

SEMINAR ON PROBABILITY

VOL. 30

古典力学のエルゴード問題

丹	羽	敏	雄
大	槻	舒	一
宮	原	孝	夫

1969

確率論セミナー

第 I 部 安定な力学系

PP. 1 ~ 52

丹羽敏雄

第 II 部 C-system

PP 53 ~ 104

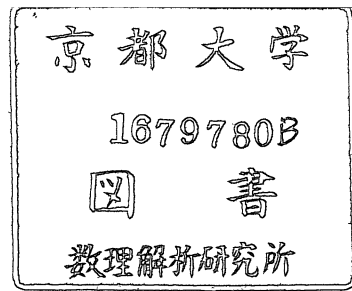
大槻舒一

附 録 定負曲率をもつ Riemann面上の  
geodesic flow

PP 105 ~ 123

宮原孝夫

まえがき



このノートは最近, ArnoldやMoserを中心に発展してきた力学系の安定性の理論を中心に紹介したものである。この種の理論に対してはすでに, ArnoldとAvezによるおもしろい本〔5〕も出ているが, 同書は証明がはぶかれていたりして読みやすいとはいいがたい。このノートは同書の第4章の解説とも言えるので, 併わせて読まれることを希望する。以下簡単に内容を紹介する。

第1章では, 積分可能な力学系とトーラス上のいわゆる概週期運動との関連をのべる。即ち, § 1.1において, Whittaker〔18〕に従って, 力学系が積分可能なる為の(1つの十分)条件を示し, それが, トーラス上の概週期運動に帰着されることを述べる。§ 1.2においては, T.Niwa〔14〕に従って, Classical flowsの立場からこれを論ずる。

第2章では, なるべく具体的な例を中心にいわゆる安定性の問題を取りあげ, § 2.1では, Siegel〔16〕とMoser〔12〕に従い紹介する。§ 2.2においては, Arnold〔4〕をもとに, T.Niwa〔15〕に従い紹介する。§ 2.2においては, Arnold〔3, 4〕に従い, Kolmogorov-Arnoldの定理〔§ 2.3. 定理2.3. B〕の証明のideaを紹介する。なお同節は§ 2.1, § 2.2に使われている方法の解説でもある。

第3章では, これらの理論の発生母胎ともいえる, 制限三体問題を取りあげ, Birkhoff〔6〕とMoser〔13〕に従い解説する。

なお, § 1.2と§ 2.1を除き, 解析力学の初歩的な知識(特にHamilton系の知識)が必要である。この為には例えば, ランダウ・リフシツフ〔10〕の第1章及び第7章, あるいは, 山内恭彦〔19〕の第4章の知識があれば十分である。

各章はおおむね独立しているので, どの章からでも読むことができる。

著 者

# 第 I 部

安 定 な 力 学 系

## 凡 例

このノートは第Ⅰ部，第Ⅱ部，及び附録からなる。

第Ⅰ部では主に，力学系の安定性の理論を扱い，第Ⅱ部では主に  
C-system の理論を扱う。なお附録においては，定負曲率をもつ  
Riemann 面上の geodesic flow を E. Hopf に従って解説する。

## 第 I 部 目 次

第1章	積分可能な力学系とトーラス上の概週期運動 .....	1
§ 1.1	Liouville-Arnold の定理 .....	1
§ 1.2	離散スペクトルをもつ力学系 .....	4
第2章	安定性の問題 .....	10
§ 2.1	Siegel の定理 .....	10
§ 2.2	ブランコの安定性 .....	19
§ 2.3	Kolmogorov - Arnold の定理 .....	34
第3章	制限3体問題 .....	39
§ 3.1	制限3体問題と Lagrange の平衡点 .....	39
§ 3.2	平衡点 $L_4, L_5$ .....	41
§ 3.3	標準形への移行, Birkhoff の定理 .....	43
§ 3.4	$L_4 (L_5)$ の安定性, Arnold-Moser の定理 .....	45
文 献	.....	51

## 第1章 積分可能な力学系とトーラス上の概週期運動

### § 1.1 Liouville - Arnold の定理

力学系を求積法によって解くことは19世紀の力学研究家の中心的な問題の1つであったが、我々はここで、Liouvilleによる、求積法によって解ける為の1つの十分条件を示そう。

定理 1.1 A ハミルトニアン  $H = H(q_1, \dots, q_n, p_1, \dots, p_n, t)$  をもつ力学系

$$\dot{q}_r = \frac{\partial H}{\partial p_r}, \quad \dot{p}_r = -\frac{\partial H}{\partial q_r} \quad (r=1, \dots, n)$$

において、相異なる  $n$  個の互いに involute<sup>\*</sup> する第1積分  $\phi_r(q_1, \dots, q_n, p_1, \dots, p_n, t)$  ( $r=1, \dots, n$ ) が存在すれば、この力学系は求積法によって解くことができる。

\*) ここで  $\phi_r, \phi_s$  が互いに involute するとは、  
 Poissonカッコ  $(\phi_r, \phi_s) = 0$  をみたす時をいう：

$$(\phi_r, \phi_s) \equiv \sum_{k=1}^n \left( \frac{\partial \phi_r}{\partial p_k} \cdot \frac{\partial \phi_s}{\partial p_k} - \frac{\partial \phi_r}{\partial q_k} \cdot \frac{\partial \phi_s}{\partial q_k} \right)$$

証明  $p = (p_1, \dots, p_n)$ ,  $q = (q_1, \dots, q_n)$  と略記する。さて、 $a_r$  ( $r=1, \dots, n$ ) を任意定数とし、

$$\phi_r(q, p; t) = a_r \quad (r=1, \dots, n) \tag{1.1}$$

とおく。(1.1) を  $p$  について解いたものを、

$$p_r = f_r(q, a, t) \tag{1.2}$$

としよう。  $\phi_1 = a_1, \dots, \phi_n = a_n$  は互いに involute するから、 $p_1 = f_1, \dots, p_n = f_n$  も互いに involute する。

従って、

$$(p_r - f_r, p_s - f_s) = 0 \quad (r, s=1, \dots, n)$$

即ち

$$\frac{\partial f_s}{\partial q_r} - \frac{\partial f_r}{\partial q_s} = 0. \quad (r, s=1, \dots, n)$$

$$\begin{aligned} \text{又, } -\frac{\partial H}{\partial q_r} &= \frac{dp_r}{dt} = \frac{df_r}{dt} \\ &= \frac{\partial f_r}{\partial t} + \sum_{s=1}^n \frac{\partial f_r}{\partial q_s} \frac{dq_s}{dt} \\ &= \frac{\partial f_r}{\partial t} + \sum_s \frac{\partial f_s}{\partial q_r} \frac{\partial H}{\partial p_s} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \therefore \frac{\partial f_r}{\partial t} &= -\frac{\partial H}{\partial q_r} - \sum_s \frac{\partial H}{\partial p_s} \frac{\partial f_s}{\partial q_r} \\ &= -\frac{\partial H_1}{\partial q_r} \end{aligned}$$

ここで、 $H_1$  は変数  $(q, a, t)$  によって表わされた関数  $H$  を示す。

$$\text{方程式 } \frac{\partial f_s}{\partial q_r} = \frac{\partial f_r}{\partial q_s}, \quad \frac{\partial f_r}{\partial t} = -\frac{\partial H_1}{\partial q_r}$$

$$\text{は } f_1 dq_1 + \dots + f_n dq_n - H_1 dt$$

がある関数  $V(q, a, t)$  の完全微分であることを示す。さて  $dV$  を関数  $V$  のすべての変数にわたる全微分とすれば、

$$dV = f_1 dq_1 + \dots + f_n dq_n - H_1 dt + \sum_r \frac{\partial V}{\partial a_r} da_r.$$

この方程式において量  $a_r$  にその値  $\phi_r$  を代入すれば、我々は  $(q, p, t)$  に関する恒等式をうる：

$$dV - \sum_r \frac{\partial V}{\partial a_r} d\phi_r = p_1 dq_1 + \dots + p_n dq_n - H dt$$

ここで、左辺の  $dV$ ,  $\frac{\partial V}{\partial a_r}$  において量  $a_r$  にはその値  $\phi_r$  が代入されている。この方程式は微分形式

$$p_1 dq_1 + \dots + p_n dq_n - H dt$$

を変数  $(q, \phi, t)$  によって表わすとき、

$$- \sum_r \frac{\partial V}{\partial a_r} d\phi_r + dV$$

の形をとることを示す。従って最初の力学系は次の first Pfaffs' system に同値である：



$$d\phi_r = 0, \quad d\left(\frac{\partial V}{\partial a_r}\right) = 0 \quad (r=1, \dots, n)$$

よって,  $\frac{\partial V}{\partial a_r} = b_r$  は力学系の第1積分を与える。ここで  $b_1, \dots, b_n$  は任意定数である。  
 . . . q. e. d.

二体問題や楕円体の表面の測地線にそう自由質点の運動などはよく知られた積分可能な力学系の例であるが, 得られた積分可能な力学系においては, その相空間はいずれも一般に不変なトーラス達にわかれその上の運動はいわゆる概週期運動であることが見とめられる。最近, V. I. Arnold によって一価第一積分を有する力学系においては, 一般的に言って, このような事情はさげられないことが示された:

定理 1.1 B  $H=H(p, q)$  をハミルトニアンにもつ, 自由度  $n$  のハミルトン系

$$\dot{p} = -\frac{\partial H}{\partial q}, \quad \dot{q} = \frac{\partial H}{\partial p} \quad \dots \dots \dots (1.3)$$

において,  $n$ 個の互いに involute する第1積分がえられたとする:

$$H = \phi_1, \phi_2, \dots, \phi_n; \quad (\phi_i, \phi_j) = 0$$

この場合, 前述の Liouville の定理 1.1 A によって, この系は積分可能であるが, もし, 方程式

$$\phi_i = C_i = \text{const} \quad (i=1, \dots, n)$$

がコンパクトな連結多様体  $M=M_C$  を定め, かつ,

1)  $M$  上において  $\text{grad } \phi_i \quad (i=1, \dots, n)$  は致る所1次独立。

2)  $\det \left| \frac{\partial I_i}{\partial c_j} \right| \neq 0$

ここで,  $I_i$  は, トーラス  $M_C$  ( $M_C$  は1) からトーラスであることがわかる) 上の輪体の底を  $r_i(c) \quad i=1, \dots, n$  とするとき,

$$I_i(c) = \frac{1}{2\pi} \oint_{r_i(c)} p dq$$

によって与えられる作用変数を表わす。

とする。このとき、

- 1)  $M$  は  $n$  次元トーラスであり、 $M$  の近傍はトーラスとユークリッド空間との直積であり、
- 2) この近傍は、作用変数-角変数  $(I, \varphi)$  ( $I \in \mathbb{B}^n \subseteq \mathbb{R}^n$ ,  $\varphi \pmod{2\pi} \in \mathbb{T}^n$ ) で表わされ、変換  $(I, \varphi) \rightarrow (p, q)$  は正準変換であり、 $\phi_i = \phi_i(I)$  従って方程式 (1.3) は変数  $(I, \varphi)$  で表わせば、

$$\dot{I} = 0, \quad \dot{\varphi} = \omega(I) \equiv \frac{\partial H}{\partial I}(I).$$

証明は、Arnold - Avez [5], Appendix 26, を見られたい。

## § 1.2 離散スペクトルをもつ Classical flows

前節において、積分可能な力学系は荒っぽく言って、トーラス上の概週期運動に帰着されることを見た。本節では、この概週期運動を別の立場から、即ち、classical flow として考察しよう。ここで念の為に classical flow の定義を与えよう。

定義 1.2.A  $M$  を  $C^\infty$ -多様体、 $\mu$  を連続な正の密度でもって定義される  $M$  の上の有限測度 ( $\mu(M) = 1$  とする。),  $(\varphi_t)$  を測度  $\mu$  を保つ  $M$  の微分同型の 1 径数群とするとき、 $(M, \mu, \varphi_t)$  又は  $(\varphi_t)$  を classical flow と呼ぶ。

この classical flow に対しては、同型の概念は当然、abstract flow に対する同型の概念、即ち、いわゆる計量同型よりも精密でなければならない。そこで次の定義を与えよう。

定義 1.2.B  $(M, \mu, \varphi_t), (N, \nu, \phi_t)$  を classical flows とするとき、 $(M, \mu, \varphi_t)$  が  $(N, \nu, \phi_t)$  に classical flows として  $C^0$ -同型であるとは、 $M$  から  $N$  の上への  $C^0$ -微分同型  $\psi$  があって、 $(\varphi_t)$  と  $(\phi_t)$  がこの  $\psi$  に関して conjugate である。即ち、すべての  $t$  に対して  $\psi \cdot \varphi_t = \phi_t \cdot \psi$  が成り立ち、かつ、 $\psi(\mu) = \nu$  であるときをいう。このとき、我々は次のように示す：

$$(M, \mu, \varphi_t) \stackrel{\sim}{C^0} (N, \nu, \phi_t)$$

さて、 $M$ として、 $n$ 次元トーラス： $T^n = R^n / Z^n$ ， $\mu$ とし $Z$ は $T^n$ 上の普通のルベーグ測度： $dm = dx_1, \dots, dx_n$ ， $\varphi_t$ としては、いわゆる概週期運動：

$$\psi_t : x_i \rightarrow x_i + \omega_i t \pmod{1} \quad (i=1, \dots, n)$$

を取れば、 $(T^n, dm, \psi_t)$ は1つのclassical flowの例を与える。 $\omega_1, \dots, \omega_n$ は振動数と呼ばれるが、特に $Z$ 上1次独立な振動数 $\omega_1, \dots, \omega_n$ ，即ち、

$$k_1 \omega_1 + \dots + k_n \omega_n = 0 \quad k_i \in Z$$

ならば $k_1 = \dots = k_n = 0$ なるような $\omega_1, \dots, \omega_n$ を振動数をもつ概週期運動の軌道： $\bigcup_t \psi_t x$ は $T^n$ 上致る所稠密であることはよく知られている。

この概週期運動のflowとしてのスペクトルは離散スペクトルであることはよく知られているが、ある意味で、この離散スペクトルが逆に概週期運動を特長づけることが示される。前節の結果とくらべあわせれば、極く荒っぽく言って、積分可能な力学系は離散スペクトルをもつflowと対応する。

さて、エルゴード的なclassical flow  $(M, \mu, \varphi_t)$ を考えよう。今 $A$ を $(\varphi_t)$ の固有値全体とする。よく知られているように、(例えば、池田・飛田・吉沢〔8〕の第5章を参照。以下の内容においては同章に述べられている結果を使う。)  $A$ は実数 $R$ の加法に関して部分群をなしている。さらに、 $A^\rho$  ( $\rho > 1$ )を固有関数が $\rho$ 回連続的の微分可能、即ち $C^\rho$ -classであるような固有値全体とする。(  $A^\rho$ が $A$ の部分群となすことはすぐわかる)  $H(\lambda) \subset H \equiv L^2(M, \mu)$ を固有値 $\lambda$ に属する固有空間、即ち固有値 $\lambda$ に属する固有関数全体とする。

このとき、我々は次の結果を証明することができる：

定理 1.2.C  $(M, \mu, \varphi_t)$ をエルゴード的なclassical flowとし、 $M$ はcompactとする。このとき、

$$H = \sum_{\lambda \in A^\rho} \oplus H(\lambda)$$

$$\text{ならば } (M, \mu, \varphi_t) \underset{C^\rho}{\sim} (T^{\dim M}, m, \psi_t),$$

即ち、 $(M, \mu, \varphi_t)$ はclassical flowsとして、ある概週期運動と $C^\rho$ -同型である。

証明をのべる前に、そのideaを述べよう。ideaの中心は、固有関数そのものを(globalな)座標関数に使おうという所にある。即ち、 $\lambda_1, \dots, \lambda_r$ を $Z$ 上1次独立な固有値( $\in$

$A^\rho$ )とし、 $f_1, \dots, f_r$  をそれぞれに属する ( $C^\rho$ -classの) 固有関数としよう。ここで  $f_1, \dots, f_r$  が局所座標系をなす為には、まず微分  $df_1, \dots, df_r$  が一次独立であることが必要であるが、それは次のようにして、示されよう、即ち、もしかりにある点でそれらが従属している場合、flow  $\varphi_t$  によってそれらは軌道上で従属でなければならない。(  $\varphi_t$  は  $M$  の微分同型である!)  $\varphi_t$  のエルゴード性から、 $M$  の致る所でそれらは従属していることになる。即ち、例えば  $f_r$  が残りの  $f_1, \dots, f_r$  の関数になる。ところが  $(f_1(x), \dots, f_r(x))$  を軌動にそって取ってみれば、これは  $\lambda_1, \dots, \lambda_r$  の独立性から  $r$  次元トーラス  $T^r$  の中をエルゴード的に動く、これは矛盾を導くであろう。以上により、 $r$  を  $A^\rho$  の階数、即ち、 $A^\rho$  の元で  $Z$  上1次独立な最大個数としておけば、 $df_1, \dots, df_r$  は  $M$  上致る所で1次独立となる。このことから、 $M$  にはある種のファイバー構造が入るであろう。(ファイバーは  $f_1 = C_1, \dots, f_r = C_r, C_1, \dots, C_r$  は定数、で与えられる。) 従って、残る問題は  $r$  が  $M$  の次元に等しいこと、換言すれば、ファイバーの次元が0に等しいことを示すことである。ところが、これは固有関数の全体  $\{f_r\}$  が  $\lambda$  をパラメータとする群をなすことと、定理の仮定、 $H = \sum_{\lambda \in A^\rho} \oplus H(\lambda)$  から簡単に示せる。

(池田・飛田・吉沢 [8] 第5章. Prop. 1.3)

以上の考察により、上の定理を示す前に、まず次の定理を証明しよう：

定理 1.2.D ( $M, \mu, \varphi_t$ ) をエルゴード的な classical flow とし、 $M$  は compact とする。このとき、もし  $\lambda_1, \dots, \lambda_r \in A^\rho$  が  $Z$  上1次独立であれば、 $M$  は局所自明な  $C^{\rho-1}$  smooth なファイバー空間の全空間とみなせる。その底空間は  $r$  次元トーラス  $T^r$  であり、そのファイバーは  $M$  の  $C^\rho$ -部分多様体である。

flow  $(\varphi_t)$  はファイバーを保ち、底空間  $T^r$  に自然にひきおこされる flow は  $\lambda_1, \dots, \lambda_r$  を振動数とする概週期運動である。

補助定理 1.2.E 定理 1.2.D の仮定のもとで、 $f_1, \dots, f_r$  をそれぞれ固有値  $\lambda_1, \dots, \lambda_r$  に属する  $C^\rho$ -class の固有関数とする。このとき  $df_1, \dots, df_r^*) \in T^r(M)$  は  $M$  上致る所1次独立である。

\*)  $f_j(x)$  ( $j=1, \dots, r$ ) は複素数値関数であるが、証明の第1段で見ると、

$$f_j(x) = e^{2\pi i \theta_j(\lambda)}, \quad \theta_j(x) \in \mathbb{R}/\mathbb{Z}$$

とおける。この  $d\theta_j$  のかわりに  $df_j$  とかく。

証明 第1段:  $f_j(x)$  ( $j=1, \dots, r$ ) はエルゴード的な  $\text{flow}(\varphi_t)$  の連続な固有関数であるから,

$$|f_j(x)| = \text{const.} \quad (\text{例えば} = 1) \quad (1.4)$$

$$f_j(\varphi_t x) = e^{2\pi i \lambda_j t} f_j(x), \quad \forall x \in M, \forall t \quad (1.5)$$

さて, 写像  $P_k$  ( $k=1, \dots, r$ ) を次のように定義する:

$$\begin{aligned} P_k: M &\rightarrow S^k \cong T^k \\ x &\mapsto (f_1(x), \dots, f_k(x)) \\ \text{ここで } S &\equiv \{z \in \mathbb{C} ; |z|=1\} \end{aligned} \quad (1.6)$$

$S^k$  上の  $\text{flow}(\psi_t^k)$  を

$$\begin{aligned} \psi_t^k(\alpha_1, \dots, \alpha_k) &= (e^{2\pi i \lambda_1 t} \alpha_1, \dots, e^{2\pi i \lambda_k t} \alpha_k) \\ (\alpha_1, \dots, \alpha_k) &\in S^k \end{aligned}$$

と定義すれば, 明らかに次の図式は可換である:

$$\begin{array}{ccc} \varphi_t: M &\longrightarrow & M \\ & \downarrow P_k & \downarrow P_k \\ \psi_t^k: S^k &\longrightarrow & S^k \end{array}$$

$(\psi_t^k)$  は  $k$  次元トーラス  $S^k$  上の  $\lambda_1, \dots, \lambda_k$  を振動数にもつ概週期運動であることに注意すれば,  $\lambda_1, \dots, \lambda_k$  の独立性から  $(\psi_t^k)$  の軌道は  $S^k$  上致る所稠密であることがわかる。しかも,  $M$  はコンパクトであるから,  $P_k(M)$  は閉集合であるから,  $P_k$  は上への写像である。

第2段: さて,  $df_1, \dots, df_k$  が致る所 1 次独立, 即ち, 写像  $P_k$  は  $M$  上致る所 full rank であると仮定しよう。

よく知られているように, 集合  $P_k^{-1}(\alpha)$ ,  $\alpha \in S^k$  は  $M$  の部分多様体になる。しかも任意の  $\alpha_0 \in S^k$  に対してある  $U_0 \subset S^k$  があって  $P_k^{-1}(U_0) \subset M$  には直積の構造が入る。即ち:

$$\exists \mathcal{L}_0: U_0 \times P_k^{-1}(\alpha_0) \longrightarrow P_k^{-1}(U_0) : \text{微分同型}$$

$$\text{s. t. } P_k \cdot Z_0(\alpha, y) = \alpha, \quad \text{for } \forall \alpha \in U_0, y \in P_k^{-1}(\alpha).$$

かかる微分同型  $Z_0$  の存在証明ははぶくが、例えば、 $M$  にリーマン計量を定義し、 $P_k^{-1}(\alpha_0)$  における指数写像  $E_{xP_k^{-1}(\alpha_0)}$

$$E_{xP_k^{-1}(\alpha_0)} : N(P_k^{-1}(\alpha_0)) \supset V \rightarrow M$$

を適当に修正することにより得られる。ここで  $N(P_k^{-1}(\alpha_0))$  は  $P_k^{-1}(\alpha_0)$  のノーマルバンドルであり、 $P_k^{-1}(\alpha_0)$  はその0セクションとして自然に含まれる。 $df_1, \dots, df_k$  の一次独立性から、 $N(P_k^{-1}(\alpha_0))$  は直積バンドルであることに注意しておく。

かかる  $Z_0$  の存在はいわゆる局所自明性を示す。よって、 $(M, P_k, S^k, P_k^{-1}(\alpha_0))$  が局所自明な  $k$  次元トーラス  $S^k$  上の  $C^{\rho-1}$ -smooth なファイバー空間であり、そのファイバーは  $M$  の  $C^{\rho}$ -部分多様体であることが示された。

第3段： 帰納法により  $df_1, \dots, df_r$  は  $M$  上致る所1次独立であることを示そう。 $df_1$  が致る所1次独立であることは明らかであるから、 $df_1, \dots, df_k$  の1次独立性を仮定して  $df_1, \dots, df_k, df_{k+1}$  の1次独立性を示せばよい。

さて、 $df_{k+1}$  が点  $x_0 \in M$  において  $df_1, \dots, df_k$  に1次従属であるとしよう。すると、 $\varphi_t$  は微分同型であることと、 $f_j(x)$  は (1.5) をみたすから、 $df_{k+1}$  は  $\varphi_t x_0 \in M$  においても  $df_1, \dots, df_k$  に1次従属である。よって、 $x_0$  を通る  $(\varphi_t)$  の軌道の閉包  $Cx_0$  :

$$Cx_0 = \overline{\bigcup_t \varphi_t x_0}$$

の上で  $df_{k+1}$  は  $df_1, \dots, df_k$  に1次従属である。これは  $f_{k+1}$  を  $P_k^{-1}(\alpha)$  (第2段) 上の関数と考えるとき、 $Cx_0 \cap P_k^{-1}(\alpha)$  の点はすべて  $f_{k+1}$  の critical point であることを示す。従って、よく知られた Sard の定理により集合、 $f_{k+1}(Cx_0 \cap P_k^{-1}(\alpha))$  の測度は  $S^1$  において0である。ところが、 $Cx_0$  がコンパクトであることから、第1段と同様に、 $P_{k+1}(Cx_0) = S^{k+1}$  であることがわかる。故に  $f_{k+1}(Cx_0 \cap P_k^{-1}(\alpha)) = S^1$  . これは明らかな矛盾である。

q. e. d.

定理 1.2.D の証明は、上の証明の中に含まれている。

定理 1.2.C の証明 定理 1.2.D から,  $\text{rank } A^\rho = \dim M$  を示せば十分である。実際, このとき,  $M$  は明らかにトーラスの covering space になるから, それ自身トーラスに同型である。

$r = \text{rank } A^\rho$  とし,  $\lambda_1, \dots, \lambda_r \in A^\rho$  を  $Z$  上 1 次独立な固有値,  $f_1, \dots, f_r$  をそれぞれ  $\lambda_1, \dots, \lambda_r$  に属する  $C^\rho$ -class の固有関数とする。  $\lambda$  を任意の ( $\in A^\rho$ ) 固有値,  $f_\lambda$  をそれに属する  $C^\rho$ -class の固有関数としよう。  $r$  は  $A^\rho$  の階数であったから,  $\lambda, \lambda_1, \dots, \lambda_r$  は  $Z$  上 1 次従属, 即ち,

$$\begin{aligned} \exists k \neq 0, k_1, \dots, k_r \in Z \\ k\lambda = k_1\lambda_1 + \dots + k_r\lambda_r. \end{aligned}$$

従って, 池田・飛田・吉沢 [8] の Prop. 1.3 (第5章) から,

$$f_\lambda^k(2) = f_1^{k_1}(x) \cdots f_r^{k_r}(\lambda)$$

故に,  $f_\lambda(x)$  の連続性から,  $f_\lambda(x)$  は各ファイバー  $P_r^{-1}(\alpha)$  の各連結成分上で定数でなければならない。仮定により,

$$\sum_{\lambda \in A^\rho} \oplus H(\lambda) = H$$

であったから, もし,  $\text{rank } A^\rho < \dim M$  即ち, ファイバー  $P_r^{-1}(\alpha)$  の次元が 1 以上であれば, 明らかな矛盾を導く。よって,  $\text{rank } A^\rho = \dim M$ .

q. e. d.

ここで, 証明は与えないが, 次の興味ある結果を掲げる。

定理 1.2.F  $(M, \mu, \varphi_t)$  をコンパクト・リーマン多様体  $M$  上の classical flow とする。もし,  $(\varphi_t)$  がエルゴード的であり,  $t$  に関して同程度連続, 即ち,

$$\forall \varepsilon > 0. \quad \exists \delta > 0 \quad \text{s. t.}$$

もし,  $d(x, y) < \delta, x, y \in M$  ならば

$$d(\varphi_t x, \varphi_t y) < \varepsilon, \quad \forall t$$

であるならば,

$$(M, \mu, \varphi_t) \underset{C^0}{\simeq} (T^{\dim M}, m, \psi_t),$$

即ち, classical flows として, あるトーラス上の概週期運動と  $C^0$ -同型である。

## 第2章 安定性の問題

### § 2.1. Siegel の定理

安定性の問題の特質を示すものとして、我々は Siegel が与えた定理を取りあげる。

今、原点のまわりの等角写像：

$$S : C \rightarrow C : Z_1 \mapsto Z_1 = f(z) = \lambda Z + \hat{f}(z)$$

ここで  $\lambda \neq 0$

$$\hat{f}(z) = a_2 z^2 + a_3 z^3 + \dots, \quad |z| < r \quad (2.1)$$

を考える。このとき、原点  $z=0$  が安定あるいは等角写像  $S$  が安定であるというのは、任意の原点の近傍  $U$  に対してある原点の近傍  $V$  があって、すべての整数  $n$  に対して

$$S^n V \subset U$$

であるときをいう。又、原点あるいは  $S$  が不安定であるというのは、ある原点の近傍  $U$  があって、任意の  $Z_0 \neq 0 \in U$  に対してある整数  $n$  があって  $Z_n = S^n Z_0 \notin U$  なるときをいう。ここで、不安定の定義が単に安定の論理的な否定ではないことに注意しておく。

ここで簡単に得られる 2, 3 の命題をあげる。

#### 命題 2.1.A $S$ : 安定

$\Leftrightarrow$  任意の原点の近傍  $U$  に対してある原点の近傍  $V$  があって  $S^n V \subset V, \forall n \in \mathbb{Z}$

このとき、 $V$  は単連結と仮定できる。

証明  $\Leftarrow$  は明らかであるから、 $\Rightarrow$  を証明する。

定義から、 $W \subset U, S^n W \subset U, \forall n \in \mathbb{Z}$

そこで  $V = \bigcup_{n \in \mathbb{Z}} S^n W$  とすればこの  $V$  が求めるものである。今  $V$  の原点を含む連結成分

を取れば、明らかにこの連結成分は  $S$ -不変であるから、 $V$  は連結と仮定できる。ここでさらに  $V$  を単連結とするには次のようにすればよい。即ち、 $V$  に含まれ原点を内部に含むような閉曲線で囲まれるような領域全体の和集合を取ればこの集合が条件をすべてみたすことは容易にわかる。

q. e. d.



命題 2.1.B    S : 安定

$\Leftrightarrow$   $|\lambda| = 1$ . かつ, ある収束巾級数  $Z = u(\zeta)$ ,

$$u(\zeta) = \zeta + b_2 \zeta^2 + b_3 \zeta^3 + \dots$$

があって次の図式が可換:

$$\begin{array}{ccc} S : Z & \rightarrow & Z_1 \\ u \uparrow & & u \uparrow \\ \zeta & \rightarrow & \zeta_1 = \lambda \zeta \end{array}$$

即ち,

$$u(\lambda \zeta) - \lambda u(\zeta) = f(u(\zeta)) - \lambda u(\zeta) \tag{2.2}$$

証明  $\Leftarrow$  は明らかであるから,  $\Rightarrow$  を示す。

命題 2.1.A から S-不変な原点の単連結近傍 V がある:

$$S V = V$$

故に Riemann の写像定理により, 領域  $|\zeta| < \rho$  から V の上への写像  $Z = u(\zeta)$ ,  $u(0) = 0$ ,

$$u(\zeta) = \zeta + b_2 \zeta^2 + b_3 \zeta^3 + \dots$$

が存在する。  $u^{-1} \cdot S \cdot u$  を考えれば, この写像は  $|\zeta| < \rho$  の上への原点を不変にする等角写像である。故に, よく知られているように  $|\mu| = 1$  があって,

$$u^{-1} \cdot S \cdot u(\zeta) = \mu \zeta.$$

$\mu = \lambda$  であることをみるのは容易である。

q. e. d.

今得られた命題から, S が安定かどうかは, 関数方程式 (2.2) をみたす収束巾級数  $Z = u(\zeta)$  が存在するか否かにかかっている。(2.2) を形式的に解いてみると次の方程式を得る。

$$\sum_{k \geq 2} (\lambda^k - \lambda) b_k \zeta^k = \sum_{k \geq 2} a_k (u(\zeta))^k \tag{2.3}$$

さて, 興味のある場合は  $|\lambda| = 1$  の場合であるが対比の上から,  $|\lambda| \neq 1$  の場合も考えよう。この場合は Cauchy の優級数の方法が使える。

命題 2.1.C     $|\lambda| \neq 1$  のとき, 方程式 (2.3) を, 従って関数方程式 (2.2) をみたす形式巾級数解  $Z = u(\zeta)$  は収束する。従って等角写像 S (2.1) は変数  $\zeta$  で表わせば,

$$\zeta_1 = \lambda \zeta$$

となる。

証明  $Z_1 = f(z)$  の収束半径は1としても一般性を失わないからそう仮定する。又、  
 $|z| < 1$  で  $|f(z)| < 1$  とすれば Cauchy の不等式から  $|a_n| < 1$  を得る。

さて、 $\Phi(\zeta) = \zeta + C_2 \zeta^2 + C_3 \zeta^3 + \dots$  を

$$C(\Phi - \zeta) = \sum_{k \geq 2} \Phi^k$$

の形式解とする。ここでCは

$$|\lambda^{n+1} - \lambda| > C > 0 \quad (n=0, 1, 2, \dots)$$

なる定数である。その存在は  $|\lambda| \neq 1$  なる仮定から保障される。この  $\Phi$  が級数  $u(\zeta)$  の優級数であることはすぐわかる。ところで、 $\zeta = \Phi - C^{-1} \sum \Phi^k$  は  $|\Phi| < 1$  で収束するから、逆関数の定理から  $\Phi(\zeta)$  も収束する。故に級数  $u(\zeta)$  も収束する。

q. e. d.

