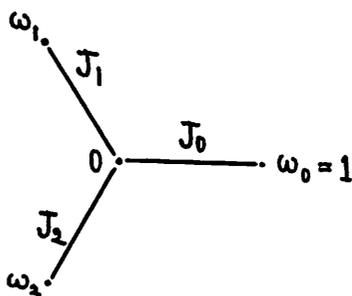


図 2-1

2.2 Definition. 岐 $(A; B, C)_v$ に対して
 平面上の ambient isotopy $h_t: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $0 \leq t \leq 1$, で

(a) $h_0 =$ 恒等変換,

(b) $h_1(v) = 0$; $h_1(A) = J_0$, $h_1(B) = J_1$, $h_1(C) = J_2$,

となるものが存在するならば, 岐 $(A; B, C)_v$ は正格 (positive) である
 といい, そうでないとき変格 (negative) であるという.

2.3 Definition. 等長変換 $\Phi: D \rightarrow D$ は, 岐 $\Phi(J_0; J_1, J_2)_0$ が
 正格であるとき正格変換 (orientation preserving isometry) といい,
 そうでないとき変格変換 (orientation reversing isometry) という.
 正格変換の全体を $\text{Isom}_+(D)$, 変格変換の全体を $\text{Isom}_-(D)$ と表わす.

2.4 Proposition.

$$\Phi, \Psi \in \text{Isom}_+(D) \Rightarrow \Phi\Psi, \Psi\Phi \in \text{Isom}_+(D)$$

$$\Phi, \Psi \in \text{Isom}_-(D) \Rightarrow \Phi\Psi, \Psi\Phi \in \text{Isom}_+(D)$$

$$\Phi \in \text{Isom}_+(D), \Psi \in \text{Isom}_-(D) \Rightarrow \Phi\Psi, \Psi\Phi \in \text{Isom}_-(D)$$

2.5 Definition.

(a) $(A; B, C)_v$ を正格岐とする. そのとき

$$S_v = (BC) \rightarrow (CA)$$

で定まる等長変換 $\sigma_v: D \rightarrow D$ を v の回りの $\underline{2\pi/3}$ 回転 ($(2\pi/3)$ -rotation) という.

(b) $A \in E$, $u, v \in V$; $u, v \subset A$ とする. $(A; B, C)_u$, $(A; B', C')_v$ をそれぞれ u, v の回りの岐とする. そのとき

$$H_A = (BC) \rightarrow (B'C')$$

で定まる等長変換 $\tau_A: D \rightarrow D$ を A の回りの半回転 (half rotation) という.

(c) $(A; B, C)_v$ を A を軸とする岐とする. そのとき

$$R_A = (BC) \rightarrow (CB)$$

で定まる等長変換 $\rho_A: D \rightarrow D$ を A を軸とする鏡映 (reflection) という.

σ_v, τ_A は正格変換, ρ_A は変格変換である.

(44)

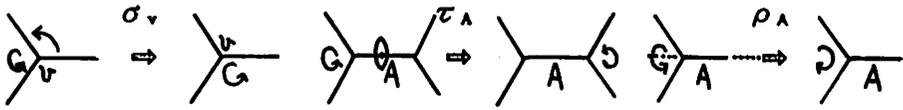


図 2-2

2.6 Proposition. $\alpha \in D$ に対して次が成り立つ:

- (a) $\sigma_v(\alpha) = \alpha \Leftrightarrow \alpha = v$,
- (b) $\tau_A(\alpha) = \alpha \Leftrightarrow \alpha = A$,
- (c) $\rho_A(\alpha) = \alpha \Leftrightarrow \alpha < A$.

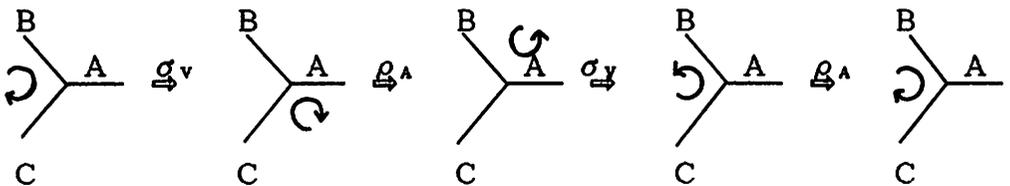
2.7 Proposition.