次に  $|\lambda| = 1$  の場合を考察しよう。我々は  $\lambda$  が1の根である場合とそうでない場合に分ける。

(イ)  $\lambda$  が1の根の場合： $\lambda^p = 1$

Sが安定なものと  $S^p$  ( $p \neq 0$ ) が安定なことは同値であることに注意すれば、 $\lambda = 1$  と仮定してもよい。この場合 (2.1) は安定でも不安定でもないものが存在する。例えば、

$$Z_1 = \frac{z}{1-z} = z + z^2 + z^3 + \dots$$

$$\left[ S^n z = \frac{1}{1-nz} \text{ に注意} \right]$$

(ロ)  $\lambda$  が1の根でない場合：

(2.3) から級数  $u(\zeta)$  の係数  $\{b_n\}$  は一意的にきまるから (2.1) が安定かどうかは  $u(\zeta)$  の収束性によってきまる。この収束性の判定は非常に微妙であって、ほとんどすべての  $\lambda$  に対して  $u(\zeta)$  は  $\zeta = 0$  のある近傍で収束するのであるが、又単位円周 ( $|\lambda| = 1$ ) 上致る所稠密な集合に属する  $\lambda$  に対しては ( $\{a_n\}$  の適当に取って)  $u(\zeta)$  は収束しない。次に収束しない例をあげよう。

(2.2) から、

$$(\lambda^n - \lambda) b_n = a_n + P_n(a_1, \dots, a_{n-1}, b_1, \dots, b_{n-1})$$

ここで  $P_n(x_1, \dots, x_{n-1}, y_1, \dots, y_{n-1})$  は  $x_1, \dots, y_1, \dots$  の多項式。

今  $a_n = \pm \frac{1}{n!}$  とし、符号を適当に選んでいけば、

$$|(\lambda^n - \lambda) b_n| \geq \frac{1}{n!}$$

とできる。 $\lambda$  を

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{無限に多くの } n \text{ に対して} \\ |\lambda^n - 1| < (n!)^{-2} \end{array} \right\} \dots\dots\dots (2.4)$$

をみたとすれば

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt[n]{|b_n|} = \infty$$

故に  $u(\zeta)$  は  $\zeta = 0$  を除いて発散する。従って上に述べた結果を得るには次の補題を示せばよい。

補題 2.1.D (2.4) をみたとす 1 の根でない  $\lambda$  が単位円周  $\{|\lambda| = 1\}$  上に致る所稠密に存在する。

上の補題を証明する為に連分数展開で知られた事実を述べる。

[連分数展開からの準備]

$0 < \alpha < 1$  なる任意の無理数  $\alpha$  に対して、自然数列  $\{r_n\}$  が唯一つ定まって、

$$\alpha_n = \frac{p_n}{q_n} \rightarrow \alpha \quad (n \rightarrow \infty)$$

ここで、 $p_n, q_n (n \geq 0)$  は次のようにして  $\{r_n\}$  から定まるもの：

$$p_0 = 0, q_0 = 1; p_1 = 1, q_1 = r_1, \dots$$

$$p_n = r_n p_{n-1} + p_{n-2}, q_n = r_n q_{n-1} + q_{n-2} \quad (n \geq 2)$$

即ち、
$$\alpha_1 = \frac{1}{r_1}, \alpha_2 = \frac{1}{r_1 + \frac{1}{r_2}}, \alpha_3 = \frac{1}{r_1 + \frac{1}{r_2 + \frac{1}{r_3}}}, \dots$$

逆に任意の自然数列  $\{r_n\}$  に対して、上のようにして、 $0 < \alpha < 1$  なる無理数が定まる。

さて、 $\alpha_n - \alpha_{n-1} = \frac{q_{n-2}}{q_n} (\alpha_{n-2} - \alpha_{n-1})$  に注意すれば、大した困難なく次の評価式をえることができる。

$$|q_n \alpha - p_n| < \frac{1}{q_{n+1}} < \frac{1}{r_{n+1} q_n} \leq \frac{1}{r_{n+1}} \dots\dots\dots (2.5)$$

補題 2.1.D の証明  $\lambda = e^{2\pi i \alpha}$  ( $0 < \alpha < 1$ ) とおく。任意の自然数  $n$  に対して  $-\frac{1}{2} \leq n\alpha - m < \frac{1}{2}$  なる整数  $m$  が唯一つ存在する。このとき、

$$\begin{aligned} |\lambda^n - 1| &= |e^{2\pi i n \alpha} - 1| = |e^{\pi i n \alpha} - e^{-\pi i n \alpha}| \\ &= 2 |\sin(\pi n \alpha)| = 2 |\sin(\pi |n\alpha - m|)|, \end{aligned}$$

$$|n\alpha - m| \leq \frac{1}{2} \text{ から}$$

$$2 |n\alpha - m| \leq \sin(\pi |n\alpha - m|) \leq \pi |n\alpha - m|.$$

$$\therefore 4 |n\alpha - m| \leq |\lambda^n - 1| \leq 7 |n\alpha - m|.$$

従って、無限に多くの  $n > 0$  に対して

$$|n\alpha - m| < \frac{1}{7(n!)^2} \quad (2.6)$$

をみたす  $0 < \alpha < 1$  なる無理数  $\alpha$  が  $0 < \alpha < 1$  上に稠密に存在することをいえばよい。

さて、 $0 < \beta < 1$  なる無理数を任意に一つ取ってきて固定する。自然数列  $\{S_n\}$  を上の連分数展開から  $\beta$  に対して定まる列とする。  $k$  を任意の自然数とし、この  $k$  に対して自然数列  $\{r_n\}$  を次のようにして作る： $r_n = S_n$  ( $n \leq k$ ) とし、 $n \geq k+1$  に対しては  $r_n = 7(q_{n-1}!)^2$  と帰納的に定める。但し、 $q_{n-1}$  は  $r_1, \dots, r_{n-1}$  から (上の連分数展開からの準備で作ったようにして) 定まる自然数である。

$\alpha$  を  $\{r_n\}$  から定まる無理数とすれば、(2.5) から、 $\alpha$  は無限に多くの自然数 ( $\{q_n\}_n \geq k+1$ ) に対して (2.6) をみたす。又、

$$|\alpha - \beta| \leq \left| \alpha - \frac{pk}{q_k} \right| + \left| \beta - \frac{pk}{q_k} \right| < 2q_k^{-2} \leq 2k^{-2}$$

であるから、証明のすべては終る。

q. e. d.

今えられた結果から、我々は、十分に有理数で近似されうる  $\alpha$  ( $\lambda = e^{2\pi i \alpha}$ ) に対しては写像  $S$  (2.1) は ( $\{a_n\}$  を適当に取りさえすれば) 安定でないことを知った。(ここで、有理数の連分数展開  $\{r_n\}$  においてはある  $n_0$  から  $r_n$  は  $\infty$  になることに注意する。) このことから逆に、有理数では近似しにくい無理数  $\alpha$  に対しては写像  $S$  は安定ではないかの予想ができる。実際、次の Siegel の定理はそのことを裏づける。

定理 2.1.E もし  $\lambda$  が, ある正の定数  $C_0$  があって

$$\text{任意の } q = 1, 2, \dots \text{ に対して } |\lambda^q - 1|^{-1} \leq C_0 q^2 \quad (2.7)$$

をみたすならば, (2.3) で定まる (形式)巾級数  $u(\zeta)$  は収束する。従って  $|\lambda| = 1$  ならば  $S(2.3)$  は安定である。

Siegel の原証明はきわめてデリケートな整数論的評価により (2.3) の形式解の収束性を保証している。ここでは, J. Moser に従って, “ニュートン法” を使って証明する。証明はいくつかの補題に分かれる。

さて, 与えられた写像:

$$Z_1 = f(z) = \lambda z + \hat{f}(z) \quad (2.1)$$

において,  $|z| < r$  において

$$|\hat{f}'| < \varepsilon \quad (2.8)$$

をみたすとする。 $\hat{f}(z)$  は 2 次以上の項のみを含むから (これから “ $\hat{\phantom{x}}$ ” は 2 次以上の項のみを含んでいることを示す)  $r$  を十分に小さく取ることにより  $\varepsilon$  は任意に小さく取れる。又,  $|\lambda| \neq 1$  の場合は証明はすでに終わっているから  $|\lambda| = 1$  とする。

方程式 (2.2) を解くかわりに, その “線型化” された次の方程式

$$\hat{u}(\lambda\zeta) - \lambda\hat{u}(\zeta) = \hat{f}(\zeta) \quad (2.9)$$

の解  $\hat{u}(\zeta)$  を求め, 変換

$$Z = u(\zeta) = \zeta + \hat{u}(\zeta)$$

をかわりに用いよう。次の補題は  $|\hat{u}|$  の評価を与える:

補題 2.1.F もし  $g(\zeta)$  が  $|\zeta| < r$  において解析的であり, かつそこで  $|g| < \varepsilon$  をみたし,  $g(0) = g'(0) = 0$  ならば

$$\hat{u}(\lambda\zeta) - \lambda\hat{u}(\zeta) = g(\zeta) \quad (2.10)$$

の解  $\hat{u}(\zeta)$  は  $|\zeta| < r$  で解析的であり, 任意の  $0 < \theta < 1$  なる  $\theta$  に対して,  $|\zeta| < r(1 - \theta)$  において  $|u| < 2C_0 \frac{\varepsilon}{\theta^3}$  をみたす。

証明 Cauchy の評価式から,  $|g_k| < \varepsilon r^{-k}$ , ここで

$$g(\zeta) = \sum_{k \geq 2} g_k \zeta^k$$

故に 
$$|\hat{u}| = \left| \sum_{k \geq 2} (\lambda^k - \lambda)^{-1} g_k \zeta^k \right|$$

$$\begin{aligned} &< \varepsilon C_0 \sum_{k \geq 2} k^2 \left| \frac{\zeta}{r} \right|^k \\ &\leq \varepsilon C_0 \sum_{k \geq 2} k^2 (1-\theta)^k \leq \frac{2\varepsilon C_0}{\theta^3} \end{aligned}$$

ここで

$$\begin{aligned} \sum_{k \geq 2} k^2 x^k &\leq \sum_{k \geq 2} k(k-1)x^k + \sum_{k \geq 1} kx^k = \frac{x(1+x)}{(1-x)^3} \\ &\leq \frac{2}{(1-x)^3}, \quad (0 < x < 1) \text{ を使った。} \end{aligned}$$

q. e. d.

$g = \zeta \hat{f}'(\zeta)$  としてこの補題を用いれば, (2,9) の解は  $|\zeta| < r(1-\theta)$  において  $|\hat{u}'| < 2C_0 \frac{\varepsilon}{\theta^3}$  をみたす。従って,

$$|\hat{u}| < \frac{2C_0 \varepsilon}{\theta^3} r. \quad \dots \dots \dots (2.11)$$

次に変換  $u^{-1} \cdot f \cdot u$  の定義域をみる:

補題 2.1.G もし,  $2C_0 \varepsilon < \theta^4$ ,  $0 < \theta < \frac{1}{4}$  ならば写像  $Z = u(\zeta) = \zeta + \hat{u}(\zeta)$  は  $|\zeta| < r(1-4\theta)$  を  $|Z| < r(1-3\theta)$  の中に写し, 円板  $|\zeta| < r(1-\theta)$  の像は円板  $|Z| < r(1-2\theta)$  を覆う。

証明 (2.11) と補題の仮定から,

$|Z| \leq |\zeta| + |\hat{u}| < r(1-4\theta) + \frac{2C_0 \varepsilon}{\theta^3} < r(1-3\theta)$ . 後半を得るには  $|Z| < r(1-2\theta)$  に対して方程式  $\zeta + \hat{u} = Z$  が  $|\zeta| < r(1-\theta)$  の中に解をもつことをいえばよい。この為には Rouché の定理から  $|\zeta| = r(1-\theta)$  に対して, 不等式:

$$|\hat{u}| \leq r\theta < |\zeta| - |Z|$$

をみたすことがわかればよい。しかしながらこれは (2.11) から明らかである。

q. e. d.

補題 2.1.H もし,  $2C_0 \varepsilon < \theta^4$ ,  $0 < \varepsilon < \theta < \frac{1}{5}$  ... .. (2.12) ならば, 写像  $\underline{u} = u^{-1} \cdot f \cdot u$  あるいは  $\zeta_1 = \underline{u}(\zeta)$  は  $|\zeta| < r(1-5\theta) = \rho$  に対して定義される。さらに, もしこの写像を

$$\zeta_1 = \lambda \zeta + \hat{\Phi}$$

の形にかけば  $|\zeta| < \rho$  において

$$|\hat{\Phi}'| < C_1 \frac{\varepsilon^2}{\theta^4},$$

ここで,  $C_1 < 3C_0$

証明 写像  $\Phi$  が  $|\zeta| < \rho$  で定義されることは補題 2.1.G と (2.8) からすぐにわかる。 $\Phi$  を評価する為に, 関係式  $u \cdot \Phi = f \cdot u$  を  $\hat{u} = u - \zeta$ ,  $\hat{f} = f - \lambda Z$ ,  $\hat{\Phi} = \Phi - \lambda \zeta$  を使って書き表わす:

$$\hat{\Phi} + \hat{u}(\lambda \zeta + \hat{\Phi}) = \lambda u(\zeta) + f(u)$$

ここで,  $\hat{u}$  は (2.9) の解であったから,

$$\hat{\Phi} = \hat{u}(\lambda \zeta) - \hat{u}(\lambda \zeta + \hat{\Phi}) + \hat{f}(u) - \hat{f}(\zeta).$$

平均値の定理から,

$$\begin{aligned} |\hat{u}(\lambda \zeta) - \hat{u}(\lambda \zeta + \hat{\Phi})| &\leq \sup |\hat{u}'| \sup |\hat{\Phi}| \\ &< \frac{2\varepsilon C_0}{\theta^3} \sup |\hat{\Phi}| < \theta \sup |\hat{\Phi}| < \frac{1}{5} \sup |\hat{\Phi}| \end{aligned}$$

故に (2.11) を使って,  $|\zeta| < (1 - 4\theta)r$  において

$$\begin{aligned} \frac{4}{5} \sup |\hat{\Phi}| &\leq |\hat{f}(u) - \hat{f}(\zeta)| \leq \sup |\hat{f}'| |\hat{u}| \\ &< \varepsilon \frac{2C_0 \varepsilon}{\theta^3} r \end{aligned}$$

Cauchy の評価式より,  $|\zeta| < (1 - 5\theta)r$  において

$$|\hat{\Phi}'| \leq \varepsilon \frac{5}{2} C_0 \frac{\varepsilon}{\theta^4}.$$

q. e. d.

以上の補題から, 最初の写像  $f(z)$  をより線型写像に近い  $\Phi$  に変換できる。この操作をくりかえすことにより, 収束する写像  $f_n$  の列を得ることができる。実際, もし  $f_n = \lambda z + \hat{f}_n$  であり, かつ  $|z| < r_n$  において  $|\hat{f}_n'(z)| \leq \varepsilon_n$  をみたすならば, 補題 2.1.H から,  $f_{n+1} = u_n^{-1} \cdot f_n \cdot u_n$  は  $|z| < r_{n+1} = r_n(1 - 5\theta_n)$  において

$$|\hat{f}'_{n+1}| \leq C_1 \frac{\varepsilon_n^2}{\theta_n^4} = \varepsilon_{n+1} \tag{2.13}$$

をみます。

もしここで 
$$5\theta_n = \frac{1}{(2^{n+1})^2} \dots \dots \dots (2.14)$$

とおけば 
$$r_n = r(1+2^{-n})/2 \dots \dots \dots (2.15)$$

を得る。

もし、(2.13)で定義される数列  $\{\epsilon_n\}$  が0に収束するならば  $\{f_n\}$  の収束性は示されたことになる。(2.13), (2.14) から

$$\begin{aligned} \epsilon_{n+1} &= C_1 \frac{\epsilon_n^2}{\theta_n^4} = C_1 \{10(2^{n+1})\}^4 \epsilon_n^2 \\ &< C_2^{n+1} \epsilon_n^2 \quad n=0, 1, \dots \end{aligned}$$

$\epsilon'_n = C_2^{n+2} \epsilon_n$  とおけば,  $\epsilon'_{n+1} \leq (\epsilon'_n)^2$  故に,  $\epsilon'_0 = C_2^2 \epsilon_0 < 1$  なるように  $\epsilon_0$  を選べば  $\epsilon_n \rightarrow 0$ .  $\theta = \theta_n$  に対して (2.12) がみたされていることを言わねばならないがそれは  $\epsilon_0$  を十分小さく取ることによって明らかである。

こうして, 我々は写像  $f_n$  を  $f_{n+1}$  に変換する変換  $u_n$  の列を得ることができた。ここで  $f_0$  は最初の  $f$  である。故に

$$\begin{aligned} u_n &= u_0 \cdot u_1 \cdot \dots \cdot u_{n-1} \\ f_n &= u_n^{-1} \cdot f \cdot u_n \dots \dots \dots (2.16) \end{aligned}$$

に変換する。この写像  $u_n$  は  $|\zeta| < r_{n-1}$  において定義されている。従って又  $f_n$  も同じ円板で定義されている。(2.15) から  $r_n \geq r/2$  であるが,  $u_n$  は  $|\zeta| < r/2$  で一様に収束することを示そう。この為に

$$u'_n(\zeta) = \prod_{k=0}^{n-1} v'_k = \prod_{k=0}^{n-1} (1 + \hat{v}'_k)$$

(ここで, 導関数  $v'_k$  は点  $v_{k+1} \cdot \dots \cdot v_{n-1}(\zeta)$  の値) を考える。(2.11) から

$|\hat{v}'_k| \leq C_3^k \epsilon_k$  故に,

$$\prod_{k=0}^{\infty} (1 + |\hat{v}'_k|) \leq C_4$$

従って 
$$\begin{aligned} |u_{n+1} - u_n| &\leq C_4 \sup |v_n(\zeta) - \zeta| \\ &\leq C_4 |\hat{v}'_n| \rightarrow 0 \end{aligned}$$

故に, 一様に  $u_n(\zeta) \rightarrow u(\zeta), f_n(\zeta) \rightarrow \lambda \zeta$ .



(2.16) から  $u^{-1} \cdot f \cdot u(\zeta) = \lambda \zeta$ .

$u_n(0) = 0, u_n'(0) = 1$  であるから  $u(0) = 0, u'(0) = 1$

以上の考察により、もし  $\epsilon_0 = \sup_{|z| < r} |\hat{f}'|$  を十分小さく取れば、上の逐次近似はうまくゆくことがわかった。これは  $r$  を十分小さく取ればよい。これで Siegel の定理の証明はすべて終わった。

§ 2.2. プランコの安定性

前節において、我々は原点の回りの等角写像を扱ったが、今節では Hamiltonian 系を扱おう。ここでは具体的に単振子を取り上げる。よく知られているように、単振子の運動方程式は  $\ddot{q} = -\omega^2 \sin q$ 。ここで  $q$  は鉛直方向からの振れ角を表わし、 $\omega$  は角振動数である。この運動方程式は、

Hamiltonian  $H(p, q) = \frac{1}{2} p^2 + \omega^2 (1 - \cos q)$  ..... (2.17)

を使って正準方程式で書き表わせば、

$\dot{q} = \frac{\partial H}{\partial p} = p, \dot{p} = -\frac{\partial H}{\partial q} = -\omega^2 \sin q$ . ..... (2.18)

$h = H(p, q)$  は (2.18) の第1積分であるから (2.18) は積分可能であり、その相空間における軌動は (図 2.19)

の通りである。  $h = 2\omega^2$  を境にして運動の様子は大幅に変る。即ち、  $h < 2\omega^2$  の場合、単振子は振動するし、  $h > 2\omega^2$  の場合単振子は回転する。我々は  $h < 2\omega^2$  の場合を調べよう。

運動の様子をさらによく調べるには、作用変数  $I$  と

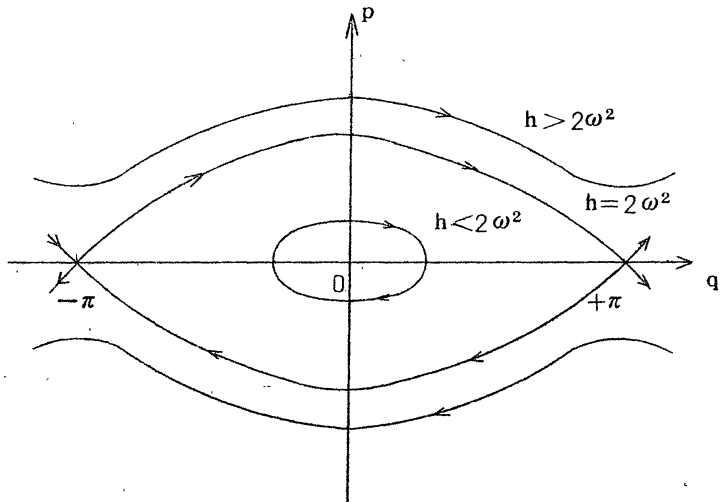


図 2.19

角変数  $\varphi$  を用いるのが便利である。即ち：

$$I(h) = \frac{1}{2\pi} \oint_{H(p,q)=h} p \, dq \quad (2,20)$$

で  $I(h)$  を定義し、 $I = I(h)$  を  $h$  について解いて（後に見るように  $\frac{dI}{dh} > 0$  であるからこれは可能） $h = h(I)$  とする。

$$S(I, q) = \int_{q_0}^q p \, dq \quad (2,21)$$

（積分路は  $H(p, q) = h(I)$ ）を母関数とする正準変換：

$$p = \frac{\partial S}{\partial q}, \quad \varphi = \frac{\partial S}{\partial I} \quad (2,22)$$

を行えば新しい変数  $(I, \varphi)$  によって、Hamiltonian (2,17) は

$$h = h(I) \quad (2,23)$$

となる。従って運動方程式は：

$$\dot{\varphi} = \frac{\partial h}{\partial I} = \lambda(I), \quad \dot{I} = -\frac{\partial h}{\partial \varphi} = 0 \quad (2,24)$$

故に、運動は不変な閉曲線  $\Gamma_I : I = \text{const.}$  上で角速度  $\lambda(I)$  をもつ一様な回転になる。

次に我々は

$$\frac{d^2 h}{dI^2} = \frac{d\lambda}{dI} < 0 \quad (2,25)$$

であり、 $\lambda(0) = 0$ 、分離枝  $h = 2\omega^2$  の近くでは  $\lim_{I \rightarrow 0} \lambda(I) = 0$  であることを示そう：

$$h = 2\omega^2 k^2 \quad k < 1, \quad k = \sin \frac{\alpha}{2}, \quad 0 \leq \alpha < \pi$$

とおけば、

$$\begin{aligned} I(h) &= \frac{4}{2\pi} \int_0^\alpha \sqrt{4\omega^2(k^2 - \sin^2 \frac{q}{2})} \, dq \\ &= \frac{8\omega}{\pi} \int_0^k \frac{\sqrt{k^2 - y^2}}{\sqrt{1 - y^2}} \, dy \quad (y = \sin \frac{q}{2}) \\ &= \frac{8\omega}{\pi} \int_0^1 \frac{k^2 \sqrt{1 - x^2}}{\sqrt{1 - k^2 x^2}} \, dx \quad (y = kx) \end{aligned}$$

$$= \frac{4}{\pi \omega} h \int_0^1 \frac{\sqrt{1-x^2}}{\sqrt{1-\frac{h}{2\omega^2}x^2}} dx$$

$$S(h) \equiv \int_0^1 \frac{\sqrt{1-x^2}}{\sqrt{1-\frac{h}{2\omega^2}x^2}} dx \quad (0 \leq h < 2\omega^2)$$

とおけば次のことは容易に分る：

$$S'(h) > 0, \quad S''(h) > 0;$$

$$S(0) = \frac{\pi}{4},$$

$$\therefore \frac{dI}{dh} = \frac{4}{\pi \omega} (S(h) + h S'(h)) > 0$$

$$\frac{dI}{dh}(0) = \frac{1}{\omega}, \quad \lim_{h \rightarrow 2\omega^2} \frac{dI}{dh}(h) = \infty$$

$$\therefore \lambda(0) = 1 / \frac{dI}{dh}(0) = \omega, \quad \lim_{h \rightarrow 2\omega^2} \lambda(I(h)) = 0 \quad (2,26)$$

$$\begin{aligned} \frac{d^2 h}{dI^2} &= \frac{d}{dh} \left( \frac{dh}{dI} \right) \frac{dh}{dI} = \frac{d}{dh} \left( 1 / \frac{dI}{dh} \right) \times 1 / \frac{dI}{dh} \\ &= - \frac{4}{\pi \omega \left( \frac{dI}{dh} \right)^3} (2 S'(h) + h S''(h)) \end{aligned}$$

$$\therefore \frac{d^2 h}{dI^2} < 0 \quad \left( 0 \leq I < \frac{8\omega}{\pi} = I(2\omega^2) \right) \quad (2,27)$$

さて、単振子のパラメータ  $\omega$  が何らかの原因で、例えば単振子の長さや支点の上下したりして周期的に（例えば周期  $2\pi$  で）変化する場合を考えよう：

$$\omega = \omega(t) = \omega(t + 2\pi)$$

我々はここで、 $\omega$  はある定数  $\omega_0$  の近くにとどまると仮定する：

$$\omega^2 = \omega_\varepsilon^2(t) = \omega_0^2 + \varepsilon \omega_1^2(t)$$

$$\omega_1(t) = \omega_1(t + 2\pi), \quad 0 < \varepsilon \ll 1. \quad (2,28)$$

このとき、 $H(p, q, t) = \frac{1}{2} p^2 + \omega_\varepsilon^2(t)(1 - \cos q)$  を Hamiltonian にもつ系：

$$\dot{q} = p, \quad \dot{p} = -\omega_\varepsilon^2(t) \sin q \quad (2,18)_\varepsilon$$

はもはや、エネルギー  $H(p, q, t)$  も又閉曲線  $\Gamma_I$  も保たない。問題は  $\varepsilon \ll 1$  で、 $t \rightarrow \infty$  になったときの、系 (2,18) $_\varepsilon$  の解の挙動を調べることである。

次の結果は Kolmogorov-Arnold による。

定理 2,2A 系 (2,18) $_\varepsilon$  は十分小さい  $\varepsilon$  に対して、 $(p, q, t)$ -空間 ( $q, t : \text{mod } 2\pi$ ) において、系 (2,18) に対して不変なトーラス  $\Gamma = \{(p, q, t); I(H(p, q)) = \text{const.}\}$  達の近くに不変なトーラス  $\Gamma_\varepsilon$  達をもつ。ここで  $\Gamma_\varepsilon$  が不変であるとは  $\Gamma_\varepsilon$  を通る (2,18) $_\varepsilon$  の軌道は永久に  $\Gamma_\varepsilon$  にとどまることを意味する。さらにこの不変トーラス  $\Gamma_\varepsilon$  達は十分小さな  $\varepsilon$  に対しては “十分に多く” <sup>\*</sup> 存在する。

\* ) “十分に多く” の意味は以下の諸定理等の中で示される。実際は、ここでは証明を与えないが、この不変トーラス達は  $\varepsilon \rightarrow 0$  に従って、任意に小さい領域 (ルベグ測度の意味において) を除いて分離枝の内部：

$$\left\{ (p, q, t); \frac{1}{2} p^2 + \omega_0^2(1 - \cos q) \leq 2\omega_0^2 \right\}$$

を満たす。

Hamiltonian 系 (2,18) $_\varepsilon$  に正準変数 (2,22) をほどこせば新しい Hamiltonian  $H(I, \varphi, t) = h(I) + \tilde{H}(I, \varphi, t)$  (2,29) をもつ系：

$$\dot{I} = -\frac{\partial \tilde{H}}{\partial \varphi}(I, \varphi, t)$$

$$\dot{\varphi} = \omega(I) + \frac{\partial \tilde{H}}{\partial I}(I, \varphi, t), \quad \omega(I) = \frac{\partial h}{\partial I}(I) \quad (2,30)$$

に変換される。ここで、 $h(I)$  は (2,23) によって与えられるもので、従って、

$$\frac{d^2}{dI^2} h = \frac{d\omega}{dI} < 0, \quad 0 \leq I < \frac{8\omega}{I} \quad (2,31)$$

であり、 $\tilde{H}(I, \varphi, t) \sim \varepsilon$  である。

定理2,2 Aを示すかわりに、次のより一般的な定理を証明しよう。

定理2,2 B Hamiltonian が次の形であるとする、

$$H(r, \varphi, t) = H_0(r) + \tilde{H}(r, \varphi, t) \quad \dots \dots \dots (2,32)$$

ここで、

$$\tilde{H}(r, \varphi, t) = \sum' H_{mn}(r) e^{i(m\varphi + nt)}, \quad \sum' = \sum_{m^2 + n^2 \neq 0}$$

は  $D(\rho_r, \rho, \rho) \equiv \{ (r, \varphi, t); |r| \leq \rho_r = \delta^k, |l_m \varphi| \leq \rho, |l_m t| \leq \rho \}$  で解析的であり、そこで不等式

$$|\tilde{H}| \leq M = \delta^N \quad \dots \dots \dots (2,33)$$

をみたす。

又、  $\frac{dH_0}{dr} = \mu + Q(r)$ ,  $Q(0) = 0$  とするとき、

$$\mu \in A_K \equiv \left\{ \lambda; |\lambda n + m| \geq \frac{K}{(|n| + |m|)^2}, |n| + |m| \neq 0 \right\}$$

であり、 $Q(r)$  は  $|r| \leq \rho_r$  で解析的かつ次の不等式

$$\delta < \left| \frac{dQ}{dr} \right| < \delta^{-1} \quad \dots \dots \dots (2,34)$$

をみたす。

ここに、 $k, N$  は不等式

$$4k - 32 > N > \frac{3}{2}k + 10 \quad \dots \dots \dots (2,35)$$

をみたす定数。

このとき、もし定数  $\delta$  が十分小さければ、即ちある定数  $\delta(\rho, K)$  があって  $\delta < \delta(\rho, K)$  ならば、 $\phi, t$  に関して周期  $2\pi$  をもつ  $|l_m \phi, t| \leq \frac{\rho}{2}$  において解析的な周期関数  $R(\phi, t), \Phi(\phi, t) - \phi$  が存在して、トラス  $r = R(\phi, t)$ ,  $\varphi = \Phi(\phi, t)$  は系

$$\dot{r} = -\frac{\partial H}{\partial \varphi}, \quad \dot{\phi} = \frac{\partial H}{\partial r} \quad \dots \dots \dots (S)$$

に対して不変であり、かつこの上では (S) は

$$\dot{\phi} = \mu$$

となる。

次の補題 2,2 C に注意すれば, 定理 2,2 A が定理 2,2 B から導かれることは明らかである。

補題 2,2 C      $\lim_{K \downarrow 0} \text{meas} \{(-a, a) - A_K\} = 0$

ここで  $a$  は任意の正の実数,  $\text{meas.}$  は勿論, 直線上のルベグ測度。

証明は容易なので略する。

定理 2,2 B の証明の為に次は補助定理がきめてである。

補助定理 2,2 D     定理 2,2 B の仮定 (2,3 2) ~ (2,3 5) の下に, さらに

$$\delta < \frac{1}{2^3(1+K)} \quad \dots \dots \dots (2,3 6)$$

をみたすならば, 正準変換  $F$  :

$$\begin{aligned} F : \bar{D}(\bar{\rho}_r, \bar{\rho}, \bar{\rho}) &\rightarrow D(\rho_r, \rho, \rho) \\ (\bar{r}, \bar{\varphi}, t) &\rightarrow (r, \varphi, t) \\ |r - \bar{r}| \leq \delta^{k+9}, \quad |\varphi - \bar{\varphi}| \leq \delta \frac{1}{2}^k &\dots \dots \dots (2,3 7) \end{aligned}$$

$$\left| \frac{\partial r}{\partial \bar{r}} \right|, \left| \frac{\partial r}{\partial \bar{\varphi}} \right|, \left| \frac{\partial \varphi}{\partial \bar{r}} \right|, \left| \frac{\partial \varphi}{\partial \bar{\varphi}} \right| < 2 \quad \dots \dots \dots (2,3 8)$$

が存在して,  $F$  は Hamiltonian (2,3 2) を次の形にかえる :

$$\bar{H}(\bar{r}, \bar{\varphi}, t) = \bar{H}_0 + \tilde{H}(\bar{r}, \bar{\varphi}, t) \quad \dots \dots \dots (2,3 9)$$

ここで

$$\tilde{H}(\bar{r}, \bar{\varphi}, t) = \sum' \bar{H}_{mn}(\bar{r}) e^{i(m\bar{\varphi} + nt)}$$

は  $\bar{D}(\bar{\rho}_r, \bar{\rho}, \bar{\rho}) \equiv \{(\bar{r}, \bar{\varphi}, t) ; |\bar{r}| \leq \bar{\rho}_r = \bar{\rho}^k, |1m\bar{\varphi}, t| < \bar{\rho} = \rho - 3\delta\}$  で解析的であり, そこで不等式

$$|\tilde{H}| \leq \bar{M} = \frac{\bar{N}}{\delta} \quad \dots \dots \dots (2,4 0)$$

をみたす。

又,  $\frac{d\bar{H}_0}{d\bar{r}} = \mu + \bar{Q}(\bar{r})$  とするとき,  $\bar{Q}(0) = 0$  であり  $\bar{Q}(\bar{r})$  は  $|\bar{r}| \leq \bar{\rho}_r$  で解

析的かつ不等式

$$\bar{\delta} \leq \left| \frac{d\bar{Q}}{d\bar{r}} \right| \leq \bar{\delta}^{-1}$$

をみます。

$$\text{ここで } \bar{\delta} = \delta \frac{5}{4} \dots \dots \dots (2.41)$$

証明  $F$  は関数  $\tilde{F}(\bar{r}', \varphi, t) = \sum' F_{mn}(\bar{r}') e^{i(m\varphi + nt)}$  と定数  $r^*$  を使って次のように定義される。(  $F, r^*$  は証明中に定義される )

$$\begin{aligned} \bar{\varphi} &= \varphi + \frac{\partial \tilde{F}}{\partial \bar{r}'}, & r &= \bar{r}' + \frac{\partial \tilde{F}}{\partial \varphi} \\ \bar{\varphi} &= \bar{\varphi}, & \bar{r} &= \bar{r}' - \bar{r}^* \dots \dots \dots (2.42) \end{aligned}$$

よく知られているように、変数を  $(\bar{r}, \bar{\varphi}), (\bar{r}', \bar{\varphi})$  に変換したときの Hamiltonian をそれぞれ  $\bar{H}(\bar{r}, \bar{\varphi}, t), \bar{H}'(\bar{r}', \bar{\varphi}, t)$  とすれば、

$$\bar{H}(\bar{r}, \bar{\varphi}, t) = \bar{H}'(\bar{r}', \bar{\varphi}, t) = \hat{H}(\bar{r}', \varphi, t).$$

ここで、

$$\hat{H}(\bar{r}', \varphi, t) = H(r(\bar{r}', \varphi, t), \varphi, t) + \frac{\partial \tilde{F}}{\partial t}(\bar{r}', \varphi, t).$$

明らかに

$$\hat{H}(\bar{r}', \varphi, t) = H_0(\bar{r}') + \hat{S}_1 + \hat{S}_2 + \hat{S}_3,$$

ここで

$$\begin{aligned} \hat{S}_1(\bar{r}', \varphi, t) &\equiv \mu \frac{\partial \tilde{F}}{\partial \varphi} + \frac{\partial \tilde{F}}{\partial t} + \tilde{H}(\bar{r}', \varphi, t) \\ \hat{S}_2(\bar{r}', \varphi, t) &\equiv H_0(r) - H_0(\bar{r}') - \mu(r - \bar{r}') \\ \hat{S}_3(\bar{r}', \varphi, t) &\equiv \tilde{H}(r, \varphi, t) - \tilde{H}(\bar{r}', \varphi, t). \end{aligned} \quad (2.43)$$

$\hat{S}_1 \equiv 0$  で  $\tilde{F}(\bar{r}', \varphi, t)$  を定義する:

$$F_{mn}(\bar{r}') = \frac{i H_{mn}(\bar{r}')}{\mu m + n}$$

$|\tilde{F}|$  を評価しよう: 後に述べる補題 2.2 E を用いれば (2.33) から

$$|H_{mn}(\bar{r}')| \leq M e^{-\rho(|m| + |n|)}, \quad |\bar{r}'| \leq \rho r$$

故に  $\mu \in A_K$  と補題 2,2 F (後述: 以下この補助定理 2,2 D に必要な補題はまとめて後に述べる) に注意すれば、

$$|F_{mn}(\bar{r}')| \leq \frac{M}{K} e^{-\rho(|m| + |n|)} (|m| + |n|)^2$$

$$\begin{aligned}
 &= \frac{M}{K} e^{-\frac{\delta}{2}(|m|+|n|)} \frac{1}{(|m|+|n|)^2} e^{-(\rho-\frac{\delta}{2})(|m|+|n|)} \\
 &\leq \frac{M}{K} \left(\frac{2}{e}\right)^2 \left(\frac{\delta}{2}\right)^{-2} e^{-(\rho-\frac{\delta}{2})} (|m|+|n|)
 \end{aligned}$$

故に、補題2.2.Eから、(2.3.6)に注意して

$$\begin{aligned}
 |\bar{r}'| &\leq \rho r, \quad |lm \varphi, t| \leq \rho - \delta \quad \text{において} \\
 |\tilde{F}(\bar{r}', \varphi, t)| &< \frac{M}{K} \left(\frac{2}{e}\right)^2 \left(\frac{\delta}{2}\right)^{-2} < \delta^{-5} M. \quad \dots \dots \dots (2.4.4)
 \end{aligned}$$

さて、 $|\bar{r}'| \leq \frac{\rho r}{2}$  なる  $\bar{r}'$  に対して、写像  $T_{\bar{r}'}$  :

$$T_{\bar{r}'} : \varphi \mapsto \bar{\varphi} = \varphi + \frac{\partial \tilde{F}}{\partial \bar{r}'}(\bar{r}', \varphi, t)$$

但し、 $T_{\bar{r}'}$  の定義域は  $|lm \varphi| \leq \rho - 2\delta$  とする。このとき

$$\frac{\partial \bar{\varphi}}{\partial \varphi} = 1 + \frac{\partial^2 \tilde{F}}{\partial \bar{r}' \partial \varphi} \neq 0$$

である。実際、補題2.2.Gから  $|\bar{r}'| \leq \frac{\rho r}{2}$ ,  $|lm \varphi| \leq \rho - 2\delta$

において 
$$\left| \frac{\partial^2 \tilde{F}}{\partial \bar{r}' \partial \varphi} \right| < 2\delta^{-5+N-k-1} < 1. \quad \dots \dots \dots (2.3.6)$$

又、同じ補題から、
$$\left| \frac{\partial \tilde{F}}{\partial \bar{r}'} \right| \leq \delta^{-5+N-k} < \delta^2$$

を得るから、補題2.2.Hによって、 $T_{\bar{r}'}$  は

$$|lm \varphi| \leq (\rho - 2\delta) - 4\delta^2$$

において微分同型となる。従って、 $T_{\bar{r}'}^{-1}$  が

$$|lm \bar{\varphi}| \leq (\rho - 2\delta - 4\delta^2) - \delta^2$$

で定義され、

$$|lm \varphi| \leq \rho - 2\delta - 4\delta^2.$$

故に、 $5\delta^2 < \delta$  に注意すれば、

$$|\bar{r}'| \leq \frac{\rho r}{2}, \quad |lm \bar{\varphi}| \leq \rho - 3\delta$$

において正準変換：



$$(\bar{r}', \bar{\varphi}) \mapsto (r, \varphi)$$

が定義でき、しかも (2.4 2) と補題 2.2.G から

$$\begin{aligned} |\tau| &\leq \frac{\rho r}{2} + \delta^{-5+N-1} \leq \frac{3}{4} \rho r \\ |\operatorname{Im} \varphi| &\leq \rho - 2\delta \end{aligned} \quad (2.4 5)$$

次に  $\bar{H}'(\bar{r}', \bar{\varphi}, t)$  を考えよう:

$$\begin{aligned} \bar{H}'(\bar{r}', \bar{\varphi}, t) &= H_0(\bar{r}') + S_{20}(\bar{r}') + S_{30}(\bar{r}') \\ &\quad + \tilde{S}_2(\bar{r}', \bar{\varphi}, t) + \tilde{S}_3(\bar{r}', \bar{\varphi}, t) \end{aligned}$$

ここで、 $S_{i0}$  は Fourier 級数の定数項:

$$S_{i0} \equiv \frac{1}{(2\pi)^2} \iint \hat{S}_i(\bar{r}', \varphi(\bar{r}', \bar{\varphi}, t), t) \, d\bar{\varphi} \, dt \quad (i=2,3)$$

$$\text{又, } \hat{S}_i(\bar{r}', \bar{\varphi}, t) = \hat{S}_i(\bar{r}', \varphi(\bar{r}', \bar{\varphi}, t), t) - S_{i0}(\bar{r}')$$

$S_j(\bar{r}', \bar{\varphi}, t) \equiv \hat{S}_j(\bar{r}', \varphi(\bar{r}', \bar{\varphi}, t), t)$  を評価する。

$$\left( |\bar{r}'| \leq \frac{\rho r}{2}, |\operatorname{Im} \bar{\varphi}| \leq \rho - 3\delta \right)$$

(2.4 3) (2.3 4) から

$$\begin{aligned} |S_2(\bar{r}', \bar{\varphi}, t)| &= |H_0(r) - H_0(\bar{r}') - \mu(r - \bar{r}')| \\ &\leq \left| \int_{\bar{r}'}^r \varrho(R) \, dR \right| \leq \sup_{|R| \leq \frac{3}{4} \rho r} |\varrho(R)| |r - \bar{r}'| \\ &\leq \frac{3}{4} \rho r \sup_{|R| \leq \frac{3}{4} \rho r} \left| \frac{d\varrho}{dR}(R) \right| \cdot \left| \frac{\partial \tilde{F}}{\partial \varphi} \right| \\ &\leq \frac{3}{4} \rho r \cdot \delta^{-1} \delta^{-5+N-1} = \delta^{N+K-7} \end{aligned} \quad (2.4 6)$$

∴ (2.3 5), (2.4 1) から

$$|S_2(\bar{r}', \bar{\varphi}, t)| \leq \frac{1}{4} \delta^{-N} = \frac{1}{4} M^- \quad (2.4 6)$$

同様にして

$$|S_3(\bar{r}', \bar{\varphi}, t)| \leq \sup_{|R| \leq \frac{3}{4}\rho r} \left| \frac{\partial \tilde{H}}{\partial r}(R, \varphi, t) \right| |\bar{r} - \bar{r}'|$$

$$\leq 4\delta^{-k} \delta^{N-k-6} \leq \frac{1}{4} \bar{\delta}^N = \frac{1}{4} \bar{M} \quad (2.47)$$

$$\bar{H}'_0(\bar{r}') \equiv H_0(\bar{r}') + S_{20}(\bar{r}') + S_{30}(\bar{r}')$$

$$\tilde{H}'(\bar{r}', \bar{\varphi}, t) \equiv \tilde{S}_2(\bar{r}', \bar{\varphi}, t) + \tilde{S}_3(\bar{r}', \bar{\varphi}, t)$$

とおけば

$$\bar{H}'(\bar{r}', \bar{\varphi}, t) = \bar{H}'_0(\bar{r}') + \tilde{H}'(\bar{r}', \bar{\varphi}, t)$$

このとき, (2.46), (2.47) から

$$|\bar{r}'| \leq \frac{\rho r}{2}, \quad |1m \bar{\varphi}| \leq \rho - 3\delta \quad \text{において}$$

$$|\tilde{H}'(\bar{r}', \bar{\varphi}, t)| \leq \bar{M}. \quad (2.48)$$

$$\frac{d\bar{H}'_0(\bar{r}')}{d\bar{r}'} = \mu + \omega(\bar{r}')$$

ここで,  $\omega(\bar{r}') \equiv Q(\bar{r}') + \frac{d}{d\bar{r}'}(S_{20}(\bar{r}') + S_{30}(\bar{r}'))$

補題 2.2 G と (2.46), (2.47) から  $|\bar{r}'| \leq \frac{\rho r}{4}$  において,

$$|\omega(0)| \leq 4\delta^{-k} (\delta^{N+K-7} + \delta^{2N-k-7})$$

$$\leq \delta^{N-8} + \delta^{2N-2k-7}$$

$$\left| \frac{d^2}{d\bar{r}'^2} (S_{20} + S_{30}) \right| \leq 2(4\delta^{-k})^2 (\delta^{N+K-7} + \delta^{2N-k-7})$$

$$\leq \delta^{N-K-8} + \delta^{2N-3K-8} < \delta^2 \quad ((2.35))$$

従って

$$\left| \frac{d\omega}{d\bar{r}'} \right| > \left| \frac{dQ}{d\bar{r}'} \right| - \delta^2$$

$$> \delta - \delta^2 > \frac{\delta}{2} > \bar{\delta}$$

故に,  $\bar{r}^*$  を  $\omega(\bar{r}^*) = 0$  で定義すれば,

$$|\bar{r}^*| < \left(\frac{\delta}{2}\right)^{-1} |\omega(0)| < \delta^{k+10} \quad \dots \dots \dots (2.49)$$

故に (2.42) から,  $|\bar{r}| \leq \bar{\delta}^k$  ならば  $|\bar{r}'| \leq \frac{\rho r}{4}$ .

ところで,  $\bar{Q}(\bar{r}) = \omega(\bar{r}')$  であるから

$$\left| \frac{d\bar{Q}(\bar{r})}{d\bar{r}} \right| = \left| \frac{d\omega}{d\bar{r}'}(\bar{r}') \right| > \bar{\delta}$$

$$\left| \frac{d\bar{Q}(\bar{r})}{d\bar{r}} \right| < \delta^{-1} + \delta^2 < \bar{\delta}^{-1} \quad (|\bar{r}| \leq \bar{\delta}^k)$$

(2.48) から  $|\bar{r}| \leq \bar{\delta}^k$ ,  $|\text{Im } \bar{\varphi}| \leq \rho - 3\delta = \bar{\rho}$

において,

$$|\tilde{H}(\bar{r}, \bar{\varphi}, t)| \leq \bar{M}.$$

以上により, (2.40), (2.41) が示された。(2.38) は明らかであり, (2.37) も (2.49) に注意すれば明らかである。

Q. E. D.

定理 2. B の証明

補助定理 2. D から, 次のような正準変換  $F_n$  ( $n = 1, 2, \dots$ ) の列がとれることは明らかである。

$$F_n : \begin{pmatrix} r_n \\ \varphi_n \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} r_{n-1} = r_{n-1}(r_n, \varphi_n, t) \\ \varphi_{n-1} = \varphi_{n-1}(r_n, \varphi_n, t) \end{pmatrix}$$

$F_n$  は  $|r_n| \leq \rho \bar{r}^{(n)} \equiv \delta_{(n)}^k$ ,  $|\text{Im } \varphi_n, t| \leq \rho_{(n)} \equiv \rho - 3(\delta_{(0)} + \delta_{(1)} + \dots + \delta_{(n-1)})$  を  $|r_{n-1}| \leq \rho \bar{r}^{(n-1)}$ ,  $|\text{Im } \varphi_{n-1}, t| \leq \rho_{(n-1)}$  の中に 1 対 1 に写し,

$$\left| \frac{\partial r_{n-1}}{\partial r_n} \right| < 2, \quad \left| \frac{\partial r_{n-1}}{\partial \varphi_n} \right| < 2, \quad \left| \frac{\partial \varphi_{n-1}}{\partial r_n} \right| < 2, \quad \left| \frac{\partial \varphi_{n-1}}{\partial \varphi_n} \right| < 2 \quad \text{であり,}$$

$$|r_{n-1} - r_n| \leq \delta_{(n-1)}^{k+9}, \quad |\varphi_{n-1} - \varphi_n| \leq \delta_{(n-1)}^{\frac{1}{2}k}$$

をみす。そして, Hamiltonian  $H(r, \varphi, t) \equiv H^{(0)}(r_0, \varphi_0, t)$  は  $H^{(n)}(r_n, \varphi_n, t) = H_0^{(n)}(r_n) + \tilde{H}^{(n)}(r_n, \varphi_n, t)$  に変換される。ここで,

$$|\tilde{H}^{(n)}| \leq M_{(n)} \equiv \delta_{(n)}^N$$

$$\frac{dH_0^{(n)}}{d\tau_n} = \mu + \Omega_n(\tau_n) \quad \Omega_n(0) = 0,$$

$$\delta_{(n)} < \left| \frac{d\Omega_n}{d\tau_n} \right| < \delta_{(n)}^{-1}$$

ここに,  $\tau_0 \equiv \tau$ ,  $\varphi_0 \equiv \varphi$ ,  $\delta_{(0)} \equiv \delta$ ,  $\delta_{(n)} = \delta \left(\frac{5}{4}\right)^n$

さて,  $\delta_{(0)} = \delta$  を十分小さく取って,

$$3(\delta_{(0)} + \delta_{(1)} + \delta_{(2)} + \dots) < \frac{\rho}{2} \quad (2.50)$$

をみたくようにする。

$$C_n \equiv F_1 \cdot F_2 \cdot \dots \cdot F_n$$

とおけば

$$C_n : \begin{pmatrix} \tau_n \\ \varphi_n \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} \tau = R_n(\tau_n, \varphi_n, t) \\ \varphi = \Phi_n(\tau_n, \varphi_n, t) \end{pmatrix}$$

は  $|\tau_n| \leq \rho_{\tau}^{(n)}$ ,  $|\text{Im } \varphi_n, t| \leq \rho_{(n)}$  で定義されている。

(2.50) から  $\rho_{(n)} > \frac{1}{2} \rho$  であるから,

任意の  $n$  に対して  $C_n$  は  $\tau_n = 0$ ,  $|\text{Im } \varphi_n, t| \leq \frac{\rho}{2}$  で定義される。

$$R_n(0, \tilde{\varphi}, t) \equiv \tilde{R}_n(\tilde{\varphi}, t)$$

$$\Phi_n(0, \tilde{\varphi}, t) \equiv \tilde{\Phi}_n(\tilde{\varphi}, t)$$

とおく。

$\tilde{R}_n, \tilde{\Phi}_n$  は  $|\text{Im } \tilde{\varphi}, t| \leq \frac{\rho}{2}$  で一様収束することを示そう：

$$\begin{aligned} & |\tilde{R}_n(\tilde{\varphi}, t) - \tilde{R}_{n-1}(\tilde{\varphi}, t)| \\ &= |R_n(0, \tilde{\varphi}, t) - R_{n-1}(0, \tilde{\varphi}, t)| \\ &= |R_{n-1}(\tau_{n-1}(0, \tilde{\varphi}, t), \varphi_{n-1}(0, \tilde{\varphi}, t), t) \\ &\quad - R_{n-1}(0, \tilde{\varphi}, t)| \\ &\leq \sup \left| \frac{\partial R_{n-1}}{\partial \tau_{n-1}} \right| \cdot |\tau_{n-1}(0, \tilde{\varphi}, t)| \end{aligned}$$

$$+ \sup \left| \frac{\partial R_{n-1}}{\partial \varphi_{n-1}} \right| \left| \varphi_{n-1}(0, \tilde{\varphi}, t) - \tilde{\varphi} \right|$$

ところで,

$$\left| \frac{\partial R_n}{\partial r_n} \right| = \left| \sum_{*j=r_i \text{ or } \varphi_i} \frac{\partial r}{\partial *j_1} \frac{\partial *j_1}{\partial *j_2} \cdots \frac{\partial *j_{n-1}}{\partial r_n} \right| < 4^n$$

同様に

$$\left| \frac{\partial R_n}{\partial \varphi_n} \right| < 4^n$$

であるから,

$$\begin{aligned} & \left| \tilde{R}_n(\tilde{\varphi}, t) - \tilde{R}_{n-1}(\tilde{\varphi}, t) \right| \\ & < 4^{n-1} \left( \rho r^{(n-1)} + \delta \frac{1}{2} k \right) < 4^n \delta \frac{1}{2} k \\ & = 4^n \delta \left( \frac{5}{4} \right)^{(n-1)} \times \frac{1}{2} k \end{aligned}$$

故に,  $\delta$  を十分小さく取れば  $\tilde{R}_n$  は一様収束することがわかる。 $\tilde{\Phi}_n$  についても同様である。

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \tilde{R}_n(\tilde{\varphi}, t) = R_\infty(\tilde{\varphi}, t) \quad (2.51)$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \tilde{\Phi}_n(\tilde{\varphi}, t) = \Phi_\infty(\tilde{\varphi}, t)$$

とすれば, 従って  $R_\infty, \Phi_\infty$  は  $\tilde{\varphi}, t$  の解析関数である。

$$R_\infty(\tilde{\varphi} + 2\pi, t) = R_\infty(\tilde{\varphi}, t),$$

$$\Phi_\infty(\tilde{\varphi} + 2\pi, t) = \Phi_\infty(\tilde{\varphi}, t) + 2\pi$$

であることは明らかであろう。

次に,  $r = R_\infty(\tilde{\varphi}, t), \varphi = \Phi_\infty(\tilde{\varphi}, t)$  ( $\tilde{\varphi}, t \in \mathbb{R} / 2\pi\mathbb{Z}$ ) は系 (S) に対して不等な  
 トーラスをなすことを示す。

この為には,  $r(t; r_0, \varphi_0), \varphi(t; r_0, \varphi_0)$  を  $t=0$  のとき,  $r=r_0, \varphi=\varphi_0$   
 なる系 (2.36) の解とするとき,

$$r(t; R_\infty(\tilde{\varphi}_0, 0), \Phi_\infty(\tilde{\varphi}_0, 0)) = R_\infty(\tilde{\varphi}_0 + \mu t, t)$$

$$\varphi(t; R_\infty(\tilde{\varphi}_0, 0), \Phi_\infty(\tilde{\varphi}_0, 0)) = \Phi_\infty(\tilde{\varphi}_0 + \mu t, t)$$

なることを示せば十分である。今,

$$r_n(t; r_{n,0}, \varphi_{n,0}), \varphi_n(t; r_{n,0}, \varphi_{n,0}) \text{ を } t=0 \text{ のとき } r_n=r_{n,0}, \varphi_n=\varphi_{n,0}$$

なる系 (S)<sub>n</sub> :

$$\dot{r}_n = - \frac{\partial H^{(n)}}{\partial \varphi_n}, \quad \dot{\varphi}_n = \frac{\partial H^{(n)}}{\partial r_n} \quad (S)_n$$

の解とする。変換 C<sub>n</sub> は正準変換であるから、(S)<sub>n</sub> の解は C<sub>n</sub> によって (S) の解に写る。従って、

$$\begin{aligned} & r(t; \tilde{R}_n(\tilde{\varphi}_0, 0), \tilde{\Phi}_n(\tilde{\varphi}_0, 0)) \\ &= R_n(r_n(t; 0, \tilde{\varphi}_0), \varphi_n(t; 0, \tilde{\varphi}_0), t) \end{aligned}$$

φについても同様である。

ここで n → ∞ とすれば、左辺は解の初期値に関する連続性から、r(t; R<sub>∞</sub>(\tilde{\varphi}\_0, 0), \Phi<sub>∞</sub>(\tilde{\varphi}\_0, 0)) に収束する。右辺も R<sub>∞</sub>(\tilde{\varphi}\_0 + \mu t, t) に近づくことを示そう：

$$\begin{aligned} & |R_n(r_n(t; 0, \tilde{\varphi}_0), \varphi_n(t; 0, \tilde{\varphi}_0), t) - R_\infty(\tilde{\varphi}_0 + \mu t, t)| \\ & \leq |R_n(r_n(t; 0, \tilde{\varphi}_0), \varphi_n(t; 0, \tilde{\varphi}_0), t) - R_n(0, \tilde{\varphi}_0 + \mu t, t)| \\ & \quad + |R_n(0, \tilde{\varphi}_0 + \mu t, t) - R_\infty(\tilde{\varphi}_0 + \mu t, t)| \end{aligned}$$

$$\text{さて、} \quad |r_n| \leq \frac{1}{2} \rho_n^{(n)}, \quad |\text{Im } \varphi_n, t| \leq \rho_{(n)} - \delta_{(n)}$$

において、

$$\begin{aligned} & \left| \frac{\partial H^{(n)}}{\partial \varphi_n} \right| = \left| \frac{\partial \tilde{H}^{(n)}}{\partial \varphi_n} \right| \leq \delta_{(n)}^{N-1} \\ & \left| \frac{\partial H^{(n)}}{\partial r_n} - \mu \right| \leq |\Omega_n| + \left| \frac{\partial \tilde{H}^{(n)}}{\partial r_n} \right| \\ & \leq \delta_{(n)}^{k-1} + 2\delta_{(n)}^{N-k} \leq 2\delta_{(n)}^{k-1} \end{aligned}$$

であるから、

$$\begin{aligned} & |r_n(t; 0, \tilde{\varphi}_0)| \leq \delta_{(n)}^{N-1} \cdot |t| < \frac{1}{2} \rho_r^{(n)} \\ & |\varphi_n(t; 0, \tilde{\varphi}_0) - (\tilde{\varphi}_0 + \mu t)| \leq 2\delta_{(n)}^{k-1} |t| \\ & \quad (|t| \leq 2\pi) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \therefore & |R_n(r_n(t; 0, \tilde{\varphi}_0), \varphi_n(t; 0, \tilde{\varphi}_0), t) - R_\infty(\tilde{\varphi}_0 + \mu t, t)| \\ & \leq \sup \left| \frac{\partial R_n}{\partial r_n} \right| \cdot |r_n(t; 0, \tilde{\varphi}_0)| + \sup \left| \frac{\partial R_n}{\partial \varphi_n} \right| \times \\ & \quad |\varphi_n(t; 0, \tilde{\varphi}_0) - (\tilde{\varphi}_0 + \mu t)| \\ & \quad + |R_n(0, \tilde{\varphi}_0 + \mu t, t) - R_\infty(\tilde{\varphi}_0 + \mu t, t)| \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &< 4^n \cdot \delta \binom{N-1}{n} \cdot |t| + 4^n \cdot \delta \binom{k-1}{n} |t| + |\tilde{R}_n - R_\infty| \\
 &\rightarrow 0 \quad (n \rightarrow \infty)
 \end{aligned}$$

$\varphi$  についても全く同様である。

$\varphi \equiv \phi, R_\infty \equiv R, \underline{\mathfrak{D}}_\infty \equiv \underline{\mathfrak{D}}$  とおけば証明のすべては終る。

D. E. Q.

ここで、補助定理 2.2.D の証明に用いた、補題を一括して述べる。

補題 2.2.E  $f(x, y) = \sum f_{mn} C^i (mx+ny)$

(イ) もし  $| \operatorname{Im} x, y | < \rho$  で  $f(x, y)$  が解析的であり、 $| f(x, y) | < M$  をみたすならば、

$$| f_{m, n} | < M C^{-\rho (|m|+|n|)}$$

(ロ) もし  $| f_{mn} | < M C^{-\rho (|m|+|n|)}$  ならば、 $f(x, y)$  は  $| \operatorname{Im} x, y | < \rho$  で解析的であり、 $0 < \delta < \rho$  なる任意の  $\delta$  に対して、 $| \operatorname{Im} x, y | < \rho - \delta$  で

$$| f(x, y) | < 16 \delta^{-2} M$$

証明 (イ) の証明:  $f_{mn} = \frac{1}{(2\pi)^2} \iint f(x, y) e^{-i(mx+ny)} dx dy$

において、積分路を  $i\rho$  にずらせばよい。

(ロ) の証明:  $| f | < \sum_{mn} M C^{-\delta (|m|+|n|)} = M (1 + 2 \sum_{m>0} e^{-\delta m})^2$

$$= M (1 + e^{-\delta})^2 (1 - e^{-\delta})^2 < 16 \delta^{-2} M.$$

補題 2.2.F  $\forall C > 0$  に対して、

$$e^{-c\delta} C^2 < \left(\frac{2}{e}\right)^2 \delta^{-2} \quad (\delta > 0)$$

証明  $f(x) = x - 2 \log x$  は  $x=2$  で最少値を取る。従って、 $\frac{e^x}{x^2} \geq \frac{e^2}{2^2}$  .

ここで  $x = c\delta$  とおけばよい。

補題 2.2.G  $f$ : 領域  $D$  において解析的で  $| f | \leq M$  とする。このとき、領域  $D - \delta$  .

即ち、 $\delta$ -近傍全体が  $D$  に入る点全体において、

$$\left| \frac{\partial f}{\partial x} \right| \leq M \delta^{-1}, \quad \left| \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} \right| \leq 2M \delta^{-2}.$$

証明 Cauchy の積分公式から明らか。

補題 2.2.H  $A : D \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ , 連続写像, かつ,  $\forall x \in D$  に対して,  $|Ax - x| < \epsilon$   
 $\frac{dA}{dx} \neq 0$  とする。このとき,  $A$  は  $D - 4\epsilon$  で微分同型である。

証明  $x, y \in D - 4\epsilon$  かつ  $Ax = Ay = z$  とする。今, 中心を線分  $xy$  の中点にもち半径  $2\epsilon$  である円板  $S$  を考えれば,  $S$  は  $D - \epsilon$  に含まれる。線分  $xy$  の像  $Axy \subset S$  は閉曲線で  $Z$  を含みかつ,  $S$  の内部で  $Z$  に縮みえる。仮定により,  $\frac{dA}{dx} \neq 0$  であるから ( $AD \supset D - \epsilon$  に注意して) 線分  $xy$  はその端点を動かさずに 1 点に縮みえる。故に  $x = y$ 。

q. e. d.

### § 2.3. Kolmogorov - Arnold の定理

前節において, 我々はブランコの安定性の問題を扱ったが, 今節では, Arnold [4] に従って, それと類似のより一般的な問題を扱おう。今節で扱かれる一般論の理解にあたっては, 本章, 第 1, 第 2 節, 特に第 2 節は参考になるので, 適宜参照されることを希望する。

さて, 解析的な Hamiltonian  $H(p, q)$  をもつ, 次の正準方程式により定義される系を考えよう:

$$\dot{p} = - \frac{\partial H}{\partial q}, \quad \dot{q} = \frac{\partial H}{\partial p} \quad (2.5.2)$$

$$p = (p_1, \dots, p_n) \quad q = (q_1, \dots, q_n)$$

なお, 相空間  $(p, q)$  は  $n$  次元 Euclid 空間  $\mathbb{R}^n$  の領域  $D$  と  $n$  次元トーラス  $T^n$  との直積であると仮定する。 ( $p \in D, q \in T^n$ )  $H(p, q)$  が  $p$  のみの関数である:

$$H(p, q) = H_0(p) \quad (2.5.3)$$

とすれば, 系 (2.5.2) は

$$\dot{p} = 0, \quad \dot{q} = \omega(p), \quad \omega = \frac{\partial H_0}{\partial p} = (\omega_1, \dots, \omega_n) \quad (2.5.4)$$

となり直ちに積分可能である。実際,  $p = p_0$  (一定) は不変なトーラス  $T_\omega$  ( $\omega = \omega(p_0)$ ) を与える。この  $T_\omega$  上では運動は  $\omega = (\omega_1, \dots, \omega_n)$  を振動数にもつ概週期運動になる。(§ 1.2 参照)



実際問題としては、多くの場合、例えば有名な3体問題にしろ、こういう場合には帰着できない。従って、積分可能な系(2.53)を摂動した系

$$H(p, q) = H_0(p) + \mu H_1(p, q) + \mu^2 \dots \quad (2.55)$$

を考察することが重要になる。ここで $\mu$ は小さなパラメーターを表わす。問題は摂動項 $h_1(p, q) = \mu H_1(p, q) + \mu^2 \dots$ が、 $t \rightarrow \infty$ になったときの解の挙動にいかなる影響を与えるかを調べることにある。例えば、摂動系(2.55)の解は、非摂動系(2.53)の解の近くに $t \rightarrow \infty$ としたときもとどまっているであろうか?

この種の問題は種々の分野に現われるが、特に天体力学研究に対しては重要な意味をもち(第3章参照)、そこでは、いわゆる摂動法により近似的に調べられていた。その方法の要点を述べれば次の通りである。

適当に正準変換 $(p, q) \rightarrow (p', q')$ をほどこして、摂動系のorder  $\mu$ の項を消す。

$$H(p, q) = H'_0(p') + \mu^2 H'_1(p', q') + \dots \quad (2.56)$$

かかる操作をほどこすことにより、(2.56)の解の、積分可能な系 $H(p, q) = H'_0(p')$ からのずれは $\mu^2 t$ のorderになる。必要ならば、さらに正準変換をほどこし摂動項をさらに小さくする。可能なかぎりこの操作をくりかえせば、最初の系(2.55)は最終的に積分可能な系

$$H(p, q) = H_0^{(\infty)}(p^{(\infty)}) \quad (2.57)$$

に帰着される。

ところがこの操作を実行するにあたって主として2つの困難にぶつかる。その1つの困難はいわゆる“小さな分母”によって起る困難である：正準変換を母関数

$$p'q + \mu S(p', q), \quad S = \sum_{k \neq 0} S_k(p') e^{i(k, \delta)} \quad (2.58)$$

を使って

$$p = p' + \mu \frac{\partial S}{\partial q}, \quad q' = q + \mu \frac{\partial S}{\partial p} \quad (2.59)$$

の形で求めよう。この変換でHamiltonian(2.55)は、

$$\begin{aligned} & H_0(p) + \mu \bar{H}_1(p) + \mu \bar{H}_1(p, q) + \mu^2 \dots \\ & = H_0(p') + \mu \bar{H}_1(p') + \mu \left[ \frac{\partial H_0}{\partial p}(p') \frac{\partial S}{\partial q}(p', q) + \tilde{H}_1(p', q) \right] + \mu^2 \dots \end{aligned} \quad (2.60)$$

と変換される。

$$\begin{aligned} \text{ここで,} \quad \bar{H}_1(p) & \equiv \frac{1}{(2\pi)^n} \oint H_1(p, q) dq \\ \bar{H}_1(p, q) & \equiv H_1(p, q) - \bar{H}_1(p) \end{aligned}$$

故に、(2.56)を得るには、

$$(\omega(p'), \frac{\partial S}{\partial q}(p', q)) + \tilde{H}_1(p', q) = 0$$

あるいは

$$S_k(p') = \frac{i h_k(p')}{(\omega(p'), k)}, \quad \tilde{H}_1(p, q) = \sum_{k \neq 0} h_k(p) C^i(k, q) \quad (2.61)$$

をとかなければならない。母関数SのFourier級数の係数の分母に現われる $(\omega(p'), k)$ はある $\omega(p')$ に対して、 $(\omega(p'), k) = 0$ となりえる(共鳴!)。任意の $\omega(p')$ に対しても、 $k$ を適当にとれば、任意に小さくなる。かかる小さな分母の存在は、上のような正準変換の存在に疑問を投げかける。

第2の困難は、こうして得られる正準変換を次々とほどこしていった場合、変換列の収束の問題である。

もし収束すれば、Hamiltonianは(2.57)の形になり系は積分可能であり、相空間は最初に述べた通り、不変なトーラス $T_\omega$ 達に分かれる。ところが、一般には、1次従属な $\omega$ を振動数とする。即ち、退化した概週期運動をのせている不変トーラス $T_\omega$ はつぶれてしまう。一般的に言って、Siegel [17]が示したように、この変換列は収束しないのである。

小さな分母によっておこる困難をさける為に考えられた方法は§2.2の補題2.2Cに類似の次の補題に基づく。

補題2.3.A ほとんどすべてのベクトル $\omega = (\omega_1, \dots, \omega_n) \in R^n$ に対して、ある $K = K(\omega) > 0$ があって任意の整数、 $k = (k_1, \dots, k_n) \neq 0$ に対して、不等式

$$|(\omega, k)| > \frac{K}{|k|^{n+1}}, \quad |k| = |k_1| + \dots + |k_n| \quad (2.62)$$

が成り立つ。

証明は容易であるので省略する。

この補題により、ほとんどすべてのベクトル $\omega$ に対して $(\omega, k) \neq 0$ は保証されて、さらに $1/(\omega, k)$ は $|k|$ の中によって上からおさえられる。従って級数Sの収束が保証される。実際 $|\operatorname{Im} q| \leq \rho$ で $|H_1| \leq M$ とすれば、

$$|h_k| \leq MC^{-|k|^\rho} \quad (\text{§ 2.2. 補題 2.2.E})$$

故に  $\forall \delta > 0$  に対して,

$$|S_k| < \frac{ML}{K\delta^\nu} e^{-|k|(\rho-\delta)} \quad (\S 2.2. \text{ 補題 2.2.E})$$

従って,  $|l_m q| < \rho$  で  $S$  は収束し, かつ  $|l_m q| \leq \rho - 2\delta$  で

$$|S| \leq \frac{ML}{K\delta^\nu} \quad ( \quad \quad \quad )$$

ここで,  $L, \nu$  はいずれも  $n$  にのみ関係する定数である。

このようにして, 級数  $S$  はほとんどすべての  $\omega(p')$  に対して収束するが, しかしながら, 得られた関数  $S$  は  $p'$  に関して致る所不連続であり, 第2の困難は依然として未解決のままである。これらの困難を解決する為に Kolmogorov [9] は次のような idea を与えた。

第1は, 不等式 (2.62) をみたす  $\omega^*$  を振動数とする概週期運動を上に乗せている, 1つの不変なトラス  $T_{\omega^*}$  を非振動系 (2.54) の同じ  $\omega^*$  を振動数にもつ不変トラス:  $p = p^*$ ,  $\omega(p^*) = \omega^*$  の近くにさがすこと。(以後  $\omega^*$  は固定する)

考察を  $p = p^*$  の近傍にかぎる為に我々は, (2.61) において,  $\omega(p')$  のかわりに  $\omega^*$  で置きかえることが可能となる。このとき (2.60) の右辺には, 付加項:

$$\mu \left[ \left( \omega(p') - \omega^* \right) \frac{\partial S}{\partial q}(p', q) \right]$$

が加わるが, 変数  $p$  を  $|p - p^*| \leq \mu$  に限れば, この項の order は  $\mu^2$  になる。

次に, この近傍に解析的な正準変換  $(p, q) \rightarrow (p', q')$  を導入し, Hamiltonian (2.55):

$$H(p, q) = H_0(p) + h_1(p, q)$$

が

$$H(p, q) \equiv H^{(1)}(p', q') = H_0^{(1)}(p') + h_1^{(1)}(p', q')$$

$$\text{ここに } |h_1^{(1)}| \sim |h_1|^2$$

と変換されるようにする。このことが可能であることはすでに述べたことから明らかである。

さらに  $\frac{\partial H_0^{(1)}}{\partial p'}(p'^*) = \omega^*$  なる  $p'^*$  を求め (かかることが可能なる為に, 我々は  $|\frac{\partial \omega}{\partial p}| \neq 0$  の仮定をおく)  $p'^*$  の近傍  $|p' - p'^*| \leq |h_1^{(1)}| \sim |h_1|^2$  で同様のことをくりかえす。こうして, 摂動項は巾の速さで小さくなっていく。この急速な収束が, 変換列の収束を可能にし, 最初に言った, 不変トラス  $T_{\omega^*}$  を見出すことを可能にする。

このようにして、我々は次のKolmogorov - Arnoldの定理を得ることができる。くわしくはArnold [3] をみよ。

定理 2.3.B Hamiltonian  $H(p, q)$  は領域  $F$  :

$$p \in D(\text{compact} \subset \mathbb{C}^n), \quad |Im q| \leq \rho$$

で解析的であるとし、 $q = (q_1 \dots q_n)$  に関して週期  $2\pi$  をもつとする。

$$H = H_0(p) + H_1(q, q)$$

とし、領域  $F$  において

$$\det \left( \frac{\partial^2 H_0}{\partial p_i \partial p_j} \right) \neq 0$$

とすれば、任意の  $\epsilon > 0$  に対して  $M = M(\epsilon, F, H_0) > 0$  があって、もし領域  $F$  において、

$$|H_1(p, q)| \leq M$$

ならば、次の正準方程式：

$$\dot{p} = - \frac{\partial H}{\partial q} \quad \dot{q} = \frac{\partial H}{\partial p} \quad (2.6.3)$$

により定義される運動は次の性質をもつ：

(1<sup>0</sup>) 領域  $Re F = \{ p \in F; p \text{ は real} \}$  は次のように分割される：

$$Re F = F_1 + F_2$$

ここで、 $F_1$  は (2.6.3) に対して不変であり、 $F_2$  は小さい：

$$\text{meas. } F_2 \leq \epsilon \text{ meas } Re F$$

(2<sup>0</sup>)  $F_1$  は  $n$ 次元解析的不変トーラス  $T_\omega$  達に分割される。ここで  $T_\omega$  はパラメーター  $Q$  を使って次のように定義される：

$$p = p_\omega + f_\omega(Q), \quad q = Q + g_\omega(Q)$$

ここで、 $f_\omega, g_\omega$  は  $Q = (Q_1, \dots, Q_n)$  に関して週期  $2\pi$  をもつ解析関数であり、 $\omega$  はトーラス  $T_\omega$  を決定するパラメーターである。

(3<sup>0</sup>) 不変トーラス  $T_\omega$  はトーラス  $p = p_\omega$  からほとんどはなれない：

$$|f_\omega(Q)| < \epsilon, \quad |g_\omega(Q)| < \epsilon.$$

(4<sup>0</sup>) 運動 (2.6.3) はトーラス  $T_\omega$  の上では  $\omega = (\omega_1, \dots, \omega_n)$  を週期にもつ概週期運動である：

$$\dot{Q} = \omega, \quad \omega = \frac{\partial H_0}{\partial p}(p_\omega)$$

### 第3章 制限3体問題

力学系の近代的な理論は flow の理論にせよ、いわゆる力学系の global theory にし  
 る — いずれも3体問題、即ち Newton の引力の法則に従って動く3つの質点の運動を調べる問  
 題に端を発したと言ってもよい。本章では制限3体問題のいわゆる Lagrange の平衡点の安定  
 性の問題を扱う。

#### § 3.1. 制限3体問題と Lagrange の平衡点

Newton の引力の法則に従いながら、平面上を運動する質量  $m_1, m_2, m_3$  を有する質点  
 $p_1, p_2, p_3$  を考える。今質点  $p_k$  ( $k=1, 2, 3$ ) の座標を  $(x_k, y_k)$  とする。引力定数  
 を1に正規化すれば運動方程式は：

$$m_k \ddot{x}_k = - \frac{\partial U}{\partial x_k} \quad (k=1, \dots, n) \quad \dots \dots \dots (3.1)$$

$$m_k \ddot{y}_k = - \frac{\partial U}{\partial y_k}$$

ここで

$$U \equiv - \sum_{1 \leq k < l \leq 3} \frac{m_k m_l}{\sqrt{(x_k - x_l)^2 + (y_k - y_l)^2}}$$

我々は、ここでさらに  $m_3 \rightarrow 0$  とし、残る2体、 $p_1, p_2$  はそれらの重心の回りを角速度  $\omega$  で  
 円軌動を描きながら動いていると仮定する。制限3体問題は質点  $p_3$  の運動の状況、特に平衡点の  
 付近の様子を問題にする。

さて、 $p_1, p_2$  の重心を原点にし、角速度  $\omega$  で回転する回転座標系において、 $p_3$  の座標を  
 $(x, y)$  とすれば、 $(x, y)$  は次の方程式をみたす：

$$\ddot{x} - 2\omega \dot{y} - \omega^2 x = \frac{\partial U'}{\partial x}$$

$$\ddot{y} + 2\omega \dot{x} - \omega^2 y = \frac{\partial U'}{\partial y} \quad \dots \dots \dots (3.2)$$

ここで、

$$U' \equiv \frac{m_1}{\rho_1} + \frac{m_2}{\rho_2},$$

$$\rho_k \equiv \sqrt{(x - x_k)^2 + y^2}, \quad (k = 1, 2)$$

$(x_k, 0)$  は  $P_k$  の座標.