- (a) $\sigma_v^3 = 1, \tau_A^2 = 1, \rho_A^2 = 1$,
- (b) $v < A \Leftrightarrow (\rho_A \sigma_v)^2 = 1$,
- (c) $\alpha < A \Leftrightarrow (\rho_A \tau_A)^2 = 1$.

[証明] (a)は明らかである.

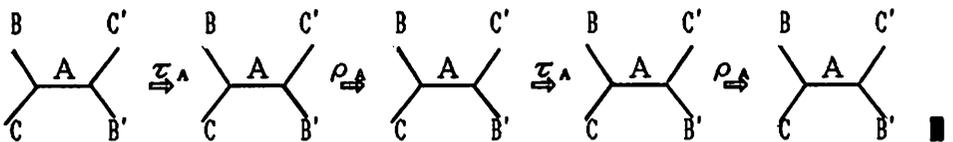
(b) $\rho\sigma\rho\sigma$ 型:

$$\begin{aligned} \rho_A \sigma_v \rho_A \sigma_v &= \langle BC \rangle \rightarrow \langle CA \rangle \rightarrow \langle BA \rangle \rightarrow \langle CB \rangle \rightarrow \langle BC \rangle \\ &= \langle BC \rangle \rightarrow \langle BC \rangle \\ &= 1 \end{aligned}$$



(c) $\rho\tau\rho\tau$ 型:

$$\begin{aligned} \rho_A \tau_A \rho_A \tau_A &= \langle BC \rangle \rightarrow \langle B'C' \rangle \rightarrow \langle C'B' \rangle \rightarrow \langle CB \rangle \rightarrow \langle BC \rangle \\ &= \langle BC \rangle \rightarrow \langle BC \rangle \\ &= 1. \end{aligned}$$



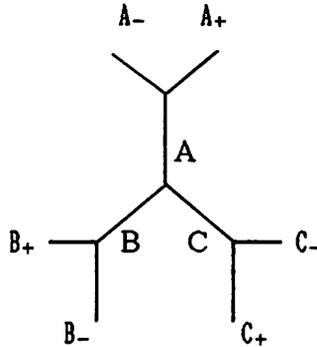
これから以降つぎの記号を用いることにしよう.

$$J_k = 0 * \omega_k, \quad \omega_k = e^{\theta^k}, \quad \theta = 2k\pi/3, \quad (k=0, 1, 2),$$

$$I = J_0, \quad J = J_1, \quad K = J_2,$$

$$\sigma = \sigma_0, \quad \tau = \tau_1, \quad \rho = \rho_1.$$

2.8 Definition. 正格岐 $(A; B, C)_\nu$ に対して $A_\delta, B_\delta, C_\delta \in E$, $(\delta = \pm)$ を次図のように定める:



2.9 Theorem. $g = (JK) \rightarrow (BC) \in \text{Isom}_+(D)$ に対して

(a) $(JK) \rightarrow (CA) = g \cdot \sigma$, $(JK) \rightarrow (AB) = g \cdot \sigma^{-1}$.

(b) $(JK) \rightarrow (A-A_+) = g \cdot \tau$.

[証明] (a) $\sigma = (JK) \rightarrow (KI)$, $\sigma^{-1} = (JK) \rightarrow (IJ)$ であり, 一方で $g = (KI) \rightarrow (CA) = (IJ) \rightarrow (AB)$ であるから

$$g\sigma = (JK) \rightarrow (KI) \rightarrow (CA),$$

$$g\sigma^{-1} = (JK) \rightarrow (IJ) \rightarrow (AB).$$

(b) $\tau = (JK) \rightarrow (I-I_+)$ である. いま $g(1) = x$ とすると, $(A; A-, A_+)_x$ は x の回りの正格岐で, $g(I-) = A-$, $g(I+) = A_+$ であるから

$$g = (I-I_+) \rightarrow (A-A_+).$$

したがって $g\tau = (JK) \rightarrow (I-I_+) \rightarrow (A-A_+)$. ■

この節の目的はつぎの定理を示すことである.