今、簡単化の為に、 $m_1 + m_2 = 1$ ,  $x_2 - x_1 = 1$  と正規化し、 $m_1 = 1 - \mu$ ,  $m_2 = \mu$  とおけば Kepler の法則から  $\omega = 1$ , 従って運動方程式 (3.2) は:

$$\begin{aligned} \ddot{x} - 2\dot{y} &= \frac{\partial V}{\partial x} \\ \ddot{y} + 2\dot{x} &= \frac{\partial V}{\partial y} \end{aligned} \quad (3.3)$$

ここで、

$$V = \frac{x^2 + y^2}{2} + \frac{1 - \mu}{\rho_1} + \frac{\mu}{\rho_2}$$

この方程式 (3.3) の平衡点を調べよう。それには  $V$  の critical point:

$$\frac{\partial V}{\partial x} \equiv x - \frac{(1 - \mu)(x - x_1)}{\rho_1^3} - \frac{\mu(x - x_2)}{\rho_2^3} = 0 \quad (3.4)$$

$$\frac{\partial V}{\partial y} \equiv y - \frac{(1 - \mu)y}{\rho_1^3} - \frac{\mu y}{\rho_2^3} = 0 \quad (3.5)$$

を見つければよい。

$P_1, P_2$  の重心が原点:  $(1 - \mu)x_1 + \mu x_2 = 0$  に注意すれば、 $x_2 - x_1 = 1$  から、 $x_1 = -\mu$ ,  $x_2 = 1 - \mu$ . このことから、方程式 (3.4), (3.5) はそれぞれ

$$x \left( 1 - \frac{1 - \mu}{\rho_1^3} - \frac{\mu}{\rho_2^3} \right) + \mu(1 - \mu) \left( \frac{1}{\rho_2^3} - \frac{1}{\rho_1^3} \right) = 0 \quad (3.4)'$$

$$y \left( 1 - \frac{1 - \mu}{\rho_1^3} - \frac{\mu}{\rho_2^3} \right) = 0 \quad (3.5)'$$

となる。(3.5)' から次の2つの場合、(A), (B)にわかれる。

(A)  $y = 0$  の場合:

方程式 (3.4)' をとくと次の3つの解が存在する:

(i)  $x_2 < x$  (L<sub>1</sub>)

(ii)  $x_1 < x < x_2$  (L<sub>2</sub>)

(iii)  $x < x_1$  (L<sub>3</sub>)

(B)  $y \neq 0$  即ち  $(1 - \frac{1-\mu}{\rho_1^3} - \frac{\mu}{\rho_2^3}) = 0$  の場合:

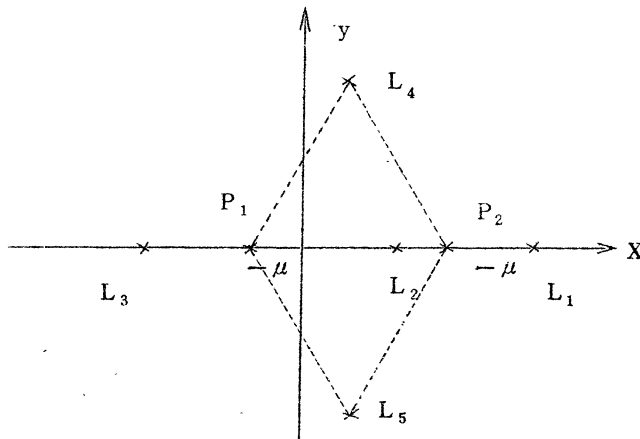
方程式 (3.4)' から簡単に

$$\rho_1 = \rho_2 = 1$$

が得る。この場合、 $P_1$ ,  $P_2$  を底辺とする正三角形の頂点に位置する。この解を

Lagrange の正三角形解といい、この点を  $L_4$ ,  $L_5$  で示す。

以上をまとめれば、制限3体問題の平衡点は全部で5つあって(それらをLagrange の平衡点といい、略してL-pointと呼ぶ)それらは下図(3.6)の通りである。



(3.6)

§ 3.2. 平衡点  $L_4$ ,  $L_5$ .

次に我々はL-pointの付近の様子をさらにくわしく調べよう。さて、 $(x_0, y_0)$  を1つのL-pointの座標とし、その点からの  $p_3$  の小さなずれを  $(\xi, \eta)$  で表わそう。 $V_x, V_y$  を  $(x_0, y_0)$  のまわりに変数  $(\xi, \eta)$  でTaylor展開して方程式(3.3)に代入すれば次の方程式をうる:

$$\begin{aligned} \ddot{\xi} - 2\dot{\eta} &= \xi (V_{xx})_0 + \eta (V_{xy})_0 + \dots \\ \ddot{\eta} + 2\dot{\xi} &= \xi (V_{yx})_0 + \eta (V_{yy})_0 + \dots \end{aligned} \quad (3.7)$$

ここで、 $( )_0$  はカッコの中の量の点  $(x_0, y_0)$  における値を示す。

ベクトル  $\mathbb{X} = (\dot{\xi}, \dot{\eta}, \xi, \eta)$  を使って方程式(3.7)を書きかえれば:

$$\dot{\mathbb{X}} = A \mathbb{X} + O(|\mathbb{X}|^2) \quad (3.8)$$

ここに,

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 2 & (V_{xx})_0 & (V_{xy})_0 \\ -2 & 0 & (V_{yx})_0 & (V_{yy})_0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Aの固有値は次の固有方程式の根である:

$$\begin{aligned} & (\lambda^2 - (V_{xx})_0) (\lambda^2 - (V_{yy})_0) \\ & + (2\lambda + (V_{xy})_0) (2\lambda - (V_{yx})_0) = 0 \end{aligned} \quad \dots\dots\dots (3.9)$$

さて,  $L_4$  においては:

$$\begin{aligned} (V_{xx})_0 &= 1 - \frac{(1-\mu)}{\rho_1^3} - \frac{\mu}{\rho_2^3} + \frac{3(1-\mu)(x-x_1)^2}{\rho_1^5} \\ &+ \frac{3\mu(x-x_2)^2}{\rho_2^5} = \frac{3}{4} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} (V_{yy})_0 &= 1 - \frac{(1-\mu)}{\rho_1^3} - \frac{\mu}{\rho_2^3} + \frac{3(1-\mu)y^2}{\rho_1^5} \\ &+ \frac{3\mu y^2}{\rho_2^5} = \frac{9}{4} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} (V_{xy})_0 &= (V_{yx})_0 = \frac{3(1-\mu)(x-x_1)y}{\rho_1^3} \\ &+ \frac{3\mu(x-x_2)y}{\rho_2^3} = \frac{3\sqrt{3}}{2} \left( \frac{1}{2} - \mu \right) \end{aligned}$$

従って方程式 (3.9) は

$$4\lambda^4 + 4\lambda^2 + 27\mu(1-\mu) = 0$$

$$\therefore \lambda^2 = -\frac{1}{2} \pm \frac{1}{2} \sqrt{1 - 27\mu(1-\mu)} \quad \dots\dots\dots (3.10)$$

平衡点が安定<sup>\*</sup>である為には, Aの固有値が純虚数であることが必要である。<sup>\*\*</sup> 従って,

$$\mu(1-\mu) < \frac{1}{27} \quad (3.11)$$

$\mu$ が不等式 (3.11) をみたす時, 平衡点  $L_4$  ( $L_5$  も全く同様) は安定である可能性がある。

この問題は又, 後で扱われるであろう。

ついでながら残りの平衡点  $L_1, L_2, L_3$  についても, 同様のAの固有値を調べてみると, 正の実固有値をもつことがわかる。従って  $L_1, L_2, L_3$  はいずれも不安定である。



\*) 定義については第2章第1節(§2.1)を参照せよ。

\*\*\*) Aの固有値で、純虚数でないものがあれば、1次系:

$$\dot{X} = AX$$

は不安定な、即ち、 $t \rightarrow \infty$ あるいは $t \rightarrow -\infty$ になるに従って無限に遠くに逃げ去る解があることはすぐわかる。このとき、系(3.8)も不安定であることが示される。

### §3.3. 標準形への移行, Birkhoffの定理

本節では、制限3体問題をはなれて一般論を展開する。即ち、平衡点をもつHamiltonianに適当な正準変換をほどこして、“標準形”にもっていくことを考えよう。

さて、原点を平衡点にもつHamiltonian系を考える。

$$\begin{aligned} \dot{x}_k &= \frac{\partial H}{\partial y_k} \\ \dot{y}_k &= -\frac{\partial H}{\partial x_k} \end{aligned} \quad k=1, \dots, n \quad (3.12)$$

ここで、

$$H = H^{(2)}(x, y) + H^{(3)}(x, y) + \dots \quad (3.13)$$

( $H^{(s)}(x, y)$ は $x=(x_1, \dots, x_n)$ ,  $y=(y_1, \dots, y_n)$ に関してS次の項を示す。

方程式(3.12)を線型化した方程式:

$$\begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 H}{\partial y \partial x}(0, 0), & \frac{\partial^2 H}{\partial y^2}(0, 0) \\ -\frac{\partial^2 H}{\partial x^2}(0, 0), & -\frac{\partial^2 H}{\partial x \partial y}(0, 0) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

は安定であると仮定する。即ち、右辺に現われる $2n$ 次行列 $A_H$ の固有値はすべて純虚数*i.e.*

$\lambda_k = i\alpha_k$ ,  $\lambda_{k+n} = -i\alpha_k$  ( $k=1, \dots, n$ )であるとする。このとき我々は次の定理をえる。

定理3.3.A もし行列 $A_H$ のすべての固有値が純虚数、即ち、

$$\lambda_k = i\alpha_k, \lambda_{k+n} = -i\alpha_k \quad k=1, \dots, n$$

でかつ、

すべての  $0 < \sum_{k=1}^n |g_k| \leq N$  なる整数  $g_1, \dots, g_n$

に対して  $\sum_{k=1}^n g_k \alpha_k \neq 0$  ..... (3.14)

とする。このとき、正準変換  $(x, y) \rightarrow (\xi, \eta)$  があって、原点の近傍で  $\xi = (\xi_1, \dots, \xi_n)$ ,  $\eta = (\eta_1, \dots, \eta_n)$  に関して、Hamiltonian (3.13) は次の形に変換される：

$$H = H^{(2)}(R) + H^{(3)}(R) + \dots + H^{(N)}(R) + O_{N+1} \quad \dots \dots \dots (3.15)$$

ここで、

$$R = (R_1, \dots, R_n), \quad R_k = \xi_k^2 + \eta_k^2$$

$O_{N+1}$  は  $(\xi, \eta)$  に関して order  $N+1$  以上の項よりなる。

証明 よく知られているように適当な(正準)1次変換により、 $H$ は次の形に変換される：

$$\begin{aligned} H &= \sum_{\nu=1}^n \frac{\alpha_{\nu}}{2} (x_{\nu}^2 + y_{\nu}^2) + H^{(3)}(x, y) + \dots \\ &= \sum_{\nu} \frac{\alpha_{\nu}}{2} R_{\nu} + O_3 \end{aligned}$$

さて、求める正準変換を母関数

$$W(x, \eta) = \sum_{\nu=1}^n x_{\nu} \eta_{\nu} + W^{(3)}(x, \eta) + \dots + W^{(s)}(x, \eta) + \dots \quad \dots \dots \dots (3.16)$$

を使って

$$\xi_{\nu} = \frac{\partial W}{\partial \eta_{\nu}}, \quad y_{\nu} = \frac{\partial W}{\partial x_{\nu}} \quad \dots \dots \dots (3.17)$$

の形で求め、この変換で、 $H(x, y)$ は求める形をもった  $\Gamma(\xi, \eta)$ に変換されたとする。即ち、次の方程式を  $W$ についてとこう：

$$H(x, W_x) = \Gamma(W_{\eta}, \eta) \quad \dots \dots \dots (3.18)$$

$W^{(2)}$ はすでに  $\Gamma^{(2)}$ が求める形になるように定めてあるから、 $W^{(3)} \dots W^{(s-1)}$ もすでに、 $\Gamma^{(3)}, \dots, \Gamma^{(s-1)}$ が求める形をもつように定められていると仮定し、 $W^{(s)}$ を  $\Gamma^{(s)}$ が求める形をもつように決めよう。その為に(3.18)の  $S$ 次の項をくらべよう：

$$DW^{(s)}(x, \eta) + \Gamma^{(s)}(x, \eta) = P^{(s)}(x, \eta) \quad \dots \dots \dots (3.19)$$

ここに

$$D \equiv \sum_{\nu=1}^n \alpha_{\nu} \left( x_{\nu} \frac{\partial}{\partial \eta_{\nu}} - \eta_{\nu} \frac{\partial}{\partial x_{\nu}} \right)$$

であり、 $P^{(s)}(x, \eta)$  は  $H$  と  $W^{(2)}, \dots, W^{(s)}$  から決まる  $S$  次の齊次多項式である。

方程式 (3.19) をとく為にすべての多項式を複素変数  $\zeta_{\nu} = x_{\nu} + i\eta_{\nu}$ ,  $\bar{\zeta}_{\nu} = x_{\nu} - i\eta_{\nu}$  を使って書き表わしておく。

$$D \left( \prod_{D=1}^n \zeta_{\nu}^{k_{\nu}} \bar{\zeta}_{\nu}^{l_{\nu}} \right) = i \left( \sum_{\nu=1}^n \alpha_{\nu} (k_{\nu} - l_{\nu}) \right) \prod_{D=1}^n \zeta_{\nu}^{k_{\nu}} \bar{\zeta}_{\nu}^{l_{\nu}} \quad (3.20)$$

即ち、 $\prod_{\nu=1}^n \zeta_{\nu}^{k_{\nu}} \bar{\zeta}_{\nu}^{l_{\nu}}$  は  $D$  の固有値  $i \left( \sum_{\nu=1}^n \alpha_{\nu} (k_{\nu} - l_{\nu}) \right)$  に属する、固有多項式である

ことと、

$$\prod_{\nu=1}^n \zeta_{\nu}^{k_{\nu}} \bar{\zeta}_{\nu}^{k_{\nu}} = \prod_{\nu=1}^n (x_{\nu}^2 + \eta_{\nu}^2)^{k_{\nu}} \quad (3.21)$$

であることに注意して、多項式  $P^{(s)}$  を (3.21) の形をしている項をすべて含む部分  $P_N^{(s)}$  と残りの  $P_R^{(s)} = P^{(s)} - P_N^{(s)}$  とに分ける。このとき、方程式 (3.19) は次の方程式と同値であることは容易にわかる：

$$D W^{(s)} = P_R^{(s)}, \quad \Gamma^{(s)} = P_N^{(s)} \quad (3.22)$$

第1の方程式は (3.20) に注意すれば容易にとける。

( $\sum \alpha_{\nu} (k_{\nu} - l_{\nu}) \neq 0$ !) 又第2の方程式から、明らかに  $\Gamma^{(s)}$  は求める形をしている。

さて、この操作は  $S = \sum_{\nu=1}^n (|k_{\nu}| + |l_{\nu}|) \leq N$  になるまで行っていくことができる。又、 $H$  が実関数の場合、母関数  $W$  も実にとることができる。即ち、正準変換は実であることは容易に確かめえる。

q. e. d.

### § 3.4. $L_4$ ( $L_5$ ) の安定性. Arnold - Mosev の定理

$L$ -point,  $L_4$  ( $L_5$ ) の安定性の問題に戻ろう。

§ 3.2 に示したごとく、もし

$$\mu(1-\mu) < \frac{1}{27}$$

ならば、方程式 (3.8) の行列  $A$  の固有値は純虚数であった。それを今、 $i\alpha_1, i\alpha_2, -i\alpha_1, -i\alpha_2$  とする。(行列  $A$  は実行列であることに注意!) § 3.3 の結果を使う為に系 (3.3) を Hamiltonian 系にもっていこう。詳細については省略するが、 $x = x_1, y = x_2$  とその正

準共役変数,  $y_1, y_2$  をもちい, さらに, 原点を  $L_4$  にもっていけば, 系 (3.3) は次の Hamiltonian をもつ系に変換される:

$$H = \sum_{\nu=1}^2 \frac{\alpha_{\nu}}{2} (x_{\nu}^2 + y_{\nu}^2) + H^{(3)}(x, y) + \dots \quad (3.23)$$

ここで, 2次の項の係数  $\alpha_1, \alpha_2$  は勿論上の  $\alpha_1, \alpha_2$  と同一のものである。

さて, 我々はここで,  $\alpha_1, \alpha_2$  は次の条件をみたすものと仮定する:  $0 < |g_1| + |g_2| \leq 4$  なる任意の整数,  $g_1, g_2$  に対して

$$g_1 \alpha_1 + g_2 \alpha_2 \neq 0 \quad (3.24)$$

この仮定の下で, 前節の定理 3.3.A を使えば, Hamiltonian (3.23) は次の形にかきえる

$$H = \sum_{\nu=1}^2 \frac{\alpha_{\nu}}{2} R_{\nu} + \sum_{\nu, \mu=1}^2 \frac{\beta_{\nu\mu}}{4} R_{\nu} \cdot R_{\mu} + O_5 \quad (3.25)$$

ここで,  $R_{\nu} = x_{\nu}^2 + y_{\nu}^2$ ,  $O_5$  は5次以上の項よりなる。

次の定理は Arnold [4] による。

定理 3.4.A もし, (3.25) を Hamiltonian にもつ系に対して,

$$D \equiv \det \begin{pmatrix} \beta_{11} & \beta_{12} & \alpha_1 \\ \beta_{12} & \beta_{22} & \alpha_2 \\ \alpha_1 & \alpha_2 & 0 \end{pmatrix}$$

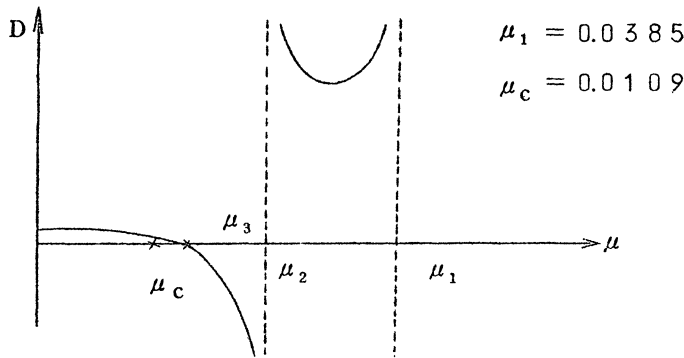
$$\equiv -(\beta_{11} \alpha_2^2 - 2\beta_{12} \alpha_1 \alpha_2 + \beta_{22} \alpha_1^2) \neq 0 \quad (3.26)$$

ならば,  $x_1 = x_2 = y_1 = y_2 = 0$  ( $L_4$ ) は安定な平衡点である。

注意  $D$  を実際に計算することは, かなり面倒であるが, 制限3体問題の  $L_4$  の場合, Dep-rit [7] によれば,  $D$  は次式により与えられる。

$$D = -\frac{1}{8} \frac{36 - 54\mu + 4\mu^2 \alpha_1^2 \alpha_2^2 + 644\mu^4 \alpha_1^4 \alpha_2^4}{(1 - 4\mu^2 \alpha_1^2 \alpha_2^2)(4 - 25\mu^2 \alpha_1^2 \alpha_2^2)}$$

$\alpha_1, \alpha_2$  は勿論, パラメーター  $\mu$  の関数であって,  $D$  を  $\mu$  を関数として, だいたいの様子をグラフに描けば,  $0 < \mu < \mu_1$  ( $\mu_1(1 - \mu_1) = \frac{1}{27}$ ,  $\mu_1 < \frac{1}{2}$ ) なる  $\mu$  に対して,



従って、 $0 < \mu < \mu_1$  なる  $\mu$  に対して、もし

$$\mu \neq \mu_2, \mu_3, \mu_c$$

( $\mu = \mu_2, \mu_3$  では条件 (3.24) が破れる。)

ならば Lagrange の平衡点  $L_4$  ( $L_5$ ) は安定である。

定理 3.4 A の証明の為には、第 2 章第 2 節で与えた定理 2.2 B と類似の次の Moser の twist mapping theorem が必要である。我々はここでそれを証明なしに与えよう。

[詳しくは Moser [11] をみよ]

定理 3.4.B  $M_\varepsilon : (R, \theta) \rightarrow (R_1, \theta_1)$

を

$$R_1 = R + \varepsilon^\sigma f(R, \theta, \varepsilon)$$

$$\theta_1 = \theta + \alpha + \varepsilon^\rho \gamma(R) + \varepsilon^\sigma g(R, \theta, \varepsilon) \quad (3.27)$$

で与えられる円環 ( $1 \leq R \leq 2, \theta : \text{mod } 2\pi$ ) で定義される写像とする。ここに、 $0 \leq \rho < \sigma$  であり、 $f, g$  は  $\theta$  に関して週期  $2\pi$  をもつ関数とする。

もし、 $\frac{d\gamma}{dR} \neq 0$  で  $R=1$  を囲む任意の閉曲線  $C$  に対して、その像  $M_\varepsilon C$  と  $C$  が互いに交わり、(例えば  $M_\varepsilon$  が面積を不変にするならば) かつ関数  $f, g$  が十分に高い階数まで微分可能であれば、十分小さい  $\varepsilon$  に対して、 $R=1$  を囲む ( $M_\varepsilon$  に関して) 不変な閉曲線  $\Gamma$  が存在する。より正確には、

$\varepsilon$  を十分小さくとれば、 $r(1)$  と  $r(2)$  の間にあって、任意の整数  $p, q \neq 0$  に対して不等式

$$\left| \frac{\omega}{2\pi} - \frac{p}{q} \right| > K |q|^{-\frac{5}{2}}$$

をみたすような任意の  $\omega$  に対して、写像  $M_\varepsilon$  に対して不変な微分可能な閉曲線  $\Gamma_\omega$  :

$$R = F_\omega(\phi, \varepsilon)$$

$$\theta = \phi + G\omega(\phi, \epsilon) \quad \dots \dots \dots (3.28)$$

ここで、 $F\omega, G\omega$ は $\phi$ に関して週期 $2\pi$ をもつ  
 が存在する。この閉曲線 $\Gamma_\omega$ 上の点の $M_\epsilon$ による変換は $\phi$ を $\phi + \omega$ におきかえることと同値である。

定理3.4.Aの証明 変数 $x, y$ を $\frac{x}{\epsilon}, \frac{y}{\epsilon}$ でおきかえると、Hamiltonian (3.25) は  
 次のFにおきかえられる：

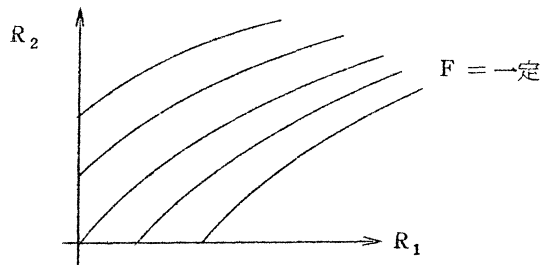
$$F = \epsilon^{-2}H(\epsilon x, \epsilon y) = \sum_{\nu=1}^2 \frac{\alpha_\nu}{2} R_\nu + \epsilon^2 \sum_{\nu, \mu=1}^2 \frac{\beta_{\nu\mu}}{4} R_\nu R_\mu + O(\epsilon^3) \quad \dots \dots \dots (3.29)$$

又、正準方程式は

$$\begin{aligned} \dot{R}_\nu &= 2F_{\theta_\nu} = O(\epsilon^3) \\ \dot{\theta}_\nu &= -2F_{R_\nu} = -(\alpha_\nu + \epsilon^2 \sum_{\mu=1}^2 \beta_{\nu\mu} R_\mu) + O(\epsilon^3) \end{aligned} \quad \dots \dots \dots (3.30)$$

ここで、 $\theta_\nu = \tan^{-1} \frac{y_\nu}{x_\nu}$

エネルギー曲面： $F = \text{一定}$ はコンパクトな曲面ではない。 [ $\alpha_1, \alpha_2 < 0$  であることに注意する。 $\alpha_1, \alpha_2 > 0$  であれば、Hamiltonian (3.25) の二次の項は定符号になって安定性は直ちに出てくる。幸か不幸か、 $L_4$  においてはそうでない！] 実際、 $F = 0$ は平衡点 $x_\nu = y_\nu = 0$ を通る、3次元面を定める。 [図(3.31)を参照]



(3.31)

我々は、一つのエネルギー曲面：

$$F = C, \quad \text{ここで } |c| < \frac{|\alpha_1|}{2} \quad \dots \dots \dots (3.32)$$

を考えよう。問題は、解曲線(軌道)がこれらのエネルギー曲面上で、遠くに逃げ去らないことを示すことにある。

さて、 $R_1 = R, \theta_1 = \theta, \theta_2$ を独立変数にして用い、(3.32)から $R_2$ を求めれば、

$$R_2 = \Phi(R, \theta, \theta_2) = -\frac{\alpha_1}{\alpha_2} \left( R - \frac{2c}{\alpha_1} \right) + O(\epsilon^2) \quad (3.33)$$

これは、もし  $R = R_1$  を

$$1 \leq R \leq 2$$

に制限すれば、(3.32) から、十分小さい  $\epsilon$  に対しては正である。

[注意 —  $1 \leq R \leq 2$  は、元の変数  $x, y$  にかえれば、

$$\epsilon^2 \leq x_1^2 + y_1^2 \leq 2\epsilon^2 \text{ を示す。}]$$

$t$  のかわりに  $\theta_2$  を独立変数に用いれば、(3.30) から、

$$\frac{dR}{d\theta_2} = -\frac{F_\theta}{F_{R_2}}, \quad \frac{d\theta}{d\theta_2} = \frac{F_R}{F_{R_2}} \quad (3.34)$$

$F=C$  の上では、この方程式は (3.33) から、

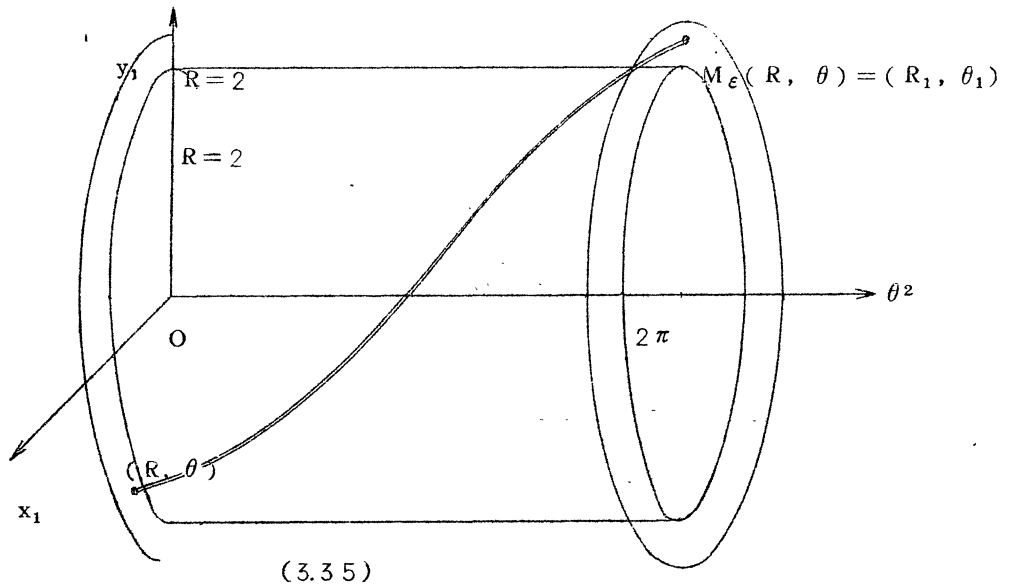
$$\frac{dR}{d\theta_2} = \Phi_\theta, \quad \frac{d\theta}{d\theta_2} = -\Phi_R \quad (3.34)'$$

系 (3.34) は自由度1の non-autonomous な hamilton 系である。この系をとくこと  
 によって、我々は、円環  $(1 \leq R \leq 2, \theta : \text{mod } 2\pi)$  上の写像  $M_\epsilon$  を次のように定義する。

即ち、 $\theta_2 = 0$  の点  $(R, \theta)$  を通る解と  $\theta_2 = 2\pi$  との交わりを  $(R_1, \theta_1)$  とするとき、

$$M_\epsilon(R, \theta) = (R_1, \theta_1)$$

で  $M_\epsilon$  を定義する。(図 (3.35) 参照)



写像  $M_\varepsilon$  を求める為に、(3.34) を(近似的に) 解けば、

$$R_1 = R + O(\varepsilon^3)$$

$$\begin{aligned} \theta_1 &= \theta + 2\pi \frac{F_{R_1}}{F_{R_2}} + O(\varepsilon^3) \\ &= \theta + 2\pi \frac{\alpha_1 + \varepsilon^2 (\beta_{11} R_1 + \beta_{12} R_2)}{\alpha_2 + \varepsilon^2 (\beta_{12} R_1 + \beta_{22} R_2)} + O(\varepsilon^3) \end{aligned} \quad (3.36)$$

$R_2 = \Phi(R, \theta, \theta_2)$  を消去すれば、

$$\theta_1 = \theta + 2\pi \frac{\alpha_1}{\alpha_2} + \frac{4\pi c \varepsilon^2}{\alpha_2^2} (\alpha_2 \beta_{12} - \alpha_1 \beta_{22}) - \frac{2\pi \varepsilon^2}{\alpha_2^2} DR + O(\varepsilon^3)$$

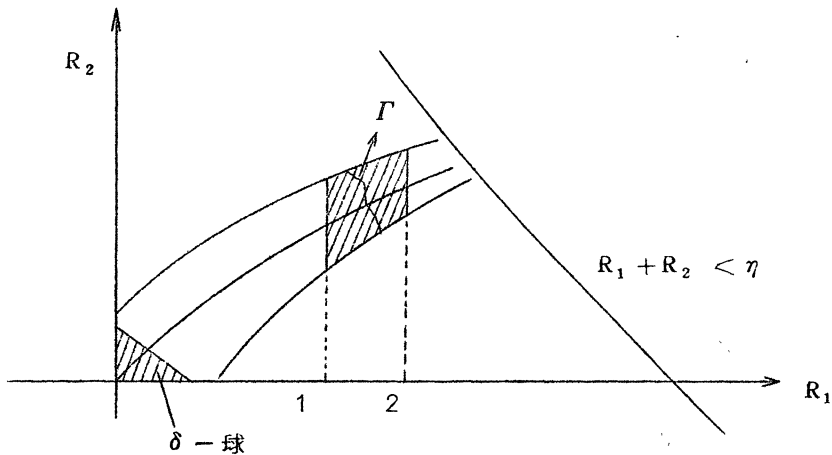
ここで、 $D$  は定理 3.4.A の行列式 (3.26) である。

我々は、この写像  $M_\varepsilon$  に定理 3.4.B を適用することができる。 $\frac{d\gamma}{dR} \neq 0$  は  $D \neq 0$  により保障されるし、系 (3.34) は Hamiltonian 系であったから、 $M_\varepsilon$  は Liouville の定理により、面積  $\int R d\theta$  を保つ。従って、定理の条件はすべてみたされる。故に、 $R=1$  と  $R=2$  を分つ不変な閉曲線  $\Gamma$  が ( $\varepsilon$  を十分小さくとれば) 存在する。このことから容易に、 $\theta_2 = 0$  に対して、この閉曲線  $\Gamma$  の内部から出発する解曲線は、永久に  $\Gamma$  の内部にとどまることがわかる。

このことが実際に、原点  $x_\nu = y_\nu = 0$  の安定性を保障することを次に示そう。

$$\text{領域 } |F| < \frac{|\alpha_1|}{2}, \quad 1 \leq R_1 \leq 2 \quad (3.37)$$

を考える。今示したことから、この中に、 $F$  の各々の値に対して、不変な閉曲線、 $\Gamma$  を見つけることができる。(図 (3.38) を参照)



(3.38)

安定性をみる為に、原点の任意の近傍：

$$\sum_{\nu=1}^2 (x_\nu^2 + y_\nu^2) < \eta \quad (3.39)$$



を考える。  $R_\nu = \varepsilon^{-2}(x_\nu^2 + y_\nu^2)$  ,であったから,  $\varepsilon$  を十分小さくとれば, 領域 (3.37) はこの近傍に含まれる。  $\delta = \delta(\eta)$  を十分小さくにとって,  $\delta$ -球:

$$R_1 + R_2 < \delta$$

において,  $|F| < \frac{|\alpha_1|}{2}$  であるようにすれば, 明らかに,  $\delta$ -球から出発する。 解曲線は,

領域  $|F| \leq \frac{|\alpha_1|}{2}$ ,  $R_1 \leq 2$  から出ることはない。 従って, 与えられた近傍 (3.39) から決して出ることはない。 これは原点  $x_\nu = y_\nu = 0$  の安定性を示すものである。

q. e. d.