2.10 Theorem. (a) $\text{Isom}(D)$ は $\{\sigma, \tau, \rho\}$ から生成される.

(b) $\text{Isom}_+(D)$ の (単位元以外の) 勝手な元は σ, τ の有限個の積で

$$\dots \tau \sigma^{\epsilon_1} \tau \sigma^{\epsilon_{i+1}} \tau \dots,$$

の形で表わせる。但し $\varepsilon_1 = \pm 1$ 。

(c) $\text{Isom}_-(D)$ の任意の元 h に対して $h = g\rho$ となる $g \in \text{Isom}_+(D)$ が存在する。

[証明] (b), (c) が示されれば (a) はそれらからの帰結である。したがって (b), (c) を示すことだけが残されている。簡単な (c) から先に示しておこう。

(c) : $h \in \text{Isom}_-(D)$ に対して $g = h\rho$ とおくと $g \in \text{Isom}_+(D)$ である。 $g = h\rho$ の両辺に右から ρ を掛けると、 $\rho^2 = 1$ であることから $h = g\rho$ を得る。

(b) : $n = d(0, g(0))$, $g \in \text{Isom}_+(D)$ に関する数学的帰納法による。
 $n = 0$ のとき ; $g(0) = 0$ だから $g \in \text{Isom}_+(D)$ は $1, \sigma, \sigma^{-1}$ のいずれか。
 $n \Rightarrow n+1$; $d(0, \Phi(0)) = n$ なる $f \in \text{Isom}_+(D)$ はすべて σ, τ の有限個の積で表わされているものとする。いま $g \in \text{Isom}_+(D)$ が $d(0, g(0)) = n+1$ をみたすとする。 $g(0) = y$ とすると y を端点に持つ辺が3つある。そのうちのひとつは $d(0, x) = n$ なる $x \in V$ をもうひとつの端点としてもつ。いまそれを A とする。そのとき g は

$g_0 = (JK) \rightarrow (A-A_+)$, $g_1 = (JK) \rightarrow (A+A)$, $g_2 = (JK) \rightarrow (AA_-)$ のどれか1つである。

$(A; B, C)_x$ を x の回りの正格岐とする。そのとき仮定により、 $f = (JK) \rightarrow (BC)$ は σ, τ の有限個の積で表わされている。この f で I は A に移るから必然的に $f(I_-) = A_-$, $f(I_+) = A_+$ となり、 f は $f = (I-I_+) \rightarrow (A-A_+)$ と表わしてもよい。 $\tau = (JK) \rightarrow (I-I_+)$ だから

$$f\tau = (JK) \rightarrow (I-I_+) \rightarrow (A-A_+) = g_0.$$

定理2.9 (a) により $g_{k+1} = g_k\sigma \pmod{3}$ だから、 g は $g_0 = \Phi\tau$, $g_1 = g_0\sigma = f\tau\sigma$, $g_2 = g_0\sigma^2 = f\tau\sigma^{-1}$ のいずれかである。したがって g は σ, τ の有限個の積で表わされている。 ■

$d(0, g(0)) = 0$ ならば $g \in \text{Isom}_+(D)$ は $1, \sigma, \sigma^{-1}$ のいずれかであった。また $d(0, g(0)) = 1$ ならば $g \in \text{Isom}_+(D)$ はつぎの9個の元のいずれかである :

$$\begin{array}{l} \tau, \sigma \cdot \tau \cdot \sigma^{-1}, \sigma^{-1} \cdot \tau \cdot \sigma, \\ \tau\sigma, \sigma \cdot \tau\sigma \cdot \sigma^{-1} (= \sigma\tau), \sigma^{-1} \cdot \tau\sigma \cdot \sigma (= (\sigma\tau\sigma)^{-1}), \\ \tau\sigma^{-1} (= (\sigma\tau)^{-1}), \sigma \cdot \tau\sigma^{-1} \cdot \sigma^{-1} (= \sigma\tau\sigma), \sigma^{-1} \cdot \tau\sigma^{-1} \cdot \sigma (= \sigma^{-1}\tau). \end{array}$$

この様子を図示するとつぎのようになる。1つの曲がり角を基準に選ぶ。どの曲がり角を選んでよいが、 JK を基準にしてみよう。単位元 1 はこの曲がり角 JK を自分自身に移すからその場所 JK に 1 を書く。 $2\pi/3$ 回転によって JK は KI に移るから KI に σ を書く。 σ^{-1} は IJ に書く。以下同様にして等長変換を図示できる。

§3. 等長変換群の群構造

前節で, $\text{Isom}(D)$ は $\{\sigma, \tau, \rho\}$ で生成されること, および $\text{Isom}_+(D)$ は $\{\sigma, \tau\}$ で生成されることを見た. また, それらの生成元のあいだには

$$\sigma^3 = \tau^2 = \rho^2 = (\sigma\rho)^2 = (\tau\rho)^2 = 1$$

という関係があることも見た. この節では $\text{Isom}(D)$, $\text{Isom}_+(D)$ がこれ以外の (独立な) 関係式を含まないことを示そう.