## 文 献

- [1] Abraham, R.: Foundations of Mechanics; Benjamin, New York. (1967)
- [2] Arnold, V.: Small denominators I; Izv. Akad. Nauk. serie. Math. 25. 1. (1961) p21-86  $\cong$  T. A. M. S. vol 46 (1965) p213-284.
- [3] —————: Proof of a theorem of A. N. Kolmogorov; Usp. Math. Nauk. V18N5 (1963) p13-40  $\cong$  Russ. Math. Surveys vol18N5 (1963) p9-36.
- [4] —————: Small denominators III; Usp. Math. Nauk. V18 N6 (1963) p91-196  $\cong$  Russ. Math. Surveys vol18N6 (1963) p85-193
- [5] —————, Avez, A.: Problèmes ergodiques de la mécanique classique; Gauthier-Villars, Paris (1967).
- [6] Birkhoff, G.: Dynamical systems; New York (1927).
- [7] Deprit, A.: Stability of the Triangular Lagrangian Points; The Astronomical Journal. vol72N2 p173-179.

- [ 8 ] Ikada, N., Hida, T., Yoshizawa, H. : Flowの理論(上) Sem. on Prob. vol 12
- [ 9 ] Kolmogorov, A. : General theory of dynamical systems and classical mechanics, Amsterdam congress V (1953) p 315-333  $\cong$  Appendix D of Abraham [1]
- [10] Landau, L., Lifshitz E. : 力学, 東京図書.
- [11] Moser, J. : On invariant curves of area-preserving mapping of an annulus, Nachr. Acad. Wissen. Göttingen N1 (1962).
- [12] ——— : A rapidly convergent iteration method and non-linear Partial differential equations. I. II. ; Ann Scuola. Normale. Sup. Pisa (1966) p 265-315(I), p 499-535(II)
- [13] ——— : Lectures on Hamiltonian Systems ; A. M. S. (1968)
- [14] Niwa, T. : Classical flows with discrete spectra ; to appear.
- [15] ——— : Proof of a theorem of V. I. Arnold ; 京大修士論文 (1968).
- [16] Siegel, C. : Vorlesungen über Himmelsmechanik ; Springer. Berlin (1956).
- [17] ——— : Über die Existenz der einer Normalform analytischer Hamiltonsche Differentialgleichungen in der Nähe einer Gleichgewichtslösung ; Math. Annalen. 128 (1954) p 144-170
- [18] Whittaker, E. : Analytical dynamics ; Cambridge, (1927).
- [19] Yamanouchi, T. : 一般力学 ; 岩波

# 第 II 部

C - s y s t e m

## § 0 序 文

第2部において、最近くわしく研究されているC-systemについてまとめたいと思う。しかし、なにぶんにも分野が広いので、著者の力量と読者の分野を考慮して、対象を計量的な分野に限ることにし、位相的な分野に対しては簡単に結果だけを述べるにとどめた。

C-system は最初、Anosovによって導入されたもので、定負曲率を持ったコンパクト・リーマン多様体上のgeodesic flowをモデルにしたものであり、取り扱い方が簡単で、かなり一般的であるため非常にくわしく研究されている。

C-system に関する論文は多くあるが、本書は特に次の3つに負う所が大きい。興味のある読者はお読になると良いと思う。D. V. Anosov〔2〕, V. I. Arnold and A. Arez〔3〕, A. Arez〔6〕。

予備知識としては十時〔10〕の内容を仮定した。だから本書で定義されていない言葉は〔10〕を参照してもらいたい。

目 次

§ 0	序 文 .....	53
第 1 章	定義と簡単な性質 .....	54
§ 1	定義と $C$ -構成 .....	54
§ 2	簡単な性質 .....	55
第 2 章	位相的性質 .....	60
§ 3	$C$ -条件の安定性と <i>foliation</i> の存在 .....	60
§ 4	位相的性質 .....	65
第 3 章	計量的性質 .....	67
§ 5	結 果 .....	67
§ 6	定理 5,2, 定理 5,3 の証明 .....	69
§ 7	定理 5,4, 定理 5,5, 定理 5,6 の証明 .....	76
第 4 章	<i>geodesic flow</i> .....	85
§ 8	<i>geodesic flow</i> の定義 .....	85
§ 9	負の曲率をもつコンパクト・リーマン 多様体上の <i>geodesic flow</i> .....	88
§10	<i>horocycle flow</i> .....	95
第 5 章	$C$ -system のエントロピー .....	99

## 第 1 章 定義と簡単な性質

### § 1 定義と C - 構成

1. まず C-system を定義しよう。M を n 次元コンパクト連結微分可能多様体， $\varphi$  を M 上の diffeomorphism とする。

定義 1.1 (M,  $\varphi$ ) が C-diffeomorphism であることは次のような 2 つの tangent plane field  $\mathcal{X}$ ,  $\mathcal{Y}$  が存在するときという。

$$(D, 1) \quad \begin{aligned} TM_p &= \mathcal{X}_p \oplus \mathcal{Y}_p, \quad p \in M \\ \dim \mathcal{X}_p &= k \neq 0, \quad \dim \mathcal{Y}_p = l \neq 0 \end{aligned}$$

(D, 2) M に適当な計量を入れて，任意の正整数 n に対し，正定数 a, b,  $\lambda$  が存在して，

$$\xi \in \mathcal{X}_p \text{ に対し, } \|(\varphi^n)_* \xi\| \geq a e^{\lambda n} \|\xi\|, \quad \|(\varphi^{-n})_* \xi\| \leq b e^{-\lambda n} \|\xi\| \quad (1,1)$$

$$\xi \in \mathcal{Y}_p \text{ に対し, } \|(\varphi^n)_* \xi\| \leq b e^{-\lambda n} \|\xi\|, \quad \|(\varphi^{-n})_* \xi\| \geq a e^{\lambda n} \|\xi\|, \quad (1,2)$$

ここで  $TM_p$  は p における M の接空間， $\varphi_*$  は  $\varphi$  の微分である。

Z を M 上の完備ベクトル場とし， $\varphi_t = \text{Exp}_p tZ$  と置く。

定義 1.2 (M,  $\varphi_t$ , Z) が C-flow であるとは次のような 2 つの tangent plane field  $\mathcal{X}$ ,  $\mathcal{Y}$  が存在するときという。

$$(F, 1) \quad Z_p \neq 0, \quad p \in M$$

$$(F, 2) \quad \begin{aligned} TM_p &= \mathcal{X}_p \oplus \mathcal{Y}_p \oplus Z_p \\ \dim \mathcal{X}_p &= k \neq 0, \quad \dim \mathcal{Y}_p = l \neq 0 \end{aligned}$$

(F, 3) M に適当な計量を入れて，任意の正の実数 t に対し，正定数 a, b,  $\lambda$  が存在して，

$$\xi \in \mathcal{X}_p \text{ に対し, } \|(\varphi_t)_* \xi\| \geq a e^{\lambda t} \|\xi\|, \quad \|(\varphi_{-t})_* \xi\| \leq b e^{-\lambda t} \|\xi\| \quad (1,3)$$

$$\xi \in \mathcal{Y}_p \text{ に対し, } \|(\varphi_t)_* \xi\| \leq b e^{-\lambda t} \|\xi\|, \quad \|(\varphi_{-t})_* \xi\| \geq a e^{\lambda t} \|\xi\| \quad (1,4)$$

(D, 1), (D, 2), 又は (F, 1), (F, 2), (F, 3) を diffeomorphism 又は flow の C-条件,  $\mathcal{X}$  を拡大する,  $\mathcal{Y}$  を縮小する tangent plane field と呼ぶことにしよう。

注意 1,1

- (i) C-条件はMに入れる計量に従属しない。
- (ii) 一般にC-system といった場合保存測度の存在を仮定しない。
- (iii) M,  $\varphi$ , Zの滑らかさはC<sup>2</sup>-級を仮定すれば以下の議論にさしつかえはない。

2.  $M_0$  を  $(n-1)$  次元多様体,  $\varphi_0$  を  $M_0$  上の diffeomorphism とする。多様体  $M_0 \times [0, 1]$  の両側を  $(m, 0) \sim (\varphi_0 m, 1)$  なる同値関係で同一視した  $n$  次元多様を  $M$  とする。

$$P; M_0 \times [0, 1] \rightarrow M$$

を自然な写像とし,  $M$  上の flow  $\varphi_t$  を次の様に定義する。

$$\varphi_t p(m, s) = p(\varphi_0^{[t+s]} m, t+s - [t+s])$$

ここで  $[ \quad ]$  はガウスの記号である。

flow  $(M, \varphi_t)$  は次の性質をもつ。

- (i)  $(M, \varphi_t)$  は滑らかな flow である。
- (ii)  $\varphi_0$  が保存測度をもつなら  $\varphi_t$  も保存測度をもつ。
- (iii)  $\varphi_t$  は純点スペクトルをもつ。
- (iv)  $\varphi_0$  が C-diffeomorphism なら  $\varphi_t$  は C-flow になる。

$\varphi_0$  が C-diffeomorphism の時, flow  $(M, \varphi_t)$  を  $(M_0, \varphi_0)$  による C-構成という。

## § 2 簡単な性質

$(M, \varphi)$  を C-diffeomorphism,  $(M, \varphi_t, Z)$  を C-flow とする。 $\mathcal{X}$  を拡大する  $k$ -plane field,  $\mathcal{Y}$  を縮小する  $l$ -plane field とする。

- (1)  $\mathcal{X}, \mathcal{Y}$  は一意的に定まる。

証明

$$\mathcal{X}'_p \equiv \{ X \in TM_p; (1,1) \text{ 又は } (1,3) \text{ を充す} \}$$

$$\mathcal{Y}'_p \equiv \{ X \in TM_p; (1,2) \text{ 又は } (1,4) \text{ を充す} \}$$

とすると,  $\mathcal{X}'_p \supseteq \mathcal{X}_p, \mathcal{Y}'_p \supseteq \mathcal{Y}_p$  である。

(i) diffeomorphism の場合

$$\mathcal{X}'_p \ni X' = X + Y, \quad X \in \mathcal{X}_p, \quad Y \in \mathcal{Y}_p$$

とすると,  $(\varphi^{-n})_* X' = (\varphi^{-n})_* X + (\varphi^{-n})_* Y$  であるから

$$\|(\varphi^{-n})_* X'\| \geq \|(\varphi^{-n})_* Y\| - \|(\varphi^{-n})_* X\|$$

$Y \neq 0$  とすると  $\|(\varphi^{-n})_* Y\| \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} +\infty$  であるから上の不等式に矛盾する。(なぜなら  $\|(\varphi^{-n})_* X'\|, \|(\varphi^{-n})_* X\| \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} 0$ )

ゆえに  $Y=0$ , すなわち  $\mathcal{X}'_p = \mathcal{X}_p$  である。

同様に  $\varphi^n$  を用いると  $\mathcal{Y}'_p = \mathcal{Y}_p$  がいえる。

(ii) flow の場合

$\varphi_* Z_p = Z_{\varphi(p)}$  であるから  $M$  の compact 性により,

$$\|(\varphi^{-n})_* Z_p\| < A, \quad A; \text{定数}$$

あとは diffeomorphism の場合と同じようにして  $\mathcal{X}'_p = \mathcal{X}_p, \mathcal{Y}'_p = \mathcal{Y}_p$  がいえる。

(i) (ii) より, tangent plane field は  $C$ -条件を充すものとして一意的に定まることがわかる。

Q. E. D.

(2)  $\mathcal{X}, \mathcal{Y}$  は  $\varphi, \varphi_t$ -不変である。すなわち  $\varphi_* \mathcal{X}_p = \mathcal{X}_{\varphi(p)}, \varphi_* \mathcal{Y}_p = \mathcal{Y}_{\varphi(p)}$

証明

$\varphi_* \mathcal{X}_p, \varphi_* \mathcal{Y}_p$  が  $C$ -条件を充すことをいえばよい。

$\varphi_*$  は 1対1写像だから,  $TM_{\varphi(p)} = \varphi_* \mathcal{X}_p + \varphi_* \mathcal{Y}_p$  である。

$\xi \in \mathcal{X}_p, n > 0$  に対して,  $\|(\varphi^{n+1})_* \xi\| \geq a e^{\lambda(n+1)} \|\xi\|, \|\varphi_* \xi\| \geq a e^{\lambda} \|\xi\|$  であるから,

$$\|(\varphi^{n+1})_* \xi\| = \|(\varphi^n)_* \varphi_* \xi\| \geq a e^{\lambda} e^{n\lambda} \|\xi\| \geq a' \|\varphi_* \xi\| e^{n\lambda}$$

ここで  $a' = a e^{\lambda} \cdot \inf \frac{\|\xi\|}{\|\varphi_* \xi\|}$  である。また  $b' = b e^{\lambda} \cdot \sup \frac{\|\xi\|}{\|\varphi_* \xi\|}$  とすると  $\varphi_* \mathcal{X}, \varphi_* \mathcal{Y}$

が  $C$ -条件を充していることがわかる。flow  $\varphi_t$  の場合は  $n$  の代りに  $t$  をとればよい。

Q. E. D.

(3)  $\mathcal{X}_p, \mathcal{Y}_p$  は  $p$  に対して連続であり,  $\dim \mathcal{X}_p, \dim \mathcal{Y}_p$  は一定である。

証明

点列  $p_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} p_0$  をとる。必要なら部分列をとることによって

$$\dim \mathcal{X}_{p_1} = \dim \mathcal{X}_{p_2} = \dots = \dim \mathcal{X}_{p_n} = \dots$$



$$\dim \Upsilon_{p_1} = \dim \Upsilon_{p_2} = \dots = \dim \Upsilon_{p_n} = \dots$$

と考えられる。やはり必要なら部分列をとると Euclidean 空間におかれた平面の意味で  $\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{X}_{p_n}, \lim_{n \rightarrow \infty} \Upsilon_{p_n}$  が存在する。

$\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{X}_{p_n} \subseteq \mathbb{X}_{p_0}, \lim_{n \rightarrow \infty} \Upsilon_{p_n} \subseteq \Upsilon_{p_0}$  をいおう。実際,  $\xi_0 = \lim_{n \rightarrow \infty} \xi_n, \xi_n \in \mathbb{X}_{p_n}$  とすると,  $n > 0$  に対して

$$\|(\varphi^n)_* \xi_0\| = \lim_{i \rightarrow \infty} \|(\varphi^n)_* \xi_i\| \leq \lim_{i \rightarrow \infty} a e^{n\lambda} \|\xi_i\| = a e^{n\lambda} \|\xi_0\|$$

これは (1) により  $\xi_0 \in \mathbb{X}_{p_0}$  を示す。ゆえに  $\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{X}_{p_n} \subseteq \mathbb{X}_{p_0}$  である。  $\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{X}_{p_n} \subseteq \Upsilon_{p_0}$  も同様に示せる。

このことにより,  $\dim \mathbb{X}_p, \dim \Upsilon_p$  は上半連続になっている。一方,  $\dim \mathbb{X}_p + \dim \Upsilon_p = n$  (flow の場合は  $n-1$ ) であるから,  $\dim \mathbb{X}_p, \dim \Upsilon_p$  は連続である。すなわち定数である。(Mは連結)

ゆえに  $\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{X}_{p_n} = \mathbb{X}_{p_0}, \lim_{n \rightarrow \infty} \Upsilon_{p_n} = \Upsilon_{p_0}$  である。

以上により任意の点列  $p_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} p_0$  から  $\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{X}_{p_n} = \mathbb{X}_{p_0}, \lim_{n \rightarrow \infty} \Upsilon_{p_n} = \Upsilon_{p_0}$  となる部分列が取り出せることがわかる。ゆえに  $\mathbb{X}_p, \Upsilon_p$  は連続である。

Q. E. D.

(1) (2) (3) より次の事がわかる。

は拡大する不変な連続  $k$ -plane field であり, は縮小する不変な連続  $l$ -plane field である。ここで  $k, l$  は定数である。

注意 3.1

一般には  $\mathbb{X}, \Upsilon$  の  $C^1$ -class 以上の滑らかさは期待できない。( [2] を見よ)

(4) C-条件は(時間変換)に対して不変である。

証明

flow  $(M, \varphi_t, Z)$  の時間変換とは,  $\alpha$  を  $M$  上の正值で滑らかな函数とすると,  $(M, \Psi_s, \alpha Z)$  なる形の flow のことである。  $\varphi_t$  が C-flow のとき  $\Psi_s$  が C-flow になることを示す。

すなわち,  $\varphi_t$  に対する接空間の field  $\mathbb{X}, \Upsilon$ , 定数  $a, b, \lambda$  を定義 (1,2) におけるように定め,  $\Psi_s$  に対する tangent plane field  $\tilde{\mathbb{X}}, \tilde{\Upsilon}$ , 定数  $\tilde{a}, \tilde{b}, \tilde{\lambda}$  を見つけ出すことにする。

$\varphi_t, (\varphi_t)_*$  は次の方程式で定義される。

$$\frac{d p}{d t} = Z_p \cdots \cdots (\text{イ}), \quad \frac{d \omega}{d t} = d Z_p(\omega) \cdots \cdots (\text{ロ})$$

ここで  $\omega \in TM_p$  であり,  $d Z_p(\omega)$  は局所的に  $p = (x^1 \cdots x^n)$ ,  $Z = (Z^1 \cdots Z^n)$   
 $\omega = (\omega^1 \cdots \omega^n)$  とすると  $(\sum_{i=1}^n \frac{\partial Z^1}{\partial x^i} \omega^i, \cdots, \sum_{i=1}^n \frac{\partial Z^n}{\partial x^i} \omega^i)$  で表わされるものである。  
 同様に  $\Psi_s, (\Psi_s)_*$  は次の方程式で定義される。

$$\frac{d p}{d s} = \alpha(p) Z_p \cdots \cdots (\text{ク}), \quad \frac{d \omega}{d s} = \alpha(p) d Z_p(\omega) + Z_p(d \alpha_p(\omega)) \cdots \cdots (\text{ケ})$$

$\xi \in \Upsilon_p$  とし, 次の形の  $\omega$  が方程式(ケ)を充すように  $\beta = \beta(t, p, \xi)$  を選ぶ。

$$\omega = \omega(t, p, \xi) = (\varphi_t)_* \xi + \beta(t, p, \xi) Z_{\varphi_t p}$$

ここで  $dt = \alpha ds$ , すなわち  $t = t(s, p) = \int_0^s \alpha(\Psi_{\sigma p}) d\sigma$  である。今後  $t$  と  $s$  はこの関係で結ばれているものとする。

$$\frac{d}{dt} (\varphi_t)_* \xi = d Z_{\varphi_t p} (\varphi_t)_* \xi \text{ であるから,}$$

$$\frac{d \omega}{d s} = \frac{dt}{ds} \cdot \frac{d \omega}{dt} = \alpha(\varphi_t p) (d Z_{\varphi_t p} (\varphi_t)_* \xi + \beta(t, p, \xi) d Z_{\varphi_t p} \cdot Z_{\varphi_t p} +$$

$$\frac{d \beta(t, p, \xi)}{dt} Z_{\varphi_t p})$$

一方, (ケ)より,

$$\frac{d \omega}{d s} = \alpha(\varphi_t p) d Z_{\varphi_t p} ((\varphi_t)_* \xi + \beta(t, p, \xi) Z_{\varphi_t p}) + Z_{\varphi_t p} (d \alpha_{\varphi_t p}$$

$$((\varphi_t)_* \xi + \beta(t, p, \xi) Z_{\varphi_t p}))$$

ゆえに2つの方程式から共通項を消せば,

$$\alpha(\varphi_t p) \frac{d \beta}{dt} = (d \alpha_{\varphi_t p} Z_{\varphi_t p}) \beta + d \alpha_{\varphi_t p} (\varphi_t)_* \xi$$

これは  $\beta$  に関する1階の常微分方程式である。境界条件;  $\beta(+\infty, p, \xi) = 0$  を入れて解くと,

$$\beta(t, p, \xi) = -\alpha(\varphi_t p) \int_t^{+\infty} \frac{d \alpha_{\varphi_t p} (\varphi_t)_* \xi}{\alpha(\varphi_t p)^2} dt$$

$(\varphi_t)_* \xi$  は  $t \rightarrow +\infty$  にしたがって指数的な速さで0に近づくから,  $-\infty < t < +\infty$  に対し解は収束する。

解  $\beta(t, p, \xi)$  の性質を調べて見よう。

簡単な積分の評価によって、定数  $K > 0$  が存在して、

$$\frac{|\beta(t, p, \xi)|}{\|\xi\|} \leq K, \quad (\text{任意の } -\infty < t < +\infty, p \in M, \xi \in TM_p \text{ に対し})$$

になることがわかる。

また積分変数の変換によって次の式が成立する。

$$\beta(t, p, \xi) = \beta(t - \sigma, \varphi_{\sigma p}, (\varphi_{\sigma})_* \xi)$$

このことから、

$$\begin{aligned} (\Psi_s)_*(\xi + \beta(0, p, \xi) Z_p) &= (\varphi_t)_* \xi + \beta(t, p, \xi) Z_{\varphi_t p} = (\varphi_t)_* \xi + \\ &\beta(0, \varphi_t p, (\varphi_t)_* \xi) Z_{\varphi_t p} \end{aligned}$$

すなわち、 $\tilde{\mathcal{Y}}_p = \{ \tilde{\xi} = \xi + \beta(0, p, \xi) Z_p; \xi \in \mathcal{Y}_p \}$  とすると  $\tilde{\mathcal{Y}}$  は  $\Psi_s$ -不変になっている。同様に  $t$  の代りに  $-t$  を取ってやれば  $\tilde{\mathcal{X}}$  が得られる。

さらに  $|\beta|$  の評価から、定数  $r, R > 0$  が存在して、

$$r \|\xi\| \leq \|\tilde{\xi}\| \leq R \|\xi\|, \quad (\text{任意の } \xi \in TM_p, p \in M \text{ に対し})$$

そこで  $\tilde{a} = r/R \cdot a$ ,  $\tilde{b} = R/r \cdot b$ ,  $\tilde{\lambda} = k\lambda$ , ( $k = \inf_p \alpha(p)$ ) と置くと  $\tilde{\mathcal{X}}$  は  $C$ -条件を充す。

実際、 $s > 0$ ,  $\tilde{\xi} \in \tilde{\mathcal{X}}_p$  に対し、

$$\begin{aligned} \|(\Psi_s)_* \tilde{\xi}\| &\geq r \|(\Psi_s)_* \xi\| = r \|(\varphi_t)_* \xi\| \geq r a c^{\lambda t} \|\xi\| \geq \frac{r}{R} a c^{\lambda t} \|\tilde{\xi}\| \\ &= \frac{r}{R} a c^{\lambda} \int_0^s \alpha(\Psi_{\sigma p}) d\sigma \|\tilde{\xi}\| \geq \frac{r}{R} a c k \lambda s \|\tilde{\xi}\| \end{aligned}$$

残りの不等式も同様に示すことができる。

Q. E. D.

## 第 2 章 位 相 的 性 質

### § 3. C-条件の安定性と foliation の存在

この節ではC-条件は diffeomorphism の十分小さな変化に対して不変であること, tangent plane field , に対応する foliation (葉体) が存在することを証明する。

1. M を n 次元コンパクト多様体とし, まず M 上の diffeomorphism の集合  $\text{Diff}(M)$ , ベクトル場の集合  $\mathfrak{X}(M)$ , k-plane field の集合にそれぞれ位相を入れよう。

(i) E, F を n 次元ユークリッド空間とし, U を E の開集合とするとき, U から F への滑らかな写像 f に対し  $C^r$ -ノルムを次の様に定義しよう。

$$\|f\|_{C^r}^U = \text{SuP}_{U \ni u} \left\{ \sum_{k=0}^r |D^k f(u)| \right\} \dots \dots \dots (3.1)$$

ここで  $D^k f(u)$  は  $f(u)$  の k 階微分である。

$\text{Diff}(M) \ni \varphi$  が  $\text{chart}(U_1, f_1)$  を  $\text{chart}(U_2, f_2)$  へ写像しているとき,  $\|\varphi\|_{C^r}^{U_1} = \|f_1^{-1} \cdot \varphi \cdot f_2\|_{C^r}^{U_2}$  とする。

M が有限個の  $\text{chart } A = \{(U_i, f_i)\} (i=1 \dots N)$  で覆われているものとして,  $\varphi$  の  $C^r$ -ノルムを次の様に定義する。

$$\|\varphi\|_{C^r} = \sum_{i=1}^N \|\varphi\|_{C^r}^{U_i} \dots \dots \dots (3.2)$$

(ii) 次に  $\mathfrak{X}(M)$  にノルムを入れる。

$\mathfrak{X}(M) \ni X$  が  $\text{chart}(U, f)$  において  $\sum_{i=1}^n \xi^i \frac{\partial}{\partial X^i}$  で表わされているとき,

$$\|X\|_{C^r}^U = \text{SuP}_{P \in U} \left\{ \sum_{k=0}^r \sum_{i=1}^n |D^k \xi^i| \right\} \dots \dots \dots (3.3)$$

として, X の  $C^r$ -ノルムを次のように定義する。

$$\|X\|_{C^r} = \sum_{i=1}^N \|X\|_{C^r}^{U_i} \dots \dots \dots (3.4)$$

(iii) M 上に k-plane field  $\mathfrak{K}$ , l-plane field  $\mathfrak{L}$  が存在しているものとする。  
 (ここで  $k+l=n$ )

$U_p$  を  $U_p \cap \mathbb{Y}_p = 0$  なる  $k$ -plane とするとき  $\alpha(U_p) ; \mathbb{X} \rightarrow \mathbb{Y}$  となる線型写像が自然に定まる。

$U, U'$  を  $k$ -plane field とし、次の様に置く。

$$\|U_p - U'_p\| = \sup_{\xi \in P, \|\xi\|=1} \|\alpha(U_p)\xi - \alpha(U'_p)\xi\| \quad \dots \dots \dots (3.5)$$

$$\|U - U'\| = \sup_{P \in M} \|U_p - U'_p\| \quad \dots \dots \dots (3.6)$$

これによって  $k$ -plane field の集合に位相を入れる。

注意 3.1

- (1) (i), (ii)において位相は  $A$  の取り方によらない。
- (2)  $k$ -plane field の集合は (iii)の位相に対して完備になっている。

2. 種々の位相に対して次の様な関係がある。

$\text{Diff}(M) \ni \varphi, \psi$  とし、 $\|\varphi - \psi\|_{C_2} < \varepsilon$  であるとき、

(1)  $\|\varphi_* - \psi_*\|_{C_1} < \varepsilon$ , ( $\varphi_*$  に対して同様に位相が定義できる。) (3.7)

(2)  $\varphi$  を  $C$ -diffeomorphism とし、定義 1.1 で用いた記号をそのまま用いると、

$$\|\mathbb{X} - \mathbb{Y}_* \mathbb{X}\| < C_1 \varepsilon, \quad \text{ここで } C_1 = \frac{1}{a e^\lambda} \sup \frac{\|\varphi_* \xi\|}{\|\varphi_* \cdot\| \cdot \|\xi\|} \quad \dots \dots \dots (3.8)$$

(3)  $\mathbb{X}' = \lim_{n \rightarrow +\infty} (\varphi^n)_* \mathbb{X}$  とすると

$$\|\mathbb{X} - \mathbb{X}'\| < C_2 \cdot \varepsilon, \quad \text{ここで } C_2 = \frac{C_1}{a} \cdot \frac{e^\lambda}{e^\lambda - 1} \quad \dots \dots \dots (3.9)$$

3. 次の lemma を証明しよう。

lemma 3.1

$R_1, R_2$  を  $n$ 次元ユークリッド空間とし、 $R_i = X_i + Y_i$ ,  $\dim X_i = k$ ,  $\dim Y_i = l$  ( $i = 1, 2$ ) と2つの空間に別れているとする。

$A ; R_1 \rightarrow R_2$  を線型写像とし、 $A X_1 = X_2$ ,  $A Y_1 = Y_2$  とする。正の定数  $\mu, \sigma$  が存在して、

$$X_1 \ni x \text{ に対して, } \|Ax\| \geq \mu \|x\|$$

$$Y_1 \ni y \text{ に対して, } \|Ay\| \geq \sigma \|y\|$$

であるならば、 $R_1$  上の  $k$ -plane  $U, U'$  ( $U \cap Y_1 = 0, U' \cap Y_1 = 0$ ) に対し、

$$\|AU - AU'\| \leq \mu^{-1} \sigma \|U - U'\| \quad \dots \dots \dots (3,10)$$

証明

$$\begin{aligned} \|AU - AU'\| &= \sup_{\substack{x \in X_2 \\ \|x\| \leq 1}} \|\alpha(AU)x - \alpha(AU')x\| \\ &= \sup_{\substack{x \in X_2 \\ \|x\| \leq 1}} \|A[\alpha(U)A^{-1}x] - A[\alpha(U')A^{-1}x]\| \end{aligned}$$

$X_2 \ni x, \|x\| \leq 1$  に対し,  $A^{-1}x \in X_1, \|A^{-1}x\| \leq \mu^{-1}$  であるから,

$$\begin{aligned} &\leq \sup_{\substack{x \in X_1 \\ \|x\| \leq \mu^{-1}}} \|A[\alpha(U) - \alpha(U')]x\| \\ &= \mu^{-1} \sup_{\substack{x \in X_1 \\ \|x\| \leq 1}} \|A[\alpha(U) - \alpha(U')]x\| \end{aligned}$$

$[\alpha(U) - \alpha(U')]x \in Y_1$  であるから,

$$\leq \mu^{-1} \sigma \sup_{\substack{x \in X_1 \\ \|x\| \leq 1}} \|[\alpha(U) - \alpha(U')]x\| = \mu^{-1} \sigma \|U - U'\|$$

Q. E. D.

lemma 3,1 より次の定理が証明できる。

定理 3.1

$(M, \varphi)$  を  $C$ -diffeomorphism とすると, 十分小さい  $\varepsilon > 0$  に対し,  $\|\varphi - \psi\|_{C^2} < \varepsilon$  であるような  $\psi$  は  $C$ -diffeomorphism である。

証明

$U, U'$  を  $M$  上の  $k$ -plane の field とし,  $\|U - U'\| < \delta, \|U - U'\| < \delta$  であって,  $\delta$  を十分小さくにとっておいて  $U_p \cap \Upsilon_p = \emptyset, U'_p \cap \Upsilon_p = \emptyset (p \in M)$  になっているとする。

lemma 3,1 より, 十分大きな  $n$  に対し,  $0 < \theta < 1$  なる定数が存在して,

$$\|(\varphi^n)_* U - (\varphi^n)_* U'\| \leq \theta \|U - U'\| \quad \dots \dots \dots (3,11)$$

実際,  $R_1 = TM_{\varphi^{-n}(p)}, X_1 = \mathbb{X}_{\varphi^{-n}(p)}, Y_1 = \Upsilon_{\varphi^{-n}(p)}, R_2 = TM_p, X_2 = \mathbb{X}_p, Y_2 = \Upsilon_p, \mu = ac^{\lambda n}, \sigma = bc^{-\lambda n}, \theta = a^{-1}bc^{-2\lambda n}$  と置いて見ればよい。

$\|\varphi - \psi\|_{C^2} < \varepsilon$  であるから,  $\|\varphi_* - \psi_*\|_{C^1} < \varepsilon$  となり, (3,11) を用いると次の不等式が成立する。

$$\|\psi_*^n U - \psi_*^n U'\| \leq \theta' \|U - U'\| \quad (0 < \theta' < 1) \quad \dots \dots \dots (3,12)$$

実際,

$$\begin{aligned} \|\psi_*^n U - \psi_*^n U'\| &= \|\psi_*^n U - \varphi_*^n U + \varphi_*^n U + \varphi_*^n U' - \varphi_*^n U' - \psi_*^n U'\| \\ &= \|\varphi_*^n - \psi_*^n\| \|U - U'\| + \|\varphi_*^n U - \varphi_*^n U'\| \\ &\leq (\varepsilon + \theta) \|U - U'\| \end{aligned}$$

ここで  $U = \mathcal{X}$ ,  $U' = (\psi^n)_* \mathcal{X}$  と置くと,  $\varepsilon$  を十分小さくすると  $\|\mathcal{X} - \psi_* \mathcal{X}\| < C_1 \varepsilon$  であるから,  $\|\mathcal{X} - (\psi^n)_* \mathcal{X}\| < \delta$  とできる.

$$\text{すなわち, } \|(\psi^n)_* \mathcal{X} - (\psi^{2^n})_* \mathcal{X}\| \leq \theta' \delta$$

このことと縮小写像の定理により,  $\mathcal{X}' = \lim_{n \rightarrow \infty} (\psi^n)_* \mathcal{X}$  が存在することがわかる.

本質的なちがいがなく,  $\mathcal{Y}' = \lim_{n \rightarrow \infty} (\psi^n)_* \mathcal{Y}$  の存在がいえる.

また,  $\mathcal{X}'$ ,  $\mathcal{Y}'$  はその作り方から  $\psi$ -不変であることがわかる.

この  $\mathcal{X}'$ ,  $\mathcal{Y}'$  が  $(D, 1)$ ,  $(D, 2)$  を充すことをいおう.

$\mathcal{X}'_p + \mathcal{Y}'_p = TM_p$  は明らかである.  $N$  を十分大きく取って,

$$ac^{\lambda N} > c^\lambda, \quad b \cdot c^{-\lambda N} < c^{-\lambda} \text{ になるようにする.}$$

また  $\varepsilon$  を十分小さくとして, 次のような定数  $a_1$  が存在するようにする.

$$\xi \in \mathcal{X}'_p \text{ に対して, } \|\psi_* \xi\| \geq a_1 \|\xi\|, \quad \|(\psi^2)_* \xi\| \geq a_1 c^\lambda \|\xi\|, \dots, \dots$$

$$\|(\psi^N)_* \xi\| \geq a_1 c^{\lambda N} \|\xi\|, \quad a_1 > 0$$

実際,

$$a_1 = \inf_{\substack{\xi \in \mathcal{X}'_p \\ 1 \leq k \leq N}} \frac{\|\psi_*^k \xi\|}{\|\xi\|}$$

とすれば  $a_1$  は  $a$  に十分近いから  $a_1 > 0$  になり得る.

ここで  $a_1 c^{\lambda N} = \lambda_1$  とし, 任意の正整数  $n = Ng + r$  ( $g \geq 0, 0 \leq r < N$ ) に対して,

$\xi \in \mathcal{X}'_p$  ならば,

$$\|(\psi^n)_* \xi\| = \|((\psi^N)^g)_* (\psi^r)_* \xi\| \geq c^{\lambda_1 g} \|(\psi^r)_* \xi\| \geq a_1 c^{\lambda r} c^{\lambda_1 g} \|\xi\|$$

$$a' = \inf_{0 \leq r < N} a_1 c^{\lambda r} \cdot c^{-\frac{\lambda_1}{N} r}, \quad c^{\lambda'} = c^{\frac{\lambda_1}{N}}$$

$$\text{と置くと, } \|(\psi^n)_* \xi\| \geq a' c^{\lambda' n} \|\xi\|$$

残りの不等式も同様に証明できる.