3.1 Theorem. σ, τ, ρ は互いに独立である. すなわち, これらの各元は他の2つからは決して生成されない.

[証明] $\sigma, \tau \in \text{Isom}_+(D)$ から生成される等長変換は常に $\text{Isom}_+(D)$ の元だから, 鏡映 $\rho \in \text{Isom}_-(D)$ は σ, τ からは生成されない.

$\sigma(0) = 0, \rho(0) = 0$ だから回転 σ , 鏡映 ρ から生成される等長変換は 0 を不動点として持つ. ところが 0 は半回転 τ の不動点ではない (実際, $\rho(0) = 1 \neq 0$). したがって半回転 τ は σ, ρ からは生成されない.

鏡映 ρ は線分 $0 * 1$ 上のすべての点を不動点とする. また半回転 τ は $0 * 1$ の中点 $1/2$ を不動点を持つ. したがって, τ, ρ から生成される等長変換は $1/2$ を不動点として持つ. ところが $1/2$ は回転 σ の不動点ではない. したがって回転 σ は τ, ρ からは生成されない. ■

3.2 Definition. 頂点の集合 V をつぎのように2つの部分集合 V_+, V_- に分ける: $0 \in V_-$ と定める. $v (\neq 0) \in V$ に対して, $0, v \in V$ を結ぶ道を

$${}_0\Pi_v = A_1 A_2 \cdots A_n, \quad 0 \in A_1,$$

とする. $A_1 = 0 * 1 (= I)$ であるならば $v \in V_+$, そうでない (すなわち $A_1 = J$ または K) ならば $v \in V_-$ と定める.

3.3 Proposition.

$$(a) \quad \sigma(V_+) \subset V_- \quad \sigma^{-1}(V_+) \subset V_-$$

$$(b) \quad \tau(V_+) = V_- \quad \tau(V_-) = V_+$$

$$(c) \quad v \in V, \quad d(0, v) = m \Leftrightarrow d(0, \sigma(v)) = m$$

$$(c) \quad v \in V_-, \quad d(0, v) = m \Leftrightarrow d(0, \tau(v)) = m + 1$$

(48)

3.4 Definition. 等長変換 r_n を

$r_n = r(\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n) = \tau \sigma^{\varepsilon_n} \tau \sigma^{\varepsilon_{n-1}} \dots \tau \sigma^{\varepsilon_2} \tau \sigma^{\varepsilon_1}$
と定める。ただし、 $\varepsilon_i = \pm 1$ である。

3.5 Proposition. $r_n(0) \in V_+$, $d(0, r_n(0)) = n$

[証明] n に関する数学的帰納法で示す。

$n=1$ のとき: $r_1 = r(\varepsilon) = \tau \sigma^\varepsilon$, $\varepsilon = \pm 1$, であるから,

$r_1(0) = \tau \sigma^\varepsilon(0) = \tau(0) = 1 \in V_+$, $d(0, r_1(0)) = d(0, 1) = 1$.

$n=k$ のとき $r_k(0) \in V_+$, $d(0, r_k(0)) = k$ が成り立つとする。

$r_{k+1} = \tau \sigma^\varepsilon \cdot r_k$, $\varepsilon = \varepsilon_{k+1}$, に対して

$$r_{k+1}(0) = \tau \sigma^\varepsilon r_k(0) \in \tau \sigma^\varepsilon(V_+) \subset \tau(V_-) = V_+$$

$$\therefore r_{k+1}(0) \in V_+.$$

$$\begin{aligned} d(0, r_{k+1}(0)) &= d(0, \tau \sigma^\varepsilon r_k(0)) \\ &= d(0, \sigma^\varepsilon r_k(0)) + 1 \\ &= d(0, r_k(0)) + 1 \\ &= k + 1. \blacksquare \end{aligned}$$

3.6 Corollary. $n \geq 1 \Rightarrow r_n \neq 1, \sigma, \sigma^{-1}, \tau$.

[証明] $d(0, r_n(0)) = n \geq 1$ から $r_n \neq 1, \sigma, \sigma^{-1}$.

$r_1(V_+) = \tau \sigma^\varepsilon(V_+) \subset \tau(V_-) = V_+$ から $r_1 \neq \tau$.

$n \geq 2$ ならば $d(0, r_n(0)) = n \geq 2$ から $r_n \neq \tau$. \blacksquare

3.7 Proposition. $r_n \tau \neq 1, \sigma^\varepsilon r_n \neq 1$.

[証明] $r_n \tau = 1 \Leftrightarrow r_n = \tau$, $\sigma^\varepsilon r_n = 1 \Leftrightarrow r_n = \sigma^\varepsilon$. だがこれらはどちらも系3.6の結果に反する. \blacksquare

3.8 Proposition. $r_n \neq \sigma^\varepsilon \tau$.

[証明] $\sigma^\varepsilon \tau(0) = \sigma^\varepsilon(1) \in V_-$. 一方命題3.5により $r_n(0) \in V_+$. したがって $r_n \neq \sigma^\varepsilon \tau$. \blacksquare

3.9 Corollary. $\sigma^e r_n \tau \neq 1$.

[証明] $\sigma^e r_n \tau = 1$ とすると $r_n = \sigma^{-e} \tau$. これは命題3.8に反する. ■

3.10 Theorem. $\text{Isom}_+(D)$ は群表示 $\langle \sigma, \tau, : \sigma^3 = \tau^2 = 1 \rangle$ を持つ.

[証明] $\text{Isom}_+(D)$ は $\{\sigma, \tau\}$ から生成される. $\text{Isom}_+(D)$ の元のあいだの任意の関係式 $R=1$ が関係式 $\sigma^3=1$ および $\tau^2=1$ からの帰結であることを示せば証明は完成する. $\sigma^3=1, \tau^2=1$ の性質を用いると, word R は $R^*=1$ または

$$R^* = \cdots \tau \sigma^{\varepsilon_{i+1}} \sigma^{\varepsilon_i} \tau \cdots, \quad \varepsilon_i = \pm 1$$

に帰結される. すなわち, R は

$$1, \sigma^e, \tau, r_n, r_n \tau, \sigma^e r_n, \sigma^e r_n \tau$$

のいずれかを帰結として持つ. ところが 3.2, 3.6, 3.7, 3.8 から

$$\sigma^e, \tau, r_n, r_n \tau, \sigma^e r_n, \sigma^e r_n \tau$$

はいずれも 1 にならない. したがって $R=1$ ならば $R^*=1$ となる. よって $\text{Isom}_+(D)$ の関係式はすべて $\sigma^3 = \tau^2 = 1$ からの帰結となる. ■

3.11 Theorem. 等長変換群 $\text{Isom}(D)$ は

$$\langle \sigma, \tau, \rho : \sigma^3 = \tau^2 = \rho^2 = (\rho \sigma)^2 = (\rho \tau)^2 = 1 \rangle$$

を群表示として持つ.

[証明] $\{\sigma, \tau\}$ から生成される元はすべて明らかにされて, それらの間の関係は $\sigma^3 = \tau^2 = 1$ で尽くされている. 残されている問題は, $\{\sigma, \tau, \rho\}$ から生成される元のうち, ρ を含むものの間の関係式はすべて

$$\sigma^3 = \tau^2 = \rho^2 = (\rho \sigma)^2 = (\rho \tau)^2 = 1$$

からの帰結であることを示すことだけである.

$$(\rho \sigma)^2 = 1 \Leftrightarrow \rho \sigma = \sigma^{-1} \rho, \quad (\rho \tau)^2 = 1 \Leftrightarrow \rho \tau = \tau \rho$$

であるから, word R の中に ρ がいくつかあればそれらの ρ はすべて word の最後尾に持つてくることができる. そこで $\rho^2 = 1$ を適用すると, 結局 ρ は word の

のなかで高々 1 個にすることができる. このようにして

$$\rho^2 = (\rho \sigma)^2 = (\rho \tau)^2 = 1$$

で整理された新たな word を R^* とする. R^* が ρ を含まなければ R^* は $\{\sigma, \tau\}$

(50)

から生成できる. R^* が ρ を1個含む場合には等長変換 R^* は変格だから $R^* \neq 1$. すなわち ρ を含む関係式は関係式

$$\sigma^3 = \tau^2 = \rho^2 = (\rho\sigma)^2 = (\rho\tau)^2 = 1$$

の帰結になる. ■

さて, 正格等長変換群 $\text{Isom}_+(D)$ の生成系 $\{\sigma, \tau\}$ には $\sigma^3 = \tau^2 = 1$ 以外には独立な関係式は存在しないことが分かった. 一方, $\text{Isom}_+(D)$ の任意の元は

$$1, \sigma^e, \tau, r_n, r_n\tau, \sigma^e r_n, \sigma^e r_n\tau$$

のいずれかである. これらが互いに異なる元であることを確認しておきたい. ただし $1, \sigma^e, \tau, r_n$ が互いに異なることはすでに知っている (3.2).