Q. E. D.

注意 3.2

(i) C-条件の安定性とは定理 3.1 の内容を指す.

(ii)  $C$ -flow に対しても定理3,1と同様の事柄が成立する。

ただし flow の位相としては対応するベクトル場の  $C^1$ -ノルムを用いる。

4. 次に tangent plane field  $\mathcal{X}, \mathcal{Y}$  に接する foliation  $x, y$  の存在を証明しよう。

ここで tangent plane field の定義をばっきり述べよう。

定義3,1  $V_p$  が  $M$  上の  $k$ -plane field であるとは,  $\omega_1 \cdots \omega_{n-k}$  を一次独立な1階の閉微分形式とすると,  $V_p$  が  $\omega_1 = \omega_2 = \cdots = \omega_{n-k} = 0$  で与えられているときである。すなわち,  $V_p = \{ X \in TM_p ; \omega_1(X) = \omega_2(X) = \cdots = \omega_{n-k}(X) = 0 \}$

定義3,2  $k$ -plane field  $V_p$  が完全可積分であるとは, 任意の  $P \in M$  に対して,  $P$  の近傍  $U$  と  $U$  上の  $C^\infty$ -函数  $x^1 \cdots x^{n-k}$  が存在して,  $U$  において  $V_p$  が  $dx^1 = dx^2 = \cdots = dx^{n-k}$  で与えられるときである。

次の定理はよく知られている。

定理  $V_p$  を完全可積分な  $C^r$ -級の  $k$ -plane field とすると, 任意の  $P \in M$  に対して,  $P$  を通る  $C^{r+1}$ -級の最大積分多様体  $\mathcal{H}_P$  が唯一つ存在する。

$\mathcal{H}_P$  の集まりを  $V_p$  に接する foliation と言い,  $\mathcal{X}$  と書く事にする。各々の  $\mathcal{H}_P$  は foliation  $\mathcal{X}$  の leaf と呼ばれる。

定理3,2  $\mathcal{X}, \mathcal{Y}$  は完全可積分である。

### 証明

$\mathcal{X}$  に対して foliation  $\mathcal{X}$  を直接構成する。

任意の  $P \in M$  に対して, chart  $(U_p, f_p)$  を次の様にする。

$$\begin{cases} \text{(i)} & f_p(P) = 0 \in \mathbb{R}^n \\ \text{(ii)} & (f_p)_* \mathcal{X}_P \text{ は } f_p(U_p) \text{ において } x^{k+1} = \cdots = x^n = 0 \text{ となっている。} \end{cases}$$

さらに  $U_p$  を十分小さく取って,  $k$ -plane  $(f_p)_* \mathcal{X}_P$  が  $l$ -plane  $x' = \text{一定} \cdots x^k = \text{一定}$ , に交叉している様になる。

$\mathcal{L}_p$  を  $f_p(U_p)$  上で  $x^{k+1} = \text{一定}, \cdots, x^n = \text{一定}$  によって定義された foliation とする。

$M$  はコンパクトであるから, 有限個の chart  $\{(U_{p_i}, f_{p_i})\} i=1 \cdots N$  によって覆われる。

$(f_{p_i}^{-1})_* \mathcal{L}_{p_i}$  は  $U_{p_i}$  上の foliation になっている。 $\mathcal{X}'|_{U_{p_i}} = (f_{p_i}^{-1})_* \mathcal{L}_{p_i}$  によって局所的につながっている foliation  $\mathcal{X}'$  が得られる。 $(\mathcal{X}'$  は完全な foliation ではない, すなわち,  $U_{p_i} \cap U_{p_j} \ni P$  に対して,  $\mathcal{X}'_P$  は2枚以上あることになる。)



$\mathcal{X}'$  を  $\mathcal{X}$ ' に接する  $k$ -plane field とする。(これも完全な  $k$ -plane field ではない)

$\mathcal{X}'$  の作り方から,  $\mathcal{X}'$  は各  $U_{p_i}$  上において  $\mathcal{X}$  に十分近い事がわかる。すなわち, (3,12) が成立する条件を充している。

ゆえに,

$$(f_{p_i})_*(\varphi^n)_* \mathcal{X}'|_{U_{p_i}} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} (f_{p_i})_* \mathcal{X}|_{U_{p_i}} \quad (\text{一様収束})$$

ここで次の Perron による定理が必要である。

定理 (Perron)

$R^n = R^k \times R^l \supset A$  を有界領域とし,  $A$  上の  $C^1$ -級の foliation の列  $\mathcal{X}_n$ ;  $y = y(0) + f_n(x, y(0))$ ,  $(x \in R^k, y \in R^l)$  に対して,  $\mathcal{X}_n$  を  $\mathcal{X}$  に接する  $k$ -plane field とする。

$\mathcal{X}_n$  が一様に  $\mathcal{X}$  に収束するならば,  $\mathcal{X}_n$  は  $A$  において一様にある  $C^1$ -級の foliation  $\mathcal{X}$ ;  $y = y(0) + f(x, y(0))$  に収束して,  $\mathcal{X}$  は  $\mathcal{X}$  に接している。

この定理を用いると, ある foliation  $\mathcal{X}$  が存在して,

$$\varphi^n \mathcal{X}_n|_{U_{p_i}} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \mathcal{X}|_{U_{p_i}}$$

また  $\mathcal{X}$  は  $\mathcal{X}$  に接しているのであるから,  $U_{p_i} \cap U_{p_j} \ni P$  に対しても  $\mathcal{X}_P$  は一枚しかでてこない。すなわちこの  $\mathcal{X}$  は完全なる foliation であり,  $\mathcal{X} = \lim_{n \rightarrow \infty} \varphi^n \mathcal{X}'$  で得られる。

しかも  $\mathcal{X}_P$  は  $P$  に対して連続であるから, 各 leaf  $\mathcal{X}_P$  は  $C^1$ -部分多様体である。

$\mathcal{Y}$  に対しても, これに接する foliation  $\mathcal{Z}$  が存在することは同様に示せる。

Q. E. D.

## § 4 位相的性質

この節では結果だけを述べて証明は行なわない事にしよう。

1. まず Anosov [1. 2] による定理をあげよう。

定理 4.1  $C$ -system は構造的安定である。

定理 4.2  $C$ -system は可算個の周期的 orbit を持つ。

定理 4.3 不変測度を持つ  $C$ -system の周期点は  $M$  で稠密になっている。

注意4.1

構造的安定というのは昔から Roughness として扱われていたもので次の事を指す。

$\varphi$  を  $C$ -system とし、 $\varphi'$  を  $\varphi$  に  $C^2$ -ノルムの意で十分近い system であるとき、恒等写像に近い homeomorphism  $k$  が存在して、

$$\varphi' = k^{-1} \cdot \varphi \cdot k$$

となっている。

$C$ -system の構造を決定するものとして、A. Avez による次の定理を述べる。

定理4.4  $M$  をコンパクトで連結、方向づけ可能な 2次元多様体とし、 $\varphi$  を  $M$  上の  $C$ -diffeomorphism とすると、 $\text{system}(M, \varphi)$  は 2次トーラス  $\pi^2$  上のエルゴード的な代数的 automorphism に topological conjugate している。

定理4.5  $\text{Diff}_c(M)$  は  $\text{Diff}(M)$  の開集合である。

( $\text{Diff}(M)$  は  $M$  の diffeomorphism の全体、 $\text{Diff}_c(M)$  は  $M$  の  $C$ -diffeomorphism の全体を表わす。

注意4.2

定理4.5は定理3.1より明らかである。

2. 次に  $C$ -system が乗っている多様体の性質をあげる。

まず Avez [6] による次の定理をあげる。

定理4.6  $(M, \varphi_t)$  を  $C$ -flow とすると  $\chi(M) = 0$  である。

( $\chi(M)$  は  $M$  の Euler-Poincaré' の特性量である)

定理4.7  $(M, \varphi)$  を  $C$ -diffeomorphism とし、 $k$  (拡大する tangent field の次元) が奇数ならば、 $\chi(M) = 0$  である。

定理4.7  $(M, \varphi)$  を  $C$ -diffeomorphism とし、 $\dim M = n$  とすると、 $M$  の普遍的被覆多様体は  $n$ 次元ユークリッド空間  $R^n$  に同相である。

注意4.3

定理4.7は Smale によって与想され、Avez によって証明されたということになっているが、どうもその証明があやしいらしい。

### 第 3 章 計 量 的 性 質

#### § 5 結 果

1.  $(M, \varphi)$ ,  $(M, \varphi_t, Z)$  をそれぞれ  $C$ -diffeomorphism,  $C$ -flow とする。  
 $M$  に適当なリーマン計量を入れて、 $\Omega$  をその計量より導かれる体積要素とする。

定義 5.1  $\varphi$  又は  $\varphi_t$  が保測的であるとは次の事をいう。

$$\varphi^* \Omega = \pm \Omega \text{ 又は } (\varphi_t)^* \Omega = \pm \Omega$$

この章では  $\varphi$ ,  $\varphi_t$  は保測的とし、 $\mu$  を  $\Omega$  から導かれたリーマン測度とする。(すなわち  $\varphi, \varphi_t$  は測度  $\mu$  を保っている)  $\mu$  は正規化されていて  $\mu(M) = 1$  となっているものとする。

$\mathcal{X}$  を拡大する  $k$ -plane field,  $\mathcal{Y}$  を縮小する  $l$ -plane field,  $\tilde{\mathcal{Y}} = \mathcal{Y} \oplus Z$  を拡大する  $(k+1)$ -plane field,  $\tilde{\mathcal{X}} = \mathcal{X} \oplus Z$  を縮小する  $(l+1)$ -plane field とし、 $a, b, \lambda$  は定義 1.1, 定義 1.2 と同様なものとする。

$\mathcal{X}, \mathcal{Y}, \tilde{\mathcal{X}}, \tilde{\mathcal{Y}}$  は完全積分可能であるから、 $\mathcal{X}, \mathcal{Y}, \tilde{\mathcal{X}}, \tilde{\mathcal{Y}}$  に接している foliation を  $\mathcal{X}, \mathcal{Y}, \tilde{\mathcal{X}}, \tilde{\mathcal{Y}}$  とし、 $M \ni P$  を通る leaf を  $\mathcal{X}_P, \mathcal{Y}_P, \tilde{\mathcal{X}}_P, \tilde{\mathcal{Y}}_P$  と書くことにする。

定理 5.1  $\mathcal{X}, \mathcal{Y}, \tilde{\mathcal{X}}, \tilde{\mathcal{Y}}$  は絶対連続である。

定理 5.2  $C$ -system はエルゴード的である。

定理 5.3  $C$ -diffeomorphism に対応する foliation  $\mathcal{X}, \mathcal{Y}$  は metrical transitive である。

定理 5.4  $C$ -diffeomorphism は  $K$ -automorphism である。

定理 5.5  $C$ -flow が固有値を持つとき、その固有函数は連続であり、 $(n-1)$  次元部分多様体  $M_0$  と  $M_0$  上の  $C$ -diffeomorphism  $\varphi_0$  が存在して  $\text{flow}(M, \varphi_t)$  は  $(M_0, \varphi_0)$  による  $C$ -構成である。

定理5.6 C-flow が固有値を持たないとき, 対応する foliation  $\mathfrak{F}$ ,  $\mathfrak{F}$  は metrical transitive である。

定理5.7 定理5.6の時, C-flow は K-flow である。

定理5.5, 定理5.7より次の2者択一の定理が成立する。

定理5.8 C-flow は次の2つの内どちらかが成立する。

- (i) K-flow になる。
- (ii)  $M$  の  $(n-1)$  次元部分多様体  $M_0$  と  $M_0$  上の  $C$ -diffeomorphism  $\varphi_0$  が存在して, flow は  $(M_0, \varphi_0)$  による  $C$ -構成である。すなわち純点スペクトルを持つ。

2. ここで foliation の絶対連続性の定義をしよう。

$F$  を  $k$ -plane field  $\overline{F}$  に接している foliation,  $S^{n-k}$  を  $(n-1)$  次元球,  $i_t^1, i_t^2; S^{n-k} \rightarrow M$  を 1 パラメーターで変化する  $S^{n-k}$  の  $M$  へのうめ込みとする。  $i_t^1(S^{n-k}) = \Pi_t^1, i_t^2(S^{n-k}) = \Pi_t^2$  とし,  $\Pi_t^1, \Pi_t^2$  は  $F$  と交叉しているとする, foliation の各 leaf にそって  $\Pi_t^1$  から  $\Pi_t^2$  への写像  $f_t$  が定義できる。(十分小さな  $\delta$  に対して,  $\text{dis}(\Pi_t^1, \Pi_t^2) < \delta$  であれば可能である。)

定義5.2 foliation  $F$  は  $f_t$  の Jacobian  $J(f_t)$  が  $(p, t)$  に関して連続な時, 絶対連続であるという。

注意5.1

- (i) 滑らかな foliation は絶対連続である。
- (ii) 絶対連続性の名の由来は次の事実による。

$\Pi_t^1 \supset A$  を可測集合とするとき,

$$\text{mes } f_t(A) = \int_A \varphi_t(p) dp \quad (5.1)$$

となる。ここで  $\varphi_t(p)$  は  $(p, t)$  に関して連続な函数である。

本書では定理5.1の証明は行なわないが, ただ次の事実を以下の議論で用いる。

$X, Y$  が絶対連続であるとし, その次元は  $k+1=n$  であるとする。(  $U, \psi$  ) を chart とし,  $U$  は  $X$  と  $Y$  の leaf によって囲まれているものとする。  $X\delta, Y\delta$  を一辺の長さ  $\delta$  の方体で,

$\dim X_\delta = k, \dim Y_\delta = 1$ とし,  $\psi(U) = X_\delta \times Y_\delta$  になっているものとする。(  $f_t$  が存在するように  $\delta$  は十分小さいとする )

$\psi(p) = (x, y)$  と書くことにするとき,  $\mathfrak{X}$  は  $U$  において  $y = \text{一定}$ ,  $\mathfrak{Y}$  は  $x = \text{一定}$  で定義される。(これを標準的 chart という。)

このような標準的 chart で  $M$  を覆って考えると, 正值区分的連続関数  $f(x, y)$  が存在して,  $M > A$  可測集合に対して,

$$\mu(A) = \int_{\psi(A)} f(x, y) dx dy \quad (5.2)$$

実際,  $\mathfrak{X}$  の leaf 上の測度を  $g(x, y) dx$ ,  $\mathfrak{Y}$  の leaf 上の測度を  $h(x, y) dy$  とすると  $\mathfrak{X}, \mathfrak{Y}$  の絶対連続性から  $g(x, y), h(x, y)$  は  $(x, y)$  に関して区分的連続になり,  $\{\theta_i(x, y)\}, i = 1, \dots, \min(k, 1)$  を  $X_p$  と  $Y_p$  の間の角度とすると,

$$f(x, y) = \prod_{i=1}^{\min(k, 1)} \sin \theta_i(x, y) g(x, y) h(x, y) \quad (5.3)$$

となっているから  $f(x, y)$  は区分的に連続である。

この事から,  $\mu(A) = 0$  と  $\mathfrak{X}$  又は  $\mathfrak{Y}$  のほとんどすべての leaf との交わりの測度が 0 ということは同値である。

注意 5.2 C-flow に対して  $\tilde{\mathfrak{X}}$  と  $\mathfrak{Y}$  ( $k+1+l=n$ ) に対して同様の事が成立する。

## § 6 定理 5.2, 定理 5.3 の証明

証明のために多くの lemma が必要である。

$L$  を  $\mathfrak{X}_p$  上の曲線とし,  $\mathfrak{X}_p$  上に  $M$  の計量を導入すると C-条件より次の事がわかる。

$$t > 0 \text{ に対して, } \text{長さ} \cdot \varphi_t L \geq e^{\lambda t} \cdot \text{長さ} \cdot L \quad (6.1)$$

$L'$  を  $\mathfrak{Y}_p$  上の曲線とすると,

$$t > 0 \text{ に対して, } \text{長さ} \cdot \varphi_t L' \leq e^{-\lambda t} \cdot \text{長さ} \cdot L' \quad (6.2)$$

ここで  $a=1, b=1$  と考えて一般性を失っていない。今後  $\varphi_t$  だけで議論するが特にことわらないかぎり  $\varphi$  に対しても成立している。(  $t$  を  $n$  に置き代えればよい。)

$B_r^k(p)$  を  $\mathfrak{X}_p$  上の半径  $r$ , 中心  $p$  の球,  $B_r^1(p)$  を  $\mathfrak{Y}_p$  上の半径  $r$ , 中心  $p$  の球とする。以下

$r$  を固定して考える。

$l e a f$  上の曲線の長さの変化の評価によって次の事がいえる。

$$\varphi_{-t} B_e^k \lambda t r (\varphi_t p) \subset B_r^k(p), B_r^1(p) \supset \varphi_t B_e^1 \lambda t r (\varphi_{-t} p) \quad \dots \dots \quad (6.3)$$

$f$  を  $M$  上の函数,  $N$  を  $M$  の部分集合とするとき

$$\omega_f^k(r | N^c) = \sup_{\substack{p, p' \in M-N \\ p' \in B_r^k(p)}} |f(p) - f(p')|,$$

$$\omega_f^1(r | N^c) = \sup_{\substack{p, p' \in M-N \\ p' \in B_r^1(p)}} |f(p) - f(p')|$$

$$\omega_f^k(r) = \sup_{\substack{p, p' \in M \\ p' \in B_r^k(p)}} |f(p) - f(p')|,$$

$$\omega_f^1(r) = \sup_{\substack{p, p' \in M \\ p' \in B_r^1(p)}} |f(p) - f(p')|$$

$$\omega_f^k(r, p) = \sup_{p' \in B_r^k(p)} |f(p) - f(p')|,$$

$$\omega_f^1(r, p) = \sup_{p' \in B_r^1(p)} |f(p) - f(p')|$$

と置く。  $\omega_f(r)$  は次の様な性質を持つ。

- (i)  $\omega_f(r) \geq 0, \omega_f(0) = 0$
- (ii)  $\omega_f(r)$  は  $r$  に関して非減小函数である。
- (iii)  $f$  が連続なら  $\omega_f(r) \xrightarrow{r \rightarrow 0} 0$

$U_t f(p) = f(\varphi_t p)$  で  $U_t$  を定義すると次の lemma が成立する。

lemma 6.1

$$\omega_{U_t f}^k(e^{\lambda t} r, p) \leq \omega_f^k(r, \varphi_{-t} p), \omega_{U_t f}^1(e^{\lambda t} r, p) \leq \omega_f^1(r, \varphi_t p)$$

証明

$$\omega_{U_t f}^k(e^{\lambda t} r, p) = \sup_{p' \in B_e^k \lambda t r(p)} |f(\varphi_{-t} p) - f(\varphi_{-t} p')| = \sup_{p' \in \varphi_{-t} B_e^k \lambda t r(p)}$$

$$|f(\varphi_{-t} p) - f(p')|$$

(6,3) より

$$\leq \sup_{p' \in B_r^k(\varphi_{-t} p)} |f(\varphi_{-t} p) - f(p')| = \omega_f^k(r, \varphi_{-t} p)$$

残りも同様に示すことができる。

Q. E. D.

$\omega_f^k(r) = \sup_{p \in M} \omega_f^k(r, p)$ ,  $\omega_f^1(r) = \sup_{p \in M} \omega_f^1(r, p)$  であるから lemma 6,1 より次の lemma が成立する。

lemma 6,2

$$\omega_{U_{-t} f}^k(e^{\lambda t} r) \leq \omega_f^k(r), \quad \omega_{U_{-t} f}^1(e^{\lambda t} r) \leq \omega_f^1(r)$$

ここで  $f$  は  $\varphi_t$ -不変な 2乗可積分函数とする。 ( $f \in L^2(M, \mu)$ )

lemma 6,3 任意の  $\varepsilon > 0$  に対し, 次の様な可測集合  $N_\varepsilon, N'_\varepsilon$  が存在する。

- (i)  $\mu(N_\varepsilon) < \varepsilon, \mu(N'_\varepsilon) < \varepsilon$
- (ii)  $\omega_f^k(r | N_\varepsilon^c) \leq 3\varepsilon, \omega_f^1(r | N'_\varepsilon{}^c) \leq 3\varepsilon$

証明

連続函数の全体  $L^2$  において稠密であるから, 次の様な連続函数  $g$  が存在する。

$$f = g + h, \quad h \in L^2(M, \mu), \quad \|h\|^2 < \varepsilon^3$$

$\omega_g^k(r) \xrightarrow{r \rightarrow 0} 0$  であるから,  $t$  を十分大きく取ると  $\omega_g^k(e^{-\lambda t} r) < \varepsilon$  になるようにできる。

ゆえに lemma 6,2 より,

$$\omega_{U_{-t} g}^k(r) \leq \omega_g^k(e^{-\lambda t} r) < \varepsilon$$

ここで,  $N_\varepsilon = \{P \in M; |U_{-t} h(p)| \geq \varepsilon\}$  とすると  $N_\varepsilon$  は可測集合になる。  $U_{-t}$  はユニタリ作用素であるから  $\|U_{-t} h\|^2 = \|h\|^2 < \varepsilon^3$  となり,

$$\varepsilon^3 > \int_{N_\varepsilon} |U_{-t} h(p)|^2 d\mu(p) \geq \mu(N_\varepsilon) \cdot \varepsilon^2$$

であるから,  $\mu(N_\varepsilon) < \varepsilon$  であることがわかる。

次に,  $P, P' \in M - N_\varepsilon, P' \in B_r^k(p)$  とすると,

$$\begin{aligned}
 |f(p) - f(p')| &= |U_{-t}f(p) - U_{-t}f(p')| = |(U_{-t}g + U_{-t}h)(p) - \\
 &\quad (U_{-t}g + U_{-t}h)(p')| \\
 &\leq |U_{-t}g(p) - U_{-t}g(p')| + |U_{-t}h(p)| + |U_{-t}h(p')| \\
 &\leq \omega_{U_{-t}g}^k(r) + \varepsilon + \varepsilon \leq 3\varepsilon
 \end{aligned}$$

これは  $\omega_f^k(r | N_\varepsilon^c) \leq 3\varepsilon$  であることを示している。

$N'_\varepsilon$  の存在は  $N'_\varepsilon = \{P \in M; |U_t h(p)| \geq \varepsilon\}$  と置けば同様に示すことができる。

Q. E. D.

Lemma 6,3 における  $\varepsilon$  を  $\varepsilon/2^n$  で置き代えてやれば次の Lemma が成立する。

Lemma 6,4

$$(i) \quad \mu\left(\bigcup_{n=1}^{\infty} N_{\frac{\varepsilon}{2^n}}\right) < \varepsilon, \quad \mu\left(\bigcup_{n=1}^{\infty} N'_{\frac{\varepsilon}{2^n}}\right) < \varepsilon$$

$$(ii) \quad \omega_f^k\left(r \mid \left(\bigcup_{n=1}^{\infty} N_{\frac{\varepsilon}{2^n}}\right)^c\right) = 0, \quad \omega_f^1\left(r \mid \left(\bigcup_{n=1}^{\infty} N'_{\frac{\varepsilon}{2^n}}\right)^c\right) = 0$$

さらに Lemma 6,4 の  $\varepsilon$  を  $\varepsilon/2^m$  で置き代えてやれば次の Lemma が成立する事がわかる。

Lemma 6,5  $\varphi_t$ -不変な函数  $f$  ( $f \in L^2(M)$ ) に対して次の様な可測集合  $N, N'$  が存在する。

$$(i) \quad \mu(N) = \mu(N') = 0$$

$$(ii) \quad \omega_f^k(r | N^c) = 0, \quad \omega_f^1(r | N'^c) = 0$$

— 定理 5,2 の証明 —

$\varphi, \varphi_t$  がエルゴード的であることを証明するためには  $\varphi, \varphi_t$ -不変な函数  $f$  ( $f \in L^2(M)$ ) がほとんどいたる所で一定であることを示せばよい。

Lemma 6,5 は  $f$  が  $\mathfrak{F}, \mathfrak{Y}$  の leaf 上でほとんどいたる所一定であることを示している。 $\mathfrak{F}$  と  $\mathfrak{Y}$  の leaf は各点において交わっていて、 $\varphi$  の場合は  $\mathfrak{F}$  と  $\mathfrak{Y}$  の leaf によって  $M$  がうめつくされているから、 $f$  はほとんどいたる所一定になる。

一方  $\varphi_t$  の場合は、 $f$  が  $\varphi_t$ -不変であるから、 $f$  は  $\tilde{\mathfrak{F}}$  と  $\tilde{\mathfrak{Y}}$  の leaf 上でほとんどいたる所一定である。そして  $M$  は  $\tilde{\mathfrak{F}}$  と  $\tilde{\mathfrak{Y}}$  の leaf によってうめつくされているから、 $f$  はほとんどいたる所一定になる。

Q. E. D.



定理 5,3 を証明するためにはさらに lemma が必要である。

lemma 6,6 任意の  $f \in L^2(M)$ ,  $\epsilon > 0$ ,  $r > 0$  に対し,  $t > t_0$  の  $t$  に対して次の様な可測集合  $N_\epsilon^t$ ,  $N'_\epsilon^t$  が存在するような  $t_0 = t_0(f, E, r)$  が存在する。

(i)  $\mu(N_\epsilon^t) < \epsilon$ ,  $\mu(N'_\epsilon^t) < \epsilon$

(ii)  $\omega_{U_{-t}f}^k(r | (N_\epsilon^t)^c) < 3E$ ,  $\omega_{U_{-t}f}^1(r | N'_\epsilon^t)^c) < 3\epsilon$

証明

$f = g + h$ ,  $g$  は連続,  $h \in L^2$ ,  $\|h\|^2 < \epsilon^3$  とできる。

$t_0$  としては  $\omega_g^k(e^{-\lambda t_0} r) < \epsilon$  となるものを一つ取る。

lemma 6,2 より,  $t > t_0$  に対し,

$$\omega_{U_{-t}g}^k(r) \leq \omega_g^k(e^{-\lambda t} r) < \epsilon, \quad \omega_{U_{-t}g}^1(r) \leq \omega_g^1(e^{-\lambda t} r) < \epsilon$$

$N_\epsilon^t = \{P \in M; |U_{-t}h(p)| \geq \epsilon\}$  とすれば  $N_\epsilon^t$  は可測集合であり,

$$\epsilon^3 > \int_{N_\epsilon^t} |U_{-t}h(p)| d\mu(p) \geq \epsilon^2 \mu(N_\epsilon^t)$$

であるから,  $\mu(N_\epsilon^t) < \epsilon$  である。

次に,  $P, P' \in M - N_\epsilon^t$ ,  $P' \in B_r^k(p)$  に対し,

$$\begin{aligned} |U_{-t}f(p) - U_{-t}f(p')| &\leq |U_{-t}g(p) - U_{-t}g(p')| + |U_{-t}h(p)| + |U_{-t}h(p')| \\ &\leq \omega_{U_{-t}g}^k(r) + \epsilon + \epsilon < 3\epsilon \end{aligned}$$

これは  $\omega_{U_{-t}f}^k(r | (N_\epsilon^t)^c) < 3E$  であることを示している。

残りは  $N'_\epsilon^t = \{P \in M; |U_{-t}h(p)| \geq \epsilon\}$  と置けば同様に示す事ができる。

lemma 6,7 任意の可測集合  $A$ ,  $r > 0$ ,  $\epsilon > 0$  に対し,  $t$  を十分大きく取ると次の様な可測集合  $N_\epsilon^t$ ,  $N'_\epsilon^t$  が存在する。

(i)  $\mu(N_\epsilon^t) < \epsilon$ ,  $\mu(N'_\epsilon^t) < \epsilon$

(ii)  $P, P' \in M - N_\epsilon^t$ ,  $P' \in B_r^k(p)$  の時,  $P$  と  $P'$  は同時に  $\varphi_t A$  に含まれるか又は含まれない。

(iii)  $P, P' \in M - N'_\epsilon^t$ ,  $P' \in B_r^1(p)$  の時,  $P$  と  $P'$  は同時に  $\varphi_{-t} A$  に含まれるか又は含まれない。

証明

$\chi_A(p)$  を  $A$  の特性函数とし, これを lemma 6,6 に適用する。

lemma 6,6より,  $t > t_0$  なる  $t$  に対して,

$$\omega_{U-tA}^k(r | (N_\varepsilon^t)^c) < 3, \quad \omega_{U-tA}^1(r | (N_\varepsilon^t)^c) < 3\varepsilon$$

ここで  $\varepsilon < 1$  とすると  $\omega_{\chi_A} < 1$  になる。一方  $\chi_A(p) = 1$  又は  $0$  であるから, 結局  $\omega_{\chi_A} = 0$  となる。

$U-tA(p) = X_{\varphi-tA}$  になる事に注意すれば,

$$\omega_{X_{\varphi-tA}}^k(r | (N_\varepsilon^t)^c) = 0, \quad \omega_{X_{\varphi-tA}}^1(r | (N_\varepsilon^t)^c) = 0$$

この事は (ii) (iii) が成立する事を示している。

Q. E. D.

この後は  $C$ -diffeomorphism だけを考える。

$\mathfrak{X}$  の leaf で生成されていて可測な集合を性質 (\*) を充しているということにしよう。

lemma 6,8

$\beta > 0$  が存在して, 性質 (\*) を充す  $A$  は  $\mu(A) = 0$  か又は  $\mu(A) > \beta$  のどちらかになっている。

証明

$A$  が性質 (\*) を充しているとする,  $\varphi^{-n}A$  も性質 (\*) を充している。  $\varepsilon > 0$  に対し,  $n$  を十分大きく取っておくと lemma 6,7より, 可測集合  $N_\varepsilon^n$ ,  $\mu(N_\varepsilon^n) < \varepsilon$ , が存在して lemma 6,7の (iii)の性質を充している。

$(U, \psi)$  を §5で与えた標準的 chart とする。すなわち,  $\psi(U) = X_\delta \times Y_\delta$ , ( $X_\delta, Y_\delta$ ; 一辺の長さ  $\delta$  の方体,  $\dim X_\delta = k, \dim Y_\delta = 1$ ) であって,  $\psi(p) = (x, y)$ , ( $x \in X_\delta, y \in Y_\delta$ ) で表わされているとすると,  $\mathfrak{X}_p$  は  $y = \text{一定}$ ,  $\mathfrak{Y}_p$  は  $x = \text{一定}$  で定義されている。

(5,2)より,  $\varepsilon$  に対して  $\varepsilon' = \varepsilon'(\varepsilon) \xrightarrow{\varepsilon \rightarrow 0} 0$  が存在して,

$$m(\psi(N_\varepsilon^n \cap U)) < \varepsilon'$$

とできる。ここで  $m$  は  $X_\delta \times Y_\delta$  上の測度である。

$f(p) = X_{\varphi-nA}(p)$  とする。  $p$  を  $(x, y)$  と同一視して  $f(x, y)$  という書き方を用いることにする。この時,  $\varphi^{-n}A$  が  $\mathfrak{X}$  の leaf によって生成されていることから, 任意の  $x, x', y$  に対し,  $f(x, y) = f(x', y)$ , になり, また  $(x, y), (x, y')$   $N_\varepsilon^n \cap U$  に対し,  $f(x, y) = f(x, y')$  となることは lemma 6,7の (iii) からいえる。(  $\delta < r$  となっ

ていれればよい。)

一方, (5,2) より, 次の様な  $x_0 \in X_\delta$  の存在が出来る。

$$m' [\psi(N'_\varepsilon \cap U) (x_0 \times Y_\delta)] < \varepsilon''$$

ここで  $m'$  は  $Y_\delta$  上の測度であり,  $\varepsilon''$  は  $\varepsilon' \delta^{-k}$  の order をもつものとする。

ゆえに  $f(x, y)$  は  $\psi(N'_\varepsilon \cap U) \cap (x_0 \times Y_\delta) \times X_\delta$  の外で一定になっている。実際, 上の集合を  $L$  とし,  $L \ni (x_1, y_1), (x_2, y_2)$  とすると,  $(x_0, y_1), (x_0, y_2) \notin L$  である。ゆえに  $(x_0, y_1), (x_0, y_2) \notin \psi(N'_\varepsilon \cap U)$  であるから,

$$f(x_1, y_1) = f(x_0, y_1) = f(x_0, y_2) = f(x_2, y_2)$$

となっていることがわかる。

ここで  $L$  の測度  $m(L)$  を評価しよう。

$$\begin{aligned} m(L) &< m(\psi(N'_\varepsilon \cap U) + m' [\psi(N'_\varepsilon \cap U) (x_0 \times Y_\delta)]) \cdot m'' X_\delta \\ &< \varepsilon + \varepsilon'' \cdot C \delta^k \end{aligned} \quad (6,4)$$

ここで,  $m''$  は  $X_\delta$  上の測度,  $C$  は定数である。

(6,4) は  $m(L) < d \cdot \varepsilon$ , ( $d$ ; 定数) であることを示している。

$f(x, y)$  は  $\varphi^{-n}A$  の特性函数であり,  $L$  の外では一定であるから, 任意の  $0 < \alpha < 1$  に対して,  $\alpha \rightarrow 0$  に従って  $\varepsilon$  を十分小さく,  $n$  を十分大きくとることにすれば, 次の2つの内のどちらかが成立する。

$$\mu(U \cap \varphi^{-n}A) > (1 - \alpha) \cdot \mu(U) \quad (6,5)$$

$$\mu(U \cap \varphi^{-n}A) < \alpha \cdot \mu(U) \quad (6,6)$$

$M$  はコンパクトであるから有限個の Chart  $\{(U_i, \psi_i)\} (i=1 \dots N)$  で覆うことができる。 $\mu(U_i) > 0 (i=1 \dots N)$  であるとする。

すべての  $U_i$  に対して (6,6) が成立するとき,

$$\mu(A) = \mu(\varphi^{-n}A) < \alpha \sum_{i=1}^N \mu(U_i)$$

またすくなくとも1つの  $U_i$  に対して (6,5) が成立するとき,

$$\mu(A) = \mu(\varphi^{-n}A) > (1 - \alpha) \mu(U_i)$$

$A$  に対して, この内のどちらかが成立する。すなわち任意の  $0 < \alpha < 1$  に対して,  $\mu(A) < \alpha \sum_{i=1}^N \mu(U_i)$  か又は  $\mu(A) > (1 - \alpha) \cdot \min_i \mu(U_i)$  になる。 $\alpha \rightarrow 0$  とすると,  $\mu(A) = 0$  か又は  $\mu(A) > \min_i \mu(U_i) = \beta$  となる。

Q. E. D.

注意6,1  $\mathcal{Y}$ の leaf で生成された可測集合に対しても lemma 6,8が成立する。

$\mathcal{X}$ の leaf で生成されていて可測で,  $0 < \mu(A) < 1$  なる集合Aのことを性質 (\*\*) を充しているということにしよう。

— 定理5,3の証明 —

$\mathcal{X}$ が metrical transitive であることを証明するためには性質 (\*\*) を充す集合が存在しない事を示せばよい。

性質 (\*\*) を充す集合Aが存在しているとする。性質 (\*\*) を充し, 性質 (\*\*) を充す部分集合を持たない集合Bが存在する。実際, Aが性質 (\*\*) を充す部分集合を持たないならAでよい。Aが性質 (\*\*) を充す部分集合A'を持ったとき,  $A - A'$  も性質 (\*\*) を充しているからA'と  $A - A'$  の内測度の小さい方に対して, 性質 (\*\*) を充す部分集合を持つかどうか調べてゆけばよい。性質 (\*\*) を充す集合の測度は  $\beta$  より大きいのであるから, この操作は有限個で終る。