ここでは, r_n 型の元の一意性について調べておこう.

3.12 Proposition. $r_n = r_m \Rightarrow n = m$.

[証明] $d(0, r_n(0)) = n, d(0, r_m(0)) = m$ であるから $r_n = r_m$ であれば必然的に $n = m$ となる. ■

3.13 Theorem.

$r_n = r(e_1, e_2, \dots, e_n), r_n' = r(e_1', e_2', \dots, e_n')$ とするとき $r_n = r_n'$ ならば $(e_1, e_2, \dots, e_n) = (e_1', e_2', \dots, e_n')$ である.

[証明] $n = 1$ のとき: $r_1 = \tau\sigma^e, r_1' = \tau\sigma^{e'}$, $e, e' = \pm 1$, とする. 仮定から $\tau\sigma^e = \tau\sigma^{e'}$, すなわち $\sigma^{e-e'} = 1$. $\therefore e = e'$.

$n = k$ のとき定理が成り立っているものとする.

$$\sigma^{e_j} = \sigma_j, \quad \sigma^{e_j'} = \sigma_j'$$

と略記することにする. そのとき

$$\begin{aligned} r_k &= \tau\sigma_{k+1} \tau\sigma_k \cdots \tau\sigma_2 \tau\sigma_1 \\ r_k' &= \tau\sigma_{k+1}' \tau\sigma_k' \cdots \tau\sigma_2' \tau\sigma_1' \end{aligned}$$

である. このとき $r_{k+1} = r_{k+1}'$ ならば

$$\tau\sigma_{k+1} \tau\sigma_k \cdots \tau\sigma_2 \tau\sigma_1 = \tau\sigma_{k+1}' \tau\sigma_k' \cdots \tau\sigma_2' \tau\sigma_1' \quad (*)$$

さて, $e_1 \neq e_1', e_{k+1} \neq e_{k+1}'$ と仮定してみる. (*) から

$$\tau\sigma_{k+1} \tau\sigma_k \cdots \tau\sigma_2 \tau\sigma_1 \cdot \sigma_1'^{-1} \tau\sigma_2'^{-1} \tau \cdots \sigma_k'^{-1} \tau\sigma_{k+1}'^{-1} \tau = 1$$

が成り立つ. この両辺に左から $\sigma_{k+1}^{-1} \tau$, 右から $\tau\sigma_{k+1}$ をかけると

$\tau \sigma_k \cdots \tau \sigma_2 \tau (\sigma_1 \cdot \sigma_1'^{-1}) \tau \sigma_2'^{-1} \tau \cdots \sigma_k'^{-1} \tau (\sigma_{k+1}'^{-1} \sigma_{k+1}) = 1$
 となる。簡単のために

$$\sigma_1 \sigma_1'^{-1} = \sigma_1^*, \quad \sigma_{k+1}'^{-1} \sigma_{k+1} = \sigma_{k+1}^*$$

とおくと、 $e_1 \neq e_1'$ 、 $e_{k+1} \neq e_{k+1}'$ だから σ_1^* 、 σ_{k+1}^* は単位元でない、すなわち $\sigma^{\pm 1}$ である。そこで、対応する符号をそれぞれ e_1^* 、 e_{k+1}^* とする。このとき

$$r_{2k}^* = \tau \sigma_k \cdots \tau \sigma_2 \tau \sigma_1^* \tau \sigma_2'^{-1} \tau \cdots \tau \sigma_k'^{-1} \tau \sigma_{k+1}^* = 1.$$

言い変えると

$$r_{2k}^* = r(e_{k+1}^*, e_k', \dots, e_2', e_1^*, e_2, \dots, e_k) = 1.$$

ところが 3.5 により $d(0, r_{2k}^*(0)) = 2k \geq 2$ であるから $r_{2k}^* \neq 1$ 。これは矛盾である。したがって

$$e_1 = e_1', \quad e_{k+1} = e_{k+1}'$$

のどちらか一方は成り立っている。

$e_{k+1} = e_{k+1}'$ が成り立つとする。式(*)の両辺に左から $\sigma_{k+1}^{-1} \tau$ をかけて

$$\tau \sigma_k \cdots \tau \sigma_2 \tau \sigma_1 = \tau \sigma_k' \cdots \tau \sigma_2' \tau \sigma_1'$$

が得られる。すなわち

$$r(e_1, e_2, \dots, e_k) = r(e_1', e_2', \dots, e_k')$$

であるから帰納法の仮定により

$$(e_1, e_2, \dots, e_k) = (e_1', e_2', \dots, e_k')$$

となる。よって $e_{k+1} = e_{k+1}'$ の仮定とあわせて

$$(e_1, e_2, \dots, e_k, e_{k+1}') = (e_1', e_2', \dots, e_k', e_{k+1}')$$

$e_1 = e_1'$ の場合にも同様にして $r_{k+1} = r_{k+1}'$ から

$$\tau \sigma_{k+1} \tau \sigma_k \cdots \tau \sigma_2 = \tau \sigma_{k+1}' \tau \sigma_k' \cdots \tau \sigma_2'$$

すなわち

$$r(e_2, \dots, e_k, e_{k+1}) = r(e_2', \dots, e_k', e_{k+1}')$$

が得られるので帰納法の仮定により定理が成り立つ。■

3.14 Corollary.

$$r(e_1, e_2, \dots, e_n) = r(e_1', e_2', \dots, e_n')$$

であるための必要十分条件は

$$n = m \quad \text{かつ} \quad (e_1, e_2, \dots, e_n) = (e_1', e_2', \dots, e_n').$$

$r_n \tau$ 、 $\sigma^* r_n$ 、 $\sigma^* r_n \tau$ が σ^* 、 τ と異なることも確認できる。

3.15 Corollary. $r_n \tau$ 、 $\sigma^* r_n$ 、 $\sigma^* r_n \tau \neq \sigma^*$ 、 τ

(52)

[証明] すべてを書いてみればよい:

$$r_n \tau = \sigma^e \Leftrightarrow r_n = \sigma^e \tau \quad (\text{命題3.8 に反する})$$

$$r_n \tau = \tau \Leftrightarrow r_n = 1 \quad (\text{系3.6 に反する})$$

$$\sigma^e r_n = \sigma^{e'} \Leftrightarrow r_n = \sigma^{e'-e} = 1, \sigma, \sigma^{-1} \text{の何れか. (系3.6 に反する)}$$

$$\sigma^e r_n = \tau \Leftrightarrow r_n = \sigma^{-e} \tau \quad (\text{命題3.8 に反する})$$

$$\sigma^e r_n \tau = \sigma^{e'} \Leftrightarrow r_n \tau = \sigma^{e'-e} = 1, \sigma, \sigma^{-1} \text{の何れか. (上に反する)}$$

$$\sigma^e r_n \tau = \tau \Leftrightarrow \sigma^e r_n = 1 \quad (\text{命題3.7 に反する}) \blacksquare$$

残された事柄は $r_n, r_n \tau, \sigma^e r_n, \sigma^e r_n \tau$ が互いに異なる元であることを示すことだけである.

3.16 Proposition. $r_n \tau, \sigma^e r_n, \sigma^e r_n \tau \neq r_m.$

[証明] 命題3.5により $r_n(0) \in V_+$ だから $\sigma^e r_n(0) \in \sigma^e(V_+) \in V_-.$ よって $\sigma^e r_n \neq r_m$ である.

$r_n = \tau \sigma_n \cdots \tau \sigma_2 \tau \sigma_1, r_m = \tau \sigma'_m \cdots \tau \sigma'_2 \tau \sigma'_1, \sigma_j, \sigma'_j = \pm 1,$ としよう. そのとき

$r_m \tau r_n^{-1} = \tau \sigma'_m \cdots \tau \sigma'_2 \tau \sigma'_1 \cdot \tau \cdot \sigma_1^{-1} \tau \sigma_2^{-1} \cdots \tau \sigma_n^{-1}$ は r_{m+n} の形だから系3.15により $r_m \tau r_n^{-1} \neq 1, \sigma^e$ である.