$\varphi$ はエルゴード的であるから,  $\mu(B \cap \varphi^n B) > 0$ となるnが存在する。 $B \cap \varphi^n B$  は性質 (\*\*) を充しているから, Bの性質より,  $\mu(B \cap \varphi^n B) = \mu(B)$  となる。これは  $\varphi^n B = B \pmod{0}$  を示している。すなわち, Bは  $\varphi^n$ -不変である。

一方  $\varphi^n$  もまた C-diffeomorphism になるから, エルゴード的である。ゆえに,  $\mu(B) = 0$ か又は1でなければならない。

ゆえに性質 (\*\*) を充す集合は存在しない。

$\mathcal{Y}$ が metrical transitive である事も同様に示すことができる

Q. E. D.

## § 7 定理5,4, 定理5,5, 定理5,6 の証明

1. 任意の  $P_0 \in M$  に対し, Uを十分小さな  $P_0$  の近傍とする。 $U \ni p_1, \mathcal{X}_{P_0} \ni p_1$  なる任意の  $p_1$  に対して,  $\mathcal{X}$ の leaf にそって,  $\tilde{\mathcal{Y}}_{P_0} \mid U$  から  $\tilde{\mathcal{Y}}_{P_1} \mid U$  への連続写像  $F_{P_0, P_1}$  が存在する。

このとき次の lemma が成立する。

lemma 7,1 tangent plane field  $\mathcal{X} \oplus \mathcal{Y}$  が完全可積分であるための必要十分条件は, 任意の  $p_0 \in M, p_1 \in \mathcal{X}_{P_0}$  に対して,  $F_{P_0, P_1} : \tilde{\mathcal{Y}}_{P_0} \rightarrow \tilde{\mathcal{Y}}_{P_1}$  が大域的に存在することである。

証明

$\mathcal{X} \oplus \mathcal{Y}$  が完全可積分であるとき,  $\mathcal{X} \oplus \mathcal{Y}$  に接する foliation を  $\mathcal{X} \mathcal{Y}$  とする。このとき, 任意の  $p_0 \in M, p_1 \in \mathcal{X}_{p_0}$  に対して,  $p_1 \in (X \cap Y)_{p_0}$  であるから, 写像  $F'_{p_0, p_1}; \mathcal{Y}_{p_0} \rightarrow \mathcal{Y}_{p_1}$  が定義できる。これを  $\varphi_t$  で移してゆけば,  $F'_{\varphi_t p_0, \varphi_t p_1}; \mathcal{Y}_{\varphi_t p_0} \rightarrow \mathcal{Y}_{\varphi_t p_1}$  が得られる。この  $F'_{\varphi_t p_0, \varphi_t p_1} (-\infty < t < +\infty)$  を一緒にすれば写像  $F_{p_0, p_1}; \tilde{\mathcal{Y}}_{p_0} \rightarrow \tilde{\mathcal{Y}}_{p_1}$  が得られる。

逆に  $F_{p_0, p_1}; \tilde{\mathcal{Y}}_{p_0} \rightarrow \tilde{\mathcal{Y}}_{p_1}$  が大域的に存在するとき,

$$S_{p_0} = \bigcup_{p_1 \in \mathcal{X}_{p_0}} F_{p_0, p_1}(\mathcal{Y}_{p_0}) = \bigcup_{p_1 \in \mathcal{X}_{p_0}} \mathcal{Y}_{p_1}$$

とすると, この  $S_{p_0}$  が  $\mathcal{X} \mathcal{Y}$  の leaf になっている。

実際,

$$\varphi_t S_{p_0} = \bigcup_{p_1 \in \mathcal{X}_{\varphi_t p_0}} F_{\varphi_t p_0, p_1}(\mathcal{Y}_{\varphi_t p_0}) = \bigcup_{p_1 \in \mathcal{X}_{\varphi_t p_0}} \mathcal{Y}_{p_1} = S_{\varphi_t p_0}$$

であり,  $\varphi_t$  はエルゴード的であるから,  $S_{p_0}$  が滑な事が容易に示せる。

Q. E. D.

lemma 7.2  $\mathcal{X} \wedge \mathcal{Y}$  の leaf でコンパクトなものが存在するとき,  $\text{flow}(M, \varphi_t)$  は  $C$ -構成される。

証明

$M_0$  を  $\mathcal{X} \wedge \mathcal{Y}$  の leaf でコンパクトなものとする。このとき,  $\varphi_t$  はエルゴード的であり,  $\mathcal{X} \mathcal{Y}$  は  $\varphi_t$ -不変であるから,

$\varphi_t M_0 = M_0$  となる  $t$  が存在する。これらの  $t$  の内の一つ  $\tau$  を取って,  $\mu(\bigcup_{0 \leq t < \tau} \varphi_t M_0) > 0$ , とできる。

また,  $\bigcup_{0 \leq t < \tau} \varphi_t M_0$  は  $\varphi_t$ -不変であるから,  $\varphi_t$  のエルゴード性より,

$$M = \bigcup_{0 \leq t < \tau} \varphi_t M_0 \quad (\text{modo})$$

明らかに  $\varphi_t$  は  $M_0$  上の  $C$ -diffeomorphism になっている。

ゆえに時間を  $1/\tau$  にする事によって,  $(M, \varphi_t)$  は  $(M_0, \varphi_t)$  による  $C$ -構成になっている。

lemma 7.3  $C$ -flow が固有函数  $f$  を持つとき, 測度 0 の点を除いた所で,  $f$  は  $\mathcal{X}$  と  $\mathcal{Y}$  の

leaf 上で一定である。

証明

$$f(\varphi_t p) = e^{i\lambda t} f(p) \quad (\lambda \neq 0) \text{ とする。}$$

$t_n = 2\pi n / \lambda$  とすると,  $f(\varphi_{t_n} p) = f(p)$  である。

lemma 6,6 により, 十分大きな  $n$  に対し,  $N_\varepsilon^n$  が存在して,  $\mu(N_\varepsilon^n) < \varepsilon$ ,  
 $\omega_f^k(r | (N_\varepsilon^n)^c) < 3\varepsilon$ , ( $\because U_{t_n} f = f$ )

lemma 6,4, lemma 6,5 と同様にやると, 可測集合  $N$  が存在して,  $\mu(N) = 0$ ,  
 $\omega_f^k(r | N^c) = 0$  となる。

同様に, 可測集合  $N'$  が存在して,  $\mu(N') = 0$ ,  $\omega_f^1(r | N'^c) = 0$ ,

Q. E. D.

— 定理 5,5 の証明 —

$C$ -flow  $(M, \varphi)$  が固有函数  $f$  を持つとき,

$$f(\varphi_t p) = e^{i\lambda t} f(p) \quad (\lambda \neq 0)$$

lemma 7,3 より,  $f(p)$  は  $N \cup N'$  の外では,  $\mathcal{X}$  と  $\mathcal{Y}$  の leaf 上で一定である。すなわち,  
 任意の  $p_0, p_1 \notin N \cup N'$  に対して,  $F_{p_0, p_1}$  が定義されている所では, 常に,

$$f(p_0) = f(F_{p_0, p_1}(p_2)) \quad (7,1)$$

(ここで,  $p_2 \in \tilde{\mathcal{Y}}_{p_0}, p_2, F_{p_0, p_1}(p_2) \notin N \cup N'$ )

ところで,  $U$  を  $p_0$  の十分小さな近傍とし,  $U \ni p_1$  とすると,  $F_{p_0, p_1}$  は  $U$  内において定義され, しかも連続である。 $f_U$  を  $U - N \cup N'$  においては  $f$  に一致し,  $U \cap N \cup N'$  において (7,1) を充す様に定めた函数とすると,  $f_U$  は  $U$  において連続になっている。しかも  $f$  は  $U$  においては  $f_U$  にほとんどいたる所一致している。

この様な  $U$  の有限個  $\{U_i\}$  で  $M$  を覆ってやると, それに対応して  $f_{U_i}$  が定まる。この様な  $f_{U_i}$  を結んだ函数  $f'$  はほとんどいたる所  $f$  に一致する。すなわち連続な固有函数になっている。

また  $f'$  の取り方から, 任意の  $p_0, p_1 \in M$  に対して (7,1) を充している。そこで逆に (7,1) で  $F_{p_0, p_1}$  を定義すると,  $f'$  が連続的な固有函数である事から,  $\tilde{\mathcal{Y}}_{p_0}$  から  $\tilde{\mathcal{Y}}_{p_1}$  への大域的な写像として与えられる。ゆえに, lemma 7,1 より, foliation  $\mathcal{X}$  が存在する。

$\mathcal{X}$   $\mathcal{Y}$  の各 leaf は  $f'$  =一定で定義されるものであるから, ほとんどの leaf はコンパクトである。(  $f'$  の連続性と,  $M$  のコンパクト性からいえる )

ゆえに lemma 7,2 から flow  $(M, \varphi_t)$  は  $C$ -構成されている。

Q. E. D.

2. ここで  $C\text{-flow}(M, \varphi_t)$  は連続スペクトルを持つものとする。(弱混合性を持つ)

lemma 7.4  $B, U_1, U_2 \dots U_N$  を測度が正の可測集合とすると, 数列  $t_n \rightarrow \infty$  と定数  $\delta > 0$  が存在して,

$$\mu(\varphi_{-t_n} B \cap U_i) > \delta \quad (\forall n, i)$$

証明

内容を強めて, 次の事を示す。

可測で密度0の集合  $J \subset (0, +\infty)$  が存在して,

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \frac{1}{t} \int_J \mu(T^{-t} B \cap U_i) dt = \mu(B) \mu(U_i), \quad (i=1 \dots N)$$

ここで密度0とは次の事を指す。

$$\frac{1}{t} m(J \cap [0, t]) \xrightarrow{t \rightarrow +\infty} 0 \quad (m \text{ は実数上の測度})$$

実際,  $\varphi_t$  の弱混合性により,  $B$  と  $U_i$  に対して, 密度0の集合  $J_i \subset (0, \infty)$  が存在して,

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \frac{1}{t} \int_{J_i} \mu(\varphi_{-t} B \cap U_i) dt = \mu(B) \mu(U_i)$$

ゆえに  $J = J_1 \dots J_N$  とすればよい。

Q. E. D.

lemma 7.5  $A$  を  $X$  の leaf からなるボレル集合とし,

$m_\tau(p) = \frac{1}{2\tau} \text{mes} \{ t; |t| \leq \tau, \varphi_t p \in A \}$  とすると, この  $m_\tau(p)$  は次の性質をもつ。

i) 可測函数

ii)  $X$  の leaf 上で一定

iii)  $m_\tau(p) \xrightarrow{\tau \rightarrow 0} 1 \quad \tilde{\forall} p \leftarrow A$

証明

i)  $M \times [-\tau, \tau] \rightarrow M, (p, t) \rightarrow \varphi_t p$ , は滑らかな写像である。 $p \times [-\tau, \tau]$  の上の写像による像と  $A$  との共通部分は  $\{ t; |t| \leq \tau, \varphi_t p \in A \}$  に一致している。この事と Fibini の定理を用いれば  $m_\tau(p)$  の可測性がいえる。

ii)  $X$  が  $\varphi_t$ -不変である事から明らかである。

$$\text{iii) } m_\tau(p) = \frac{1}{2\tau} \int_{-\tau}^{\tau} \chi_A(\varphi_t p) dt$$

であるから,

$$\begin{aligned} \int_A m_\tau(p) d\mu(p) &= \frac{1}{2\tau} \int_M \left( \int_{-\tau}^{\tau} \chi_A(\varphi_t p) \chi_A(p) dt \right) d\mu(p) \\ &= \frac{1}{2\tau} \int_{-\tau}^{\tau} \left( \int_M \chi_A(p) \chi_A(\varphi_t p) d\mu(p) \right) dt \end{aligned}$$

$f \in L^2(M)$  に対して,  $\|U_t f - f\|_{L^2} \xrightarrow{t \rightarrow 0} 0$  であるから,

$$\int_M \chi_A(p) \chi_A(\varphi_t p) dp = (\chi_A, U_t \chi_A) \xrightarrow{t \rightarrow 0} (\chi_A, \chi_A) = \mu(A)$$

ゆえに,

$$\int_A m_\tau(p) d\mu(p) \xrightarrow{\tau \rightarrow 0} \mu(A)$$

Q. E. D.

lemma 7.6  $A$  を  $\mathcal{X}$  の leaf からなる可測集合で,  $0 < \mu(A) < 1$  とするとき,  $\mathcal{X}$  の leaf からなる可測集合  $B$ , ( $0 < \mu(B) < 1$ ) と  $\tau > 0$  が存在して  $C = \bigcup_{|t| \leq \tau} \varphi_t B$  と置くと,  $C$  は  $\mathcal{X}$  の leaf からなる可測集合で,  $0 < \mu(C) < 1$  となっている。

証明

$D = M - A$  とし,  $m_\tau(p) = \frac{1}{2\tau} \text{mes} \{ t; |t| \leq \tau, \varphi_t p \in D \}$  とする。

$$B = \{ p; p \in A, m_\tau(p) > \frac{9}{10} \}$$

$$E = \{ p; p \in D, m_\tau(p) > \frac{9}{10} \}$$

lemma 7.5 の iii) から, 十分小さな  $\tau$  に対して,  $\mu(B) > 0$ ,  $\mu(E) > 0$  である。また  $B$ ,  $E$  は  $X$  の leaf からなる可測集合であることは lemma 7.5 の i), ii) から明らかである。

このような  $B$  と  $\tau$  に対して,  $C = \bigcup_{|t| \leq \tau} \varphi_t B$  とすると,  $C$  は  $\mathcal{X}$  の leaf からなる可測集合で,  $\mu(C) > 0$  である。

$E \cap C = \emptyset$  を示めせば,  $\mu(C) < 1$  がいえる。

もし,  $E \cap C \neq \emptyset$  であるとすると,  $|s| \leq \tau$ ,  $p \in B$ ,  $\varphi_s p = p' \in E$  となる様な  $p$  と  $A$  が存在する。しかしこれは不可能である。

実際, この様な  $p$ ,  $s > 0$  が存在したとする。

区間  $\{ \varphi_t p; s - \tau \leq t \leq \tau \}$  に含まれている  $A$  と  $D$  の点の測度を調べて見ると,

$$\text{mes} \{ t; s - \tau \leq t \leq \tau, \varphi_t p \in D \} \leq \text{mes} \{ t; -\tau \leq t \leq \tau, \varphi_t p \in D \}$$

$$\leq \frac{1}{10} \cdot 2\tau = \frac{1}{5}\tau$$



$$\begin{aligned} \text{mes}\{t; -\tau \leq t \leq \tau - s, \varphi_t p' \in A\} &\leq \text{mes}\{t; -\tau \leq t \leq \tau, \varphi_t p' \in A\} \\ &\leq \frac{1}{10} \cdot 2\tau = \frac{1}{5} \tau \end{aligned}$$

$A \cup D = M$ であるから,

$$\text{mes}\{\varphi_t p; s - \tau \leq t \leq \tau\} \leq \frac{1}{5} \tau + \frac{1}{5} \tau < \tau.$$

一方,  $\tau - (s - \tau) = 2\tau - s > \tau$ であるから, これは矛盾する。

ゆえに,  $C \cap E = \emptyset$

Q. E. D.

— 定理5,6の証明 —

$X$ の leaf からなる可測集合  $A$  で,  $0 < \mu(A) < 1$  になるものが存在しているとする。このとき, lemma 7,6より,  $B, C, \tau$  が存在する。

ここで  $M$  が標準的な chart の族  $\{(U_i, f_i)\} (i=1 \dots N)$  で覆われているものとする。flow に対しては,  $f_i(U_i) = X^k \times Y^{l+1}$  となっている。

$B, U_1 \dots U_N$  に lemma 7,4 を適用すると,  $\delta > 0, t_n \rightarrow \infty$  が存在して,

$$\text{mes } f_i(\varphi_{-t_n} B \cap U_i) > \delta \quad (i=1 \dots N)$$

ゆえに,  $\delta > 0$  が存在して,

$$\text{mes}\{x; x \times Y^{l+1} \cap f_i(\varphi_{-t_n} C \cap U_i)\} > \delta \quad (i=1 \dots N) \quad (7.1)$$

lemma 6,7により, 十分大きな  $t_n$  を取ると,  $N_\epsilon^{t_n}, \mu(N_\epsilon^{t_n}) < \epsilon$  が存在して,  $N_\epsilon^{t_n}$  の外では,  $x \times Y^{l+1} \subset f_i(\varphi_{-t_n} C \cap U_i)$  か又は,  $x \times Y^{l+1} \subset f_i(U_i - \varphi_{t_n} C \cap U_i)$  かのどちらかが成り立っている。

また,  $\epsilon$  を十分小さく,  $t_n$  を十分大きくすると,

$$f_i(N_\epsilon^{t_n} \cap U_i) < \delta \quad (i=1 \dots N)$$

とできる。ゆえに  $x_n \in X^k$  が見つかって,  $x_n \times Y^{l+1} \subset f_i(\varphi_{-t_n} C \cap U_i)$  であり,

$\text{mes}[f_i(N_\epsilon^{t_n} \cap U_i) \cap (x_n \times Y)]$  は十分小さい。

$f_i(N_\epsilon^{t_n} \cap U_i) \cup \{X^k \times [f_i(N_\epsilon^{t_n} \cap U_i) \cap (x_n \times Y)]\} \not\supset (x, y)$  ならば,  $f_i(\varphi_{-t_n} C \cap U_i) \ni (x, y)$  である。実際,  $(x, y)$  と  $(x_n, y)$  は同時に  $f_i(\varphi_{-t_n} C \cap U_i)$  に入るか入らないかになり, 一方  $(x_n, y)$  は  $f_i(\varphi_{-t_n} C \cap U_i)$  に入っている。

ゆえに,

$$\text{mes} \{X^k \times Y^{l+1} - f_i(\varphi_{-tn} C \cap U_i)\} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$$

すなわち,  $\mu(U_i - \varphi_{-tn} C) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$

$$\mu(M - C) = \mu(M - \varphi_{-tn} C) \leq \sum_{i=1}^N \mu(U_i - \varphi_{-tn} C) \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$$

これは,  $0 < \mu(C) < 1$  に矛盾する。ゆえに仮定の様な  $A$  は存在しない。

3.

— 定理 5,4 の証明 —

段階をおって証明する。

(1) generafor  $\zeta$  を構成する。

$U$  を  $\mathcal{X}$  と  $\mathcal{Y}$  の leaf によって囲まれた近傍であって,  $\mu(U) > 0$ , ( $U$  の直径)  $\leq d$ , ( $d$ ; 定数) であるものとする。

$\eta$  を  $U$  上の  $\mathcal{Y}$  の leaf よりなる可測分割とし,  $\tilde{\eta} = \{ \eta, M - U \}$  とする。可測分割  $\zeta$  は次のように与える。

$$\zeta = \bigvee_{n=0}^{\infty} \varphi^{-n} \tilde{\eta}$$

この  $\zeta$  が generafor であるための3つの条件を充していることを示めそう。

(2)  $\varphi$  はエルゴード的であるから,  $\bigcup_{n=0}^{\infty} \varphi^{-n} U = M \pmod{0}$  である。このことから,  $\zeta$  の要素はすべて  $Y$  の leaf の連結した部分集合であることがわかる。

さらに, 次の事は明らかである。

$$\varphi \zeta = \bigvee_{n=0}^{\infty} \varphi^{-n+1} \tilde{\eta} = \bigvee_{n=-1}^{\infty} \varphi^{-n} \tilde{\eta} > \zeta$$

(3)  $\bigvee_{n=0}^{\infty} \varphi^n \zeta = \varepsilon$  であることを示めそう。

この事を示すためには, 次の様な可測集合  $N$  が存在する事をいえばよい。

(i)  $\mu(N) = 0$ , (ii) 任意の  $p_1, p_2 \in M - N$  に対し,  $k$  が存在して,  $p_1$  と  $p_2$  が  $\varphi^k \zeta$  の別の要素に含まれている。

$N_1 = \{ p \in M; \varphi^n p \in U \text{ になる } n \text{ が有限個にしかない} \}$  と置くと,  $\varphi$  のエルゴード性により,  $\mu(N_1) = 0$  である。

$N_2 = \{ p \in M; C_\varphi n \zeta(p) \text{ の直径が } n \rightarrow 0 \text{ の時 } 0 \text{ に収束しない} \}$  と置く。ここで  $C_\varphi \zeta(p)$  は  $\zeta$  の要素であって  $p$  を含むものを表わす。 $\varphi$  の性質によって,  $N_2$  の様な集合は  $\mathcal{Y}$  の leaf で生

成されているものにかぎることがわかる。一方  $\mathcal{Y}$  は metrical transitive であるから、  
 $\mu(N_2) = 0$  か又は 1 である。

また  $N_2 \cup U = \phi$  であり、 $\mu(U) > 0$  であるから、 $\mu(N_2) = 1$  ではあり得ない。ゆえに  
 $\mu(N_2) = 0$  である。

$$N = N_1 \cup \bigcup_{n=0}^{\infty} \varphi^n N_2$$

と置くことにする。明らかに  $\mu(N) = 0$  である。

任意の  $p_1, p_2 \in M - N$  に対して、 $\varphi^k p_1 \in U$ ,  $\varphi^k p_2 \in U$  を同時に充す  $k$  が存在するとする。  
 (存在しなければ示せたことになる)

その様な  $k$  に対して、 $\varphi^k p_1$  と  $\varphi^k p_2$  が  $\zeta$  の同じ要素に入る時が問題である。  $N$  の与え方から、  
 $\varphi^k p_1, \varphi^k p_2 \in M - N$  であり、 $C_{\varphi^n \zeta}(\varphi^k p_1)$  と  $C_{\varphi^n \zeta}(\varphi^k p_2)$  の直径は  $n \rightarrow \infty$  のとき 0  
 に収束する。

ゆえに、十分大きな  $n$  に対し、

$$C_{\varphi^n \zeta}(\varphi^k p_1) \text{ の直径 } \leq \text{dis}(\varphi^k p_1, \varphi^k p_2)$$

となっている。これは  $\varphi^k p_1$  と  $\varphi^k p_2$  が  $\varphi^n \zeta$  の別の要素に含まれていることを示している。す  
 なわち  $p_1$  と  $p_2$  は  $\varphi^{n-k} \zeta$  の別の要素に含まれている。

$$(4) \bigwedge_{n=0}^{\infty} \varphi^n \zeta = \nu \text{ であることを示めそう。}$$

$\mathcal{M}(Y) = \mathcal{M}$  であるから、 $(\bigwedge_{n=0}^{\infty} \varphi^n \zeta) = (\mathcal{Y})$  がいえればよい。

ここで、 $\mathcal{M}(\zeta)$  は可測分割  $\zeta$  によって生成された完備  $\sigma$ -代数であり、 $\mathcal{Y}$  は  $\mathcal{Y}$  の leaf による  
 分割をも示しているものとする。

明らかに " $\supseteq$ " は成立しているから、" $\subseteq$ " を示すことにする。すなわち、任意の  $A \in \mathcal{M}(\bigwedge_{n=0}^{\infty} \varphi^n \zeta)$   
 $A \in \mathcal{M}(Y)$  であることを示す。このため、Sinai [9] による次の局所化定理が必要  
 になってくる。

#### 局所化定理

$U = \{U_\alpha\}$  を可算局所 base とし、 $\xi_\alpha = \mathcal{Y} \upharpoonright U_\alpha$  ( $\mathcal{Y}$  の leaf による可測分割を  $U_\alpha$  に制限  
 したもの) とする。

$h$  を  $M$  上の可測函数とすると、任意の  $\alpha$  に対し、 $U_\alpha$  上で考えて  $h$  が  $\mathcal{M}(\xi_\alpha)$ -可測ならば、  
 $h$  は  $\mathcal{M}(\mathcal{Y})$ -可測である。

ここで  $U = \{U_\alpha\}$  が可算局所 base であるとは、 $U_\alpha$  の個数が可算個であって、 $U$  が  $\sigma$ -代数  
 の base であり、すべての  $U_\alpha$  に対し、 $\mu(U_\alpha \cap A) = 0$ ,  $\mu(U_\alpha \cap (M - A)) = 0$  の内ど  
 ちらかが成立するような可測集合  $A$  ( $0 < \mu(A) < 1$ ) が存在しないものである。

証明に戻ろう。V を  $\mathcal{X}$  と  $\mathcal{Y}$  の leaf によって囲まれている開近傍としよう。このような V の可算個で可算局所 base が構成できることは M のコンパクト性から容易にわかる。

$\varphi^n \zeta \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \varepsilon$  であるから、任意の  $\varepsilon > 0$  に対し、m を十分大きく取ると次の様な  $V^{(\varepsilon)} \in (\varphi^m \zeta)$  が存在する。

$$(i) \quad V^{(\varepsilon)} \subset V, \quad (ii) \quad \mu(V^{(\varepsilon)}) > \mu(V) - \varepsilon$$

$\xi^{(\varepsilon)} = \mathcal{Y} |_{V^{(\varepsilon)}}$  とすると、

$$\bigwedge_{-\infty}^{+\infty} \varphi^n \zeta |_{V^{(\varepsilon)}} \leq \bigwedge_{-\infty}^m \varphi^n \zeta |_{V^{(\varepsilon)}} = \bigwedge_{-\infty}^0 \varphi^n (\varphi^m \zeta) |_{V^{(\varepsilon)}} \stackrel{(*)}{\leq} \xi^{(\varepsilon)}$$

$\varepsilon \rightarrow 0$  とすると、

$$\bigwedge_{-\infty}^{+\infty} \varphi^n \zeta |_V \leq \xi, \quad \text{すなわち, } \mathcal{M}(\bigwedge \varphi^n \zeta) |_V \leq \mathcal{M}(\xi)$$

ゆえに局所化定理により、 $\mathcal{M}(\bigwedge \varphi^n \zeta) \leq \mathcal{M}(\mathcal{Y})$

以上、 $\zeta$  が generator であることが示めされた。

Q. E. D.

注意

(\*)の部分の不等式は次の事実による。

$\Gamma(p)$  を  $p$  を含む  $\mathcal{Y}$  の leaf とすると、 $p \in V$  に対し、数列、 $0 < n_1 < n_2 < \dots \rightarrow \infty$  が存在して  $\Gamma(p) = \bigcup_k \varphi^{-n_k} \zeta |_{\mathcal{Y} |_V (\varphi^{n_k} p)}$ , ( $\varphi^{n_k} p \in V$ )

## 第 4 章 Geodesic Flow

### § 8 Geodesic flow の定義

1.  $M$  を  $n$  次元リーマン多様体,  $g$  を  $M$  の基本テンソル,  $\nabla$  をリーマン接続,  $TM_p$ , ( $p \in M$ ) を  $p$  における接空間,  $TM = \bigcup_{p \in M} TM_p$  を  $M$  の接バンドルとする.  $TM$  には標準的な方法で微分構造が入る. すなわち,  $(x^1 \dots x^n)$  を  $p (\in M)$  の回りの局所座標とし,  $TM_p \ni v$ ,  $v = \sum_{i=1}^n v^i \frac{\partial}{\partial x^i}$  とすると,  $v$  の回りの局所座標として  $(x^1 \dots x^n, v^1 \dots v^n)$  を取ればよい.  $TM$  を多様体と考えたとき  $W$  と書く事にする.

$\pi$  を  $W$  から  $M$  への自然な写像とする. (すなわち,  $\pi(v) = p$ ) このとき  $\pi_*$  は  $TW$  から  $W$  への自然な写像になっている.

$TW_v \ni X = \sum_{i=1}^n \xi^i \frac{\partial}{\partial x^i} + \sum_{i=1}^n \xi^{n+i} \frac{\partial}{\partial v^i}$ ,  $W \rightarrow v = \sum_{i=1}^n v^i \frac{\partial}{\partial x^i}$  とすると  $\pi_*$  を局所座標で表わせば,

$$\pi_*(X) = \sum_{i=1}^n \xi^i \frac{\partial}{\partial x^i} \quad \dots \dots \dots \quad (8,1)$$

次に  $TW$  から  $W$  への写像  $K$  を局所座標によって次の様に定義する.

$$K(X) = \sum_{i,j,k=1}^n (\xi^{n+i} + \Gamma_{jk}^i \xi^j v^k) \frac{\partial}{\partial x^i} \quad \dots \dots \dots \quad (8,2)$$

ここで,  $\Gamma_{jk}^i$  は Christoffel の記号である.

この  $\pi_*$ ,  $K$  に関して次の lemma が成立する.

lemma 8,1 任意の  $\eta, \zeta \in TM_p$  に対して,  $\pi(X) = \eta$ ,  $K(X) = \zeta$  となる様な  $X \in TW_v$  ( $\pi(v) = p$ ) が  $v$  に対して唯一つ定まる.

$\pi_*$ ,  $K$  を用いて  $W$  上にリーマン計量  $\tilde{g}$  を次の様に入れる.

$$\tilde{g}(X, Y) = g(\pi_* X, \pi_* Y) + g(KX, KY) \quad X, Y \in TW_v \quad (8,3)$$

$W$  が  $\tilde{g}$  を基本テンソルに持つリーマン多様体になることは容易にわかる. ([7] を見よ)

2. geodesic flow は  $W$  上の次のベクトル場によって定義される.

$$\begin{cases} \pi_* S_v = v \\ KS_v = 0 \end{cases} \quad (v \in W) \quad \dots \dots \dots (8,4)$$

このようなベクトル場  $S$  が存在することは lemma 8,1 によって保証されている。  $S$  は geodesic spray と呼ばれる。

$W \ni v = (x^i, v^i)$  とし, (8,1), (8,2) によって  $S_v$  を求めると,

$$S_v = \sum_{i=1}^n v^i \frac{\partial}{\partial x^i} - \sum_{j,k=1}^n \Gamma_{jk}^i v^j v^k \frac{\partial}{\partial v^i} \quad \dots \dots \dots (8,5)$$

これを  $(v^i, -\Gamma_{jk}^i v^j v^k)$  で表わすことにする。

(8,5) によって, geodesic flow を定義する微分方程式は次の様になっている。

$$\begin{cases} \dot{x}^i = v^i \\ \dot{v}^i = -\Gamma_{jk}^i v^j v^k \end{cases} \quad \dots \dots \dots (8,6)$$

(8,6) より,  $\ddot{x}^i + \Gamma_{jk}^i \dot{x}^j \dot{x}^k = 0$

これはベクトルの足の軌跡が  $M$  の geodesic になっていることを示している。

ゆえに  $S$  によって与えられる flow は古典的に与えられた geodesic flow に一致していることがわかる。

$W_1 = \{ v \in W; \|v\| = 1 \}$  とすると,  $W_1$  は  $W$  の正規な部分多様体である。  $W_1$  が geodesic flow の不変多様体であることは次の lemma から明らかである。

lemma 8.2  $W$  上のベクトル場  $X$  が  $W_1$  に接しているための必要十分条件は,  $g(v, KX_v) = 0$  ( $v \in W_1$ ) である。

証明

$W_1 \ni v = (x^i, v^i)$ ,  $X_v = (a^j, a^{n+j})$  とし,  $f(v) = g_{ij} v^i v^j$  とすると, (ここで  $g_{ij}$  は  $g$  の成分)

$$\begin{aligned} X_v(f) &= a^k \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} v^i v^j + 2 a^{n+i} g_{ij} v^j \\ &= a^k (\Gamma_{i, kj} + \Gamma_{j, ki}) v^i v^j + 2 a^{n+i} g_{ij} v^j \\ &= a^k (g_{il} \Gamma_{kj}^l + g_{jl} \Gamma_{ki}^l) v^i v^j + 2 a^{n+i} g_{ij} v^j \\ &= 2 g_{ij} \Gamma_{kl}^i a^k v^l v^j + 2 a^{n+i} g_{ij} v^j \\ &= 2 g_{ij} v^j (a^{n+i} + \Gamma_{kl}^i a^k v^l) \\ &= 2 g(v, KX_v) \end{aligned}$$

(計算の過程では (i)-成分だけを書き, アインシュタインの規約を用いている)

Q. E. D.

普通  $W_1$  に制限したものを geodesic flow と言っている。  $W_1$  に制限したものを  $M$  上の geodesic flow と言う事にしよう。

3. geodesic flow の保測性を示めそう。そのためには,  $\operatorname{div} S = 0$  を示めせばよい。

Sasaki [8] による次の lemma が必要である。

lemma 8,3

$$\begin{cases} \frac{\partial G_{ab}}{\partial x^i} \cdot G^{ab} = 4 \Gamma_{\alpha i}^{\alpha} \\ \frac{\partial G_{ab}}{\partial v^i} \cdot G^{ab} = 0 \end{cases} \quad \left( \begin{array}{l} a, b; 1, 2, \dots, 2n \\ i, \alpha; 1, 2, \dots, n \end{array} \right)$$

(ここで  $G_{ab}$  は  $\tilde{g}$  の共変成分,  $G^{ab}$  は  $\tilde{g}$  の反変成分である。)

lemma 8,3 を用いて  $\operatorname{div} S_v$  を計算すると,  $S_v = (v^i, -\Gamma_{ik}^i v^k v^i)$  であるから,

$$\begin{aligned} \operatorname{div} S_v &= \frac{2v^i}{2x^i} + \frac{2(-\Gamma_{jk}^i v^j v^k)}{2v^i} + 2\Gamma_{\alpha i}^{\alpha} v^i \\ &= -2\Gamma_{ij}^i v^j + 2\Gamma_{\alpha i}^{\alpha} v^i = 0 \end{aligned}$$

ゆえに  $W$  上で geodesic flow の保測性が言えた。

次に  $W_1$  上に制限した geodesic flow の保測性を示めそう。

一般に  $M^n$  を  $n$  次元リーマン多様体,  $f$  を  $M^n$  上の滑らかな函数とし,  $M^{n-1}$  を  $f = \text{一定}$  で定義された  $(n-1)$  次元部分多様体とする。  $X$  を  $M^n$  上のベクトル場とし,  $M^{n-1}$  に接しているとする。  $N$  を  $M^{n-1}$  の単位外法線のベクトル場とする。このとき次の lemma が成立する。

lemma 8,4

$$\operatorname{div} X |_{M^{n-1}} = \operatorname{div} X - g(\nabla_N X, N) = \operatorname{div} X + g(X, \nabla_N N)$$

geodesic flow の場合,  $\operatorname{div} S = 0$  であるから,  $\tilde{g}(S, \tilde{\nabla}_N N) = 0$  がいえれば,  $\operatorname{div} S |_{W_1} = 0$  になる。(  $\tilde{\nabla}$  は  $W$  のリーマン接続 )

$W_1$  に対して,  $N$  は,  $\pi_* N_v = 0$ ,  $KN_v = v$  で定義されるものにあたる。

$$\begin{aligned} \tilde{g}(S, \tilde{\nabla}_N N) &= g(\pi_* S, \pi_* \tilde{\nabla}_N N) + g(KS, K\tilde{\nabla}_N N) \\ &= g(\pi_* S, \pi_* \tilde{\nabla}_N N) = g(\pi_* S, \nabla_{\pi_* N} \pi_* N) = 0 \end{aligned}$$