$r_n \tau = r_m \Leftrightarrow r_m \tau r_n^{-1} = 1, \sigma^e r_n \tau = r_m \Leftrightarrow r_m \tau r_n^{-1} = \sigma^e$ はこの事実に矛盾するから

$$\sigma^e r_n \tau \neq r_m, \sigma^e r_n \tau \neq r_m$$

である. \blacksquare

3.17 Proposition. $r_n \tau, \sigma^e r_m, \sigma^{e'} r_\ell \tau$ はすべて異なる.

[証明] これらはすでに調べた事柄からの帰結にすぎない. すなわち

$$r_n \tau = \sigma^e r_m \Leftrightarrow \sigma^e r_m \tau = r_n$$

$$\sigma^e r_m = \sigma^{e'} r_\ell \tau \Leftrightarrow \sigma^{-e+e'} r_\ell \tau = r_n$$

$$\sigma^{e'} r_\ell \tau = r_n \tau \Leftrightarrow \sigma^{e'} r_\ell = r_n$$

であるが, これらはすべて命題3.16 に反する. \blacksquare

最後に, $r_n \tau, \sigma^e r_n, \sigma^e r_n \tau$ のそれぞれの型の元の一意性について調べておく.

3.18 Proposition.

- (a) $r_n \tau = r_m \tau \Leftrightarrow r_n = r_m$
 (b) $\sigma^* r_n = \sigma^{*'} r_m \Leftrightarrow \varepsilon = \varepsilon', r_n = r_m$
 (c) $\sigma^* r_n \tau = \sigma^{*'} r_m \tau \Leftrightarrow \varepsilon = \varepsilon', r_n = r_m$

[証明] \Leftarrow はあたり前である. \Rightarrow について調べてみる. (a) はあきらかで, $\varepsilon = \varepsilon'$ ならば (b), (c) もあきらかである. そこで, $\varepsilon \neq \varepsilon'$ と仮定してみよう. $\sigma^{*'-\varepsilon} = \sigma^*$ とおくと $\sigma^* = \sigma^{\pm 1}$ である. このとき, (b), (c) の左辺はいずれも $\sigma^* r_n = r_m$ と同値な関係式であるが, これは命題 3.16 に反する. したがって $\varepsilon = \varepsilon'$ でなければならない. ■

以上の議論をまとめると:

3.19 Theorem. $\text{Isom}_+(D)$ の任意の元は

$$1, \sigma^*, \tau, r_n, r_n \tau, \sigma^* r_n, \sigma^* r_n \tau$$

のいずれかとして一意に表わされる. また $\text{Isom}_-(D)$ の任意の元は

$$\rho, \sigma^* \rho, \tau \rho, r_n \rho, r_n \tau \rho, \sigma^* r_n \rho, \sigma^* r_n \tau \rho$$

のいずれかとして一意に表わされる.

しかし, $\text{Isom}_+(D)$ の元のあいだの組合わせ的關係を考慮にいと, $\text{Isom}_+(D)$ の別の群表示の方が便利なこともある. たとえば, $\lambda = \sigma \tau \sigma$ とおくと, $\tau = \sigma^{-1} \lambda \sigma^{-1}$ だから, $\tau^2 = 1 \Leftrightarrow \sigma^{-1} \lambda \sigma \lambda \sigma^{-1} = 1 \Leftrightarrow (\lambda \sigma)^2 = 1$. したがって

$$\langle \sigma, \tau : \sigma^3 = 1, \tau^2 = 1 \rangle \sim \langle \sigma, \lambda : \sigma^3 = 1, (\lambda \sigma)^2 = 1 \rangle.$$

この $\{\sigma, \lambda\}$ の幾何学的な意味は次のとおりである.

$$\dots \left| \begin{array}{c} g\lambda^{-3} \\ \hline g\lambda^{-2}\sigma \end{array} \right| \left| \begin{array}{c} g\lambda^{-2} \\ \hline g\lambda^{-1}\sigma \end{array} \right| \left| \begin{array}{c} g\lambda^{-1} \\ \hline g\sigma \end{array} \right| \left| \begin{array}{c} g \\ \hline g\sigma^{-1} \end{array} \right| \left| \begin{array}{c} g\lambda \\ \hline g\lambda\sigma \end{array} \right| \left| \begin{array}{c} g\lambda \\ \hline g\lambda\sigma^{-1} \end{array} \right| \left| \begin{array}{c} g\lambda^2 \\ \hline g\lambda^2\sigma^{-1} \end{array} \right| \left| \begin{array}{c} g\lambda^3 \\ \hline \end{array} \right| \dots$$

図 3-1

ただし, $\{\sigma, \tau\}$ の場合と違って, $\text{Isom}_+(D)$ の元を $\{\sigma, \lambda\}$ で表わす方法は一意ではない.