ゆえにM上の geodesic flow は保測的である。

### § 9 負の曲率をもつコンパクト・リーマン多様体の geodesic flow

この節で geodesic flow に関する Anosov の定理を証明しよう。

M を n 次元コンパクト・リーマン多様体で、すべての sectional curvature が負であるとす。

$R(X, Y) = -\nabla_X \cdot \nabla_Y + \nabla_Y \cdot \nabla_X + \nabla[X, Y]$  を曲率テンソルとし、直交している単位ベクトル  $e_1, e_2 \in TM_p$  に対し、 $g(R(e_1, e_2)e_1, e_2) < 0$  になる。M はコンパクトであるから、任意の p,  $e_1, e_2$  に対して、定数  $\lambda > 0$  が存在して、

$$g(R(e_1, e_2)e_1, e_2) < -\lambda^2 \quad (9.1)$$

定理 9.1

負の曲率をもつコンパクト・リーマン多様体上の geodesic flow は C-flow である。

証明

段階的に証明していこう。

(1) geodesic spray S に対し、 $\varphi_t = E_{x_p} tS$  とする。まず  $(\varphi_t)_*$  の行動を知らなければならない。

$$W_1 \ni v(0) = (x^i(0), v^i(0)), \quad TW_1 v \ni Y(0) = \sum_{i=1}^n \left\{ y^i(0) \frac{\partial}{\partial x^i} + y^{n+i}(0) \frac{\partial}{\partial v^i} \right\}$$

(これを  $(y^i(0), y^{n+i}(0))$  で表わす),  $\varphi_t v(0) \equiv v(t) = (y^i(t), v^i(t))$ ,

$(\varphi_t)_* Y(0) \equiv Y(t) = (y^i(t), y^{n+i}(t))$  とする。

$S_v = (v^i, -\Gamma_{jk}^i v^j v^k)$  であるから、 $\varphi_t$  は次の微分方程式で定義される。

$$\begin{cases} \frac{dx^i}{dt} = v^i \\ \frac{dv^i}{dt} = -\Gamma_{jk}^i v^j v^k \end{cases} \quad (i, j, k = 1 \dots n) \quad (9.2)$$

$(\varphi_t)_*$  に対応するベクトル場は  $dS = (dv^i, d(-\Gamma_{jk}^i v^j v^k))$  であり、 $dS$  の Y におけ



るベクトルは  $dS(Y)$  である。一方、 $dx^i(Y) = y^i$ ,  $dv^i(Y) = y^{n+i}$  であるから、 $(\varphi_t)_*$  は次の方程式で定義されている。

$$\begin{cases} \frac{dy^i}{dt} = y^{n+i} \\ \frac{dy^{n+i}}{dt} = -\frac{\partial \Gamma_{jk}^i}{\partial x^l} y^l v^j v^k - 2\Gamma_{jk}^i v^j y^{n+k} \end{cases} \quad (9,3)$$

$\pi_* Y(t)$ ,  $KY(t)$  に対して次の lemma が成立する。

lemma 9,1

$$\frac{D}{dt} \pi_* Y(t) = KY(t) \quad (9,4)$$

$$\frac{D}{dt} KY(t) = R(v(t) \cdot \pi_* Y(t)) v(t) = 0 \quad (9,5)$$

ここで  $\frac{D}{dt} = \nabla_{\pi_* s}$  である。(  $\pi_* s$  に関する共変微分 )

証明

i)  $\pi_* Y = \sum_{i=1}^n y^i \frac{\partial}{\partial x^i}$  であるから、(1,1,2), (1,1,3) を用いると、

$$\begin{aligned} \frac{D}{dt} \pi_* Y &= \sum_{i=1}^n \left( \frac{dy^i}{dt} + \sum_{j,k=1}^n \Gamma_{jk}^i y^j \frac{dx^k}{dt} \right) \frac{2}{2x^i} \\ &= \sum_{i=1}^n \left( y^{n+i} + \sum_{j,k=1}^n \Gamma_{jk}^i y^j v^k \right) \frac{2}{2x^i} = KY \end{aligned}$$

(以後、まぎらわしい場合を除いて  $\Sigma$  は書かず、また計算の途中では (i) - 成分だけを書くことにしよう。)

$$ii) \frac{D}{dt} KY = \frac{d(y^{n+i} + \Gamma_{jk}^i y^j v^k)}{dt} + \Gamma_{jl}^i (y^{n+j} + \Gamma_{km}^j y^k v^m) \frac{2x^l}{dt}$$

(1,1,2), (1,1,3) より

$$\begin{aligned} &= -\frac{\partial \Gamma_{jk}^i}{\partial x^l} y^l v^j v^k - 2\Gamma_{jk}^i v^j y^{n+k} + \frac{\partial \Gamma_{jk}^i}{\partial x^l} v^l y^j v^k + \\ &+ \Gamma_{jk}^i y^{n+j} v^k - \Gamma_{jk}^i \Gamma_{lm}^k y^j v^l v^m + \Gamma_{jk}^i y^{n+j} v^k + \Gamma_{jl}^i y^{n+j} v^k + \\ &+ \Gamma_{jl}^i \Gamma_{km}^j y^k v^m v^l \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &= - \left( \frac{\partial \Gamma_{jk}^i}{\partial x^l} - \frac{\partial \Gamma_{jl}^i}{\partial x^k} + \Gamma_{lm}^i \Gamma_{kj}^m - \Gamma_{km}^i \Gamma_{jl}^m \right) v^j y^l v^k \\
 &= -R_{jlk}^i v^j y^l v^k = -R(v, \pi_* Y) v
 \end{aligned}$$

Q. E. D.

(2) tangent plane field  $\mathcal{X}, \mathcal{Y}$  を与えよう。

$W_1 \ni v$  に対して,  $U_v$  を次の様にする。

$$U_v = \{ X \in TW_v; g(\pi_* X, v) = 0, g(KX, v) = 0 \}$$

これは  $W_1$  の接ベクトルで,  $S$  に直交しているものの全体である。明らかに  $U_v$  は  $TW_{1v}$  の部分空間になっている。また  $U_v$  は  $\varphi_t$ -不変 ( $(\varphi_t)_* U_v = U_{\varphi_t v}$ ) である。実際,

$$\frac{d}{dt} g(\pi_* X, v) = g\left(\frac{D}{dt} \pi_* X, v\right) + g\left(\pi_* X, \frac{D}{dt} v\right) = g(KX, v) = 0$$

$$\frac{d}{dt} g(KX, v) = g\left(\frac{D}{dt} KX, v\right) + g\left(KX, \frac{D}{dt} v\right) = g(-R(v, \pi_* X)v, v) =$$

$$= 0$$

そこで  $\mathcal{X}, \mathcal{Y}$  を次の様にする。

$$\mathcal{X}_v = \{ Z \in U_v; (\varphi_t)_* Z \xrightarrow{t \rightarrow -\infty} 0 \}$$

$$\mathcal{Y}_v = \{ Z \in U_v; (\varphi_t)_* Z \xrightarrow{t \rightarrow +\infty} 0 \}$$

明らかに  $\mathcal{X}_v, \mathcal{Y}_v$  は  $U_v$  の部分空間になっている。実はこの  $\mathcal{X}, \mathcal{Y}$  が拡大, 縮小している tangent plane field になっているのである。まず  $TW_{1v} = \mathcal{X}_v \oplus \mathcal{Y}_v \oplus S_v$  を示めよう。

今後,  $g(X, Y) = \langle X, Y \rangle, \langle X, X \rangle = \|X\|^2$  と書く事にする。

(9.4), (9.5) より

$$\begin{aligned}
 \frac{D^2}{dt^2} \pi_* Y + R(v, \pi_* Y)v &= 0 \\
 \langle R(v, \pi_* Y)v, \pi_* Y \rangle &= - \langle \frac{D^2}{dt^2} \pi_* Y, \pi_* Y \rangle
 \end{aligned}$$

$$= - \frac{d}{dt} \langle \frac{D}{dt} \pi_* Y, \pi_* Y \rangle + \left\| \frac{D}{dt} \pi_* Y \right\|^2$$

$$= -\frac{1}{2} \frac{d^2}{dt^2} \|\pi_* Y\|^2 + \left\| \frac{D}{dt} \pi_* Y \right\|^2$$

ゆえに

$$\frac{d^2}{dt^2} \|\pi_* Y\|^2 = -2 \langle R(v, \pi_* Y) v, \pi_* Y \rangle + 2 \|KY\|^2 \quad (9,6)$$

特に  $Y \in U_v$  のとき,  $\langle v, \pi_* Y \rangle = 0$  であるから

$$\frac{\langle R(v, \pi_* Y) v, \pi_* Y \rangle}{\|\pi_* Y\|^2} \leq -\lambda^2$$

ゆえに

$$\frac{d^2}{dt^2} \|\pi_* Y\|^2 \leq 2\lambda^2 \|\pi_* Y\|^2 \quad (9,7)$$

また (9,5) より,

$$\left\| \frac{D}{dt} KY \right\| \leq A \|\pi_* Y\| \quad (9,8)$$

ここで,  $A = \max_{\|\pi_* Y\|=1, v \in w_1} \|R(v, \pi_* Y) v\|$  である。

さらに,

$$\frac{d}{dt} \|\pi_* Y\| = \frac{d}{dt} \langle \pi_* Y, \pi_* Y \rangle = 2 \langle \pi_* Y, \frac{D}{dt} \pi_* Y \rangle = 2 \langle \pi_* Y, KY \rangle$$

であるから,

$$\left| \frac{d}{dt} \|\pi_* Y\|^2 \right| \leq 2 \|\pi_* Y\| \cdot \|KY\| \quad (9,9)$$

(9,8) より

$$2 \|KY\| \left| \frac{d}{dt} \|\pi_* Y\| \right| = \left| \frac{d}{dt} \|\pi_* Y\|^2 \right| = \left| 2 \langle \pi_* Y, \frac{D}{dt} \pi_* Y \rangle \right| \leq 2A \cdot \|\pi_* Y\| \cdot \|KY\|$$

ここで  $\|KY\| \neq 0$  とすると,

$$\left| \frac{d}{dt} \|\pi_* Y\| \right| \leq A \|\pi_* Y\| \quad (9,10)$$

次の lemma が成立する。

lemma 9.2  $\|\pi_* Y(t)\|$  が  $0 \leq t \leq \frac{1}{\sqrt{A}}$  で単調減少であるなら,

$\|KY(0)\| \leq 2\sqrt{A} \|\pi_* Y(0)\|$  である。

証明

$\|\pi_* Y\|$  の単調減少性により,  $\frac{d}{dt} \|\pi_* Y\|^2 < 0$  ( $0 < t < \frac{1}{\sqrt{A}}$ )

ゆえに (9,9) より,  $0 < t < \frac{1}{\sqrt{A}}$  において  $\|KY\| \neq 0$  となる。

$$(9,10) \text{ より, } 0 < t < \frac{1}{\sqrt{A}} \text{ において } \left| \frac{d}{dt} \|KY(t)\| \right| \leq A \|\pi_* Y(t)\| \leq A \|\pi_* Y(0)\|$$

この事により,

$$\|KY(t)\| \geq \|KY(0)\| - A \|\pi_* Y(0)\| \cdot t \quad (0 \leq t \leq \frac{1}{\sqrt{A}})$$

ゆえに,

$$\|KY(t)\|^2 \geq \|KY(0)\|^2 - 2A \|\pi_* Y(0)\| \cdot \|KY(0)\| t$$

(9,6) において,  $-2 < R(v, \pi_* Y) v, \pi_* Y > > 0$  であるから,

$$\frac{d^2}{dt^2} \|\pi_* Y\| \geq 2 \|KY\|^2$$

である。ゆえに,

$$\frac{d^2}{dt^2} \|\pi_* Y(t)\|^2 \geq 2 \|KY(t)\|^2 \geq 2 \|KY(0)\|^2 - 4A \|\pi_* Y(0)\| \cdot$$

$$\|KY(0)\|$$

これを 0 から s まで積分すると, ( $0 \leq s \leq \frac{1}{\sqrt{A}}$ )

$$\frac{d}{dt} \|\pi_* Y(t)\|^2 \Big|_0^s \geq 2 \|KY(0)\|^2 s - 2A \|\pi_* Y(0)\| \cdot \|KY(0)\| s^2$$

(9,9) より  $\left| \frac{d}{dt} \|\pi_* Y(0)\|^2 \right| \leq 2 \|\pi_* Y(0)\| \cdot \|KY(0)\|$  であるから,

$$\frac{d}{ds} \|\pi_* Y(s)\|^2 \geq 2 \|KY(0)\|^2 s - 2A \|\pi_* Y(0)\| \cdot \|KY(0)\|^2 s - 2$$

$$\|\pi_* Y(0)\| \cdot \|KY(0)\|$$

ここにおいて  $s = \frac{1}{\sqrt{A}}$  とおくと,  $\frac{d}{dt} \|\pi_* Y(t)\|^2 \leq 0$  であるから,

$$\begin{aligned} 0 &\geq \frac{2 \|KY(0)\|^2}{\sqrt{A}} - 4 \|\pi_* Y(0)\| \cdot \|KY(0)\| \\ &= \frac{2 \|KY(0)\|}{\sqrt{A}} \{ \|KY(0)\| - 2\sqrt{A} \|\pi_* Y(0)\| \} \end{aligned}$$

Q. E. D.

(9,7) より  $\frac{d^2}{dt^2} \|\pi_* Y\|^2 > 0$  であるから  $\|\pi_* Y\|^2$  は凸-函数である。

$Y \in \mathcal{X}_v$  とすると,  $\|\pi_* Y\|^2 + \|KY\|^2 \xrightarrow{t \rightarrow -\infty} 0$  であるから,  $\|\pi_* Y\|^2 \xrightarrow{t \rightarrow -\infty} 0$  となり, 凸性から,  $\|\pi_* Y(-t)\|^2$  は単調減少になっていることがわかる。同様に  $Y \in \mathcal{Y}_v$  なら,  $\|\pi_* Y(t)\|^2$  が単調減少になっている。

lemma 9,2 にこの事をあてはめて見ると, 任意の  $t$  に対して,

$$\begin{aligned} Y \in \mathcal{X}_v \text{ のとき, } & \|KY\| \leq 2\sqrt{A} \|\pi_* Y\| \\ Y \in \mathcal{Y}_v \text{ のとき, } & \|KY\| \leq 2\sqrt{A} \|\pi_* Y\| \end{aligned} \quad (9,11)$$

また次の事がわかる。

$$\mathcal{X}_v \cap \mathcal{Y}_v = 0 \quad (v \in W_1) \quad (9,12)$$

(凸であって単調減少と単調増加が同時に起るような函数は存在しないことによる。)

ここで,  $TM_p \ni v$  に対して,  $TM_p(v)$  を次のように与える。

$$TM_p(v) = \{ \eta \in TM_p; \langle \eta, v \rangle = 0 \}$$

$TM_p(v)$  を用いれば,  $U_v$  は次の様にもいえる。

$$U_v = \{ X \in TW_v; \pi_* X, KX \in TM_p(v) \}$$

lemma 9,3

任意の  $\eta_0 \in TM_p(v)$  に対し,  $\pi_* Y = \pi_* Y' = \eta_0$  となる  $Y \in \mathcal{X}_v, Y' \in \mathcal{Y}_v$  が存在する。

証明

$\mathcal{Y}_v \ni Y'$  の存在だけを示めそう。 $\mathcal{X}_v \ni Y$  の存在は時間を逆にとってやればよい。 $\pi_* Y' = \eta_0, KY' = \zeta_0$  としたときに  $\mathcal{Y}_v \ni Y'$  となるような  $\zeta_0 \in TM_p(v)$  を構成する。

$\eta_n(0) = \eta_0, \eta_n(n) = 0 \quad (n = 1, 2, \dots)$  を境界条件にもつ方程式 (9,4), (9,5) の解を  $\{ \eta_n(t), \zeta_n(t) \}$  とする。

$\|\eta_n(t)\|^2$  は  $0 \leq t \leq n$  において凸で単調減少である。

$n > \frac{1}{\sqrt{A}}$  なる  $n$  に対して, lemma 9,2 より,  $\|\zeta_n(0)\| \leq 2\sqrt{A} \|\eta_0\|$

ゆえに  $\{ \zeta_n(0) \}$  の収束する部分列  $\{ \zeta_{n_k}(0) \}$  が存在する。

$\lim_{n_k \rightarrow +\infty} \zeta_{n_k}(0) = \zeta_0$  とするとこれが求めるものである。

実際,  $\{ \eta(t), \zeta(t) \}$  を境界条件  $\eta(0) = \eta_0, \zeta(0) = \zeta_0$  の方程式 (9,4), (9,5) の解とする。明らかに, 任意の  $t$  に対し,  $\lim_{n_k \rightarrow +\infty} \eta_{n_k}(t) = \eta(t)$

$\lim_{t \rightarrow +\infty} \|\eta(t)\| = 0$  を示す。もし定数  $a > 0$  が存在して  $\|\eta(t)\| > a$  ならば, (9,7)

より  $\frac{d^2}{dt^2} \|\eta(t)\|^2 > 2\lambda^2 a^2$  であるから,  $\lim_{t \rightarrow +\infty} \|\eta(t)\| = +\infty$  となり, これは

$\|\eta(t)\|^2$  の減少性に矛盾する。ゆえに  $\lim_{t \rightarrow +\infty} \|\eta(t)\| = 0$

また (9.11) より  $\|\zeta(t)\| \leq 2\sqrt{A}\|\eta(t)\|$  であるから  $\lim_{t \rightarrow +\infty} \|\zeta(t)\| = 0$

ゆえに,  $\lim_{t \rightarrow +\infty} \|Y'(t)\| = 0$ , すなわち  $Y' \in \Upsilon_V$  である。

Q. E. D.

$\dim TM_p(v) = n-1$  であるから, lemma 9.3 より,  $\dim \mathcal{X}_V \geq n-1$ ,  $\dim \Upsilon_V \geq n-1$ , 一方  $\dim U_V = 2n-2$  であるから (9.12) より,

$$U_V = \mathcal{X}_V \oplus \Upsilon_V, \quad \dim \mathcal{X}_V = \dim \Upsilon_V = n-1$$

$$\text{すなわち, } TW_{1V} = \mathcal{X}_V \oplus \Upsilon_V \oplus S_V \quad (9.13)$$

以上, tangent plane field  $\mathcal{X}_V, \Upsilon_V$  が得られた。

(3)  $\mathcal{X}, \Upsilon$  がそれぞれ拡大, 縮小している事を示そう。そのためによく知られた次の lemma が必要である。

lemma 9.4  $r(t)$  を  $t \geq 0$  で定義された,  $C^2$ -級の実函数とし,  $r(t) \geq 0, \ddot{r}(t) \geq 2\lambda^2 r(t), r(0) = r_0, \dot{r}(0) = \dot{r}_0 > 0$  であるとき,

$$r(t) \geq r_0 \operatorname{ch} \sqrt{2} \lambda t + \frac{1}{\sqrt{2} \lambda} \dot{r}_0 \operatorname{sh} \sqrt{2} \lambda t$$

lemma 9.4 より

$$\begin{aligned} r(t) &\geq r_0 \operatorname{ch} \sqrt{2} \lambda t + \frac{1}{\sqrt{2} \lambda} \dot{r}_0 \operatorname{sh} \sqrt{2} \lambda t \\ &\geq r_0 \frac{e^{\sqrt{2} \lambda t} + e^{-\sqrt{2} \lambda t}}{2} = \frac{1}{2} r_0 e^{\sqrt{2} \lambda t} (1 + e^{-2\sqrt{2} \lambda t}) \geq \frac{1}{2} r_0 e^{\sqrt{2} \lambda t} \end{aligned}$$

$\mathcal{X}_V \ni Y, r(t) = \|\pi_* Y(t)\|^2$  とすると (9.7) よりこの  $r(t)$  が lemma 9.4 の条件を充している事がわかる。ゆえに,

$$\|\pi_* Y(t)\|^2 \geq \frac{1}{2} e^{\sqrt{2} \lambda t} \|\pi_* Y(0)\|^2 \quad (t \geq 0)$$

(9.11) により,

$$\begin{aligned} \|Y(0)\|^2 &= \|\pi_* Y(0)\|^2 + \|KY(0)\|^2 \leq (1+4A) \|\pi_* Y(0)\|^2 \\ &\leq 2(1+4A) e^{-\sqrt{2} \lambda t} \|\pi_* Y(t)\|^2 \\ &\leq 2(1+4A) e^{-\sqrt{2} \lambda t} \|Y(t)\|^2 \end{aligned}$$

ゆえに,

$$\|Y(t)\| \geq \frac{1}{\sqrt{2(1+4A)}} e^{\frac{1}{\sqrt{2}}\lambda t} \|Y(0)\|, \quad (t \geq 0)$$

また  $t \leq 0$  のときは, 初期値  $\|\pi_* Y(0)\|^2$  と  $\|\pi_* Y(t)\|$  との評価を初期値  $\|\pi_* Y(t)\|$  と  $\|\pi_* Y(0)\|$  との評価におき代えてやれば,

$$\|\pi_* Y(t)\|^2 \leq 2 e^{\sqrt{2}\lambda t} \|\pi_* Y(0)\|^2, \quad (t \leq 0)$$

(9.11) により,

$$\begin{aligned} \|Y(t)\|^2 &\leq (1+4A) \|\pi_* Y(t)\|^2 \leq 2(1+4A) e^{\sqrt{2}\lambda t} \|\pi_* Y(0)\|^2 \\ &\leq 2(1+4A) e^{\sqrt{2}\lambda t} \|Y(0)\|^2 \end{aligned}$$

ゆえに,

$$\|Y(t)\| \leq 2(1+4A) e^{\frac{1}{\sqrt{2}}\lambda t} \|Y(0)\|, \quad (t \leq 0)$$

$\forall v \in Y$  のときは,  $r(t) = \|\pi_* Y(-t)\|^2$  とすれば同様に C-条件の (F, 3) を充していることがいえる。

ゆえに  $\mathcal{Y}$  はそれぞれ拡大, 縮少する tangent plane field であることが示めされた。

以上, 定理 9.1 が証明された。

Q. E. D.

注意 9.1

定理 9.1 と C-flow に関する二者択一の定理 (定理 5.8) と Arnold の rotation number に関する定理 ([4]) を用いると, n次元コンパクト・リーマン多様体上の geodesic flow は K-flow であることがいえる。

## § 10 horocycle flow

1.  $\dim M = 2$  の場合を考えよう。(M に対して  $W, W_1$  は § 8 で定義したものである)  $W \ni v$  に対し,  $v$  と直交し, 長さが等しいベクトルを  $u(v)$  とする。(v に対し, 右手系になる様に  $u$  が唯一つ定まる),  $k$  を定数とし, 次のベクトル場で定義される flow を考えよう。

$$\begin{cases} \pi_* H_v = v \\ KH_v = ku \end{cases} \quad (10.1)$$

この flow は, geodesic curvature が  $k$  の曲線にそって接ベクトルを移動するもので

ある。(k=0のときは geodesic flow と一致する)この様なベクトル場を  $H^{(k)}$  と書いて、  
 これで flow をも表わすことにする。flow  $H^{(k)}$  は  $W_1$  に制限でき、しかも保測的である事がい  
 える。

lemma 9,1 と同様な次の lemma が成立する。

lemma 10,1

$$\frac{D}{dt} \pi_* Y(t)_v = KY(t)_v \quad \dots \dots \dots (10,2)$$

$$\frac{D}{dt} KY(t)_v = -R(v, \pi_* Y(t)_v)v + k K\tilde{Y}(t)_u \quad \dots \dots \dots (10,3)$$

(ここで、 $\pi_* Y_v = \pi_* \tilde{Y}_u$ ,  $\langle KY_v, K\tilde{Y}_u \rangle = 0$  である。)

ここで flow  $H^{(k)}$  を  $W_1$  に制限して考えよう。すなわち (10,1), (10,2), (10,3)  
 において、 $\|v\| = \|u\| = 1$ ,  $\langle v, KY \rangle = 0$  となっている。

$TM_{\pi(v)} \ni \pi_* Y, KY$  であるが、 $TM_{\pi(v)}$  は  $(v, u)$  で張られているから、 $\pi_* Y, KY$  は  
 次の様に置き代える事ができる。

$$\begin{cases} \pi_* Y = x \cdot v + y \cdot u \\ KY = z \cdot u \end{cases} \quad \dots \dots \dots (10,4)$$

(10,4) を (10,2) に代入して、

$$\frac{D}{dt} \pi_* Y = \dot{x} \cdot v + x \cdot \frac{Dv}{dt} + \dot{y}u + y \frac{Du}{dt} = zu$$

$$\dot{x}v + kx \cdot u + \dot{y}u - kyv = zu$$

$$\therefore (\dot{x} - ky)v + (\dot{y} + kx - z)u = 0$$

これより、

$$\begin{cases} \dot{y} + kx = z \\ \dot{x} = ky \end{cases} \quad \dots \dots \dots (10,5)$$

また (10,4) を (10,3) に代入して、

$$\frac{D}{dt} KY = \dot{z}u - kzv = -R(v, xv + yu)v + kK\tilde{Y}_u$$

u との内積を取ると

$$\begin{aligned} \dot{z} \langle u, u \rangle - kz \langle v, u \rangle &= -x \langle R(v, v)v, u \rangle - y \langle R(v, u)v, u \rangle + \\ &+ k \langle K\tilde{Y}_u, u \rangle \end{aligned}$$

ここで  $\langle u, u \rangle = 1$ ,  $\langle v, u \rangle = 0$ ,  $\langle R(v, v)v, u \rangle = 0$ ,  $\langle K\tilde{Y}_u, u \rangle = 0$  で  
 あるから、 $\langle R(v, u)v, u \rangle \equiv c(v)$  と置くと、



$$\dot{z} + c(v)y = 0 \quad \dots \dots \dots (10,6)$$

(10,5) と (10,6) より

$$\ddot{y} + [c(v) + k^2] y = 0 \quad \dots \dots \dots (10,7)$$

定理 10,1  $M$  が 2次元コンパクト・リーマン多様体で,  $\lambda > 0$  が存在して,  $c(v) + k^2 \leq -\lambda^2$  であるとき, flow  $H^{(k)}$  は  $C$ -flow であり, さらに  $K$ -flow である。

証明

(10,7) より

$$\frac{d^2}{dt^2} y^2 = -2 [c(v) + k^2] y^2 + 2 \dot{y}^2$$

ゆえに,

$$\frac{d^2}{dt^2} y^2 \geq 2 \lambda^2 y^2 \quad \dots \dots \dots (10,8)$$

(これは geodesic flow における (9,7) に対応している。)

(10,5) より,

$$|\dot{x}| = |k| |y| \quad \dots \dots \dots (10,9)$$

$$|\dot{z}| \leq A |y| \quad (A = \sup_{v \in W_1} |c(v)|)$$

$$\mathcal{X}_v = \{ TW_{1v} \ni Y; (\varphi_t)_* Y \xrightarrow{t \rightarrow -\infty} 0 \}$$

$$\mathcal{Y}_v = \{ TW_{1v} \ni Y; (\varphi_t)_* Y \xrightarrow{t \rightarrow +\infty} 0 \} \quad (\varphi_t = \text{Exp}_t H^{(k)})$$

この  $\mathcal{X}_v, \mathcal{Y}_v$  が拡大, 縮小している tangent plane field であることは次の様にしてわかる。

まず, (10,9) が (9,8) に対応していることを見れば, lemma 9,2 から,  $\mathcal{Y}_v \ni Y$  又は  $\mathcal{X}_v \ni Y$  に対応して,

$$\begin{cases} |x| \leq 2 \sqrt{|k|} |y| \\ |z| \leq 2 \sqrt{A} |y| \end{cases} \quad \dots \dots \dots (10,10)$$

$\|Y\|^2 = x^2 + y^2 + z^2$  であるから,  $y^2$  の凸性から,

$$\mathcal{X}_v \cap \mathcal{Y}_v = 0$$

また,  $(\varphi_t)_* H_v^{(k)} = H_{\varphi_t v}^{(k)}, \|H_{\varphi_t v}^{(k)}\| = \|v\|^2 + k^2 \|u\|^2 = 1 + k^2$  であるから,

$H_v^{(k)} \cap \mathcal{X}_v = 0, H_v^{(k)} \cap \mathcal{Y}_v = 0$  がいえる。

ゆえに,  $\dim \mathcal{X}_v \geq 1, \dim \mathcal{Y}_v \geq 1$  がいえれば,  $\mathcal{X}_v, \mathcal{Y}_v, H_v^{(k)}$  によって  $TW_{1v}$  が張られていることがわかる。しかしその事は (10,10) と lemma 9,3 から簡単にいえる。

(10,8), (10,10) と lemma 9,4 から  $\mathcal{X}_v, \mathcal{Y}_v$  が  $C$ -条件 (F, 3) を充していること

も定理 9,1 の場合と同様に示すことができる。

Q. E. D.

2. ここで  $c(v) = -1$  の場合を考える。すなわち  $M$  を定負曲率  $-1$  をもつ 2次元コンパクト・リーマン多様体とする。

このとき  $k=1$  とした  $H^{(1)}$  を horocycle flow という。この horocycle flow  $H^{(1)}$  のエントロピーが 0 であることを Kouchinirenko の定理を用いて証明しよう。

定理 10,2 horocycle flow のエントロピーは 0 である。

証明

(10,5), (10,7) より,  $\dot{y} + x = z$ ,  $\dot{x} = y$ ,  $\ddot{y} = 0$  である。

Kouchinirenko の定理により,  $\|Y(t)\|$  が  $t$  の多項式でおさえられていることを示せばよい。(  $\|Y(t)\|^2 = x^2 + y^2 + z^2$  )

実際, 方程式を解けば,  $x = \frac{1}{2}at^2 + bt + c$ ,  $y = at + b$ ,  $z = \frac{1}{2}at^2 + (a+b)t + c$  ( $a = \dot{y}(0)$ ,  $b = y(0)$ ,  $c = x(0)$ )

ゆえに定理は証明された。

Q. E. D.

定理 10,1, 定理 10,2 と古典的な結果によって次の事がいえる。

定理 10,3  $M$  が定負曲率をもって 2次元コンパクト・リーマン多様体とするとき,  $M$  上の flow  $H^{(k)}$  は  $k$  によって次の 3つの場合がでてくる。

(i)  $k^2 - 1 < 0$  のとき,  $H^{(k)}$  は C-flow, K-flow である。

(ii)  $k^2 - 1 = 0$  のとき,  $H^{(k)}$  は 0-エントロピー,  $\sigma$ -ヘルベック・スペクトルを持つ。

(iii)  $k^2 - 1 > 0$  のとき, すべての orbit は閉じている。

## 第 5 章 C-system のエントロピー

### § 1 1 C-system のエントロピー

1. C-system のエントロピーは Sinai [9] の方法を C-system に適用すれば次の様なものとして求まる。

$(M, \varphi, \mu)$  を C-diffeomorphism とし,  $\lambda(p)$  を  $\mathbb{R}^n$  上の単位立方体の体積の  $\varphi$  による変化率とすると,  $\varphi$  のエントロピー  $H(\varphi)$  は次のものになる。

$$H(\varphi) = \int_M \log \lambda(p) d\mu(p) \quad (1.1.1)$$

$(M, \varphi_t, \mu)$  を C-flow とする。  $\lambda_t(p)$  を  $\mathbb{R}^n$  上の単位立方体の体積の  $\varphi_t$  による変化率とする。

$$\alpha(p) = \frac{d}{dt} \log \lambda_t(p) \Big|_{t=0}, \quad h = \int_M \alpha(p) d\mu(p)$$

とすると  $\varphi_t$  のエントロピー  $H(\{\varphi_t\})$  は次の様になる。

$$H(\{\varphi_t\}) = h \cdot \log_2 e \quad (1.1.2)$$

(ただし, これらは  $\mu(M) = 1$  となっているものとして計算したものである。)

(1.1.1), (1.1.2) を具体的な C-system に適用して見よう。

2. 2次元トラス  $\mathbb{T}^2$  を考え,  $\mathbb{T}^2$  上の automorphism  $T_0$  を次の様に与える。

$$T_0; \begin{array}{l} x \rightsquigarrow 2x + y \\ y \rightsquigarrow x + y \end{array} \quad (1.1.3)$$

すなわち  $T_0$  は行列  $\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$  で表わされるものである。

$f$  を  $C^2$ -級の周期的 ( $f(x) = f(x+1)$ ) な実函数とし,  $f(0) = 0, f'(0) \neq 0$  であるとする。

この  $f$  に対し,  $\mathbb{T}^2$  上の automorphism  $T_f$  を次の様に与える。

$$T_f; \begin{array}{l} x \rightsquigarrow x' = 2x + y \\ y \rightsquigarrow y' = x + y + f(2x + y) \end{array} \quad (1.1.4)$$

$f$  の周期性から,  $T_f$  が  $\mathbb{T}^2$  上の automorphism になっている事は容易にいえる。また  $T_f$  が測度を保っていることは,  $T_f$  の Jacobian が 1 になることからわかる。(  $T_f$  は  $T_0$  の滑らかな変形である )

この様な  $T_0$ ,  $T_f$  に対して次の定理が成立する。

定理1 1,1

十分小さな  $f$  に対して,  $H(T_f) \leq H(T_0)$

証明

$T_0$  が  $C$ -diffeomorphism であることはよく知られている。だから定理3,1により, 十分小さな  $f$  に対して,  $T_f$  もまた  $C$ -diffeomorphism になる。この様な  $T_f$  に対しては (1 1,1) が使える。

(1 1,4) より

$$(T_f)^* \begin{cases} dx \rightsquigarrow dx' = 2 dx + dy \\ dy \rightsquigarrow dy' = dx + dy + Df(2x+y) dx' \end{cases} \quad (1 1,5)$$

となっている。  $k(x, y)$  を  $T_f$  の拡大する tangent plane field の方向の角度とし,  $k'(x, y) = k(T_f(x, y))$  とすると,

$$(T_f)^* \begin{cases} (dx, k dx) \rightsquigarrow (dx', k' dx') \end{cases} \quad (1 1,6)$$

となっている。

$$dx' = 2 dx + k dx = (2 + k) dx$$

$$k' dx' = dy' = dx + k dx + Df(2x+y) dx' = (1 + k) dx + Df \cdot dx'$$

であるから,

$$k' = \frac{1+k}{2+k} + Df \quad (Df = Df(2x+y)) \quad (1 1,7)$$

である。  $\lambda(x, y)$  を次の様に置く。

$$\lambda(x, y) = \frac{\sqrt{dx^2 + dy'^2}}{\sqrt{dx^2 + dy^2}} = \frac{\sqrt{k'^2 + 1}}{\sqrt{k^2 + 1}} \cdot \frac{dx'}{dx} = \frac{\sqrt{k'^2 + 1}}{\sqrt{k^2 + 1}} (2 + k) \quad (1 1,8)$$

この  $\lambda(x, y)$  が (1 1,1) における  $\lambda$  にあたる。ゆえに (1 1,1) を適用すると,

$$H(T_f) = \iint \log \lambda(x, y) dx dy = \iint \log \sqrt{k'^2 + 1} dx dy - \iint \log \sqrt{k^2 + 1} dx dy + \iint \log(2 + k) dx dy$$

一方  $T_f$  はコルゴード的であるから,

$$\iint \log \sqrt{k'^2 + 1} dx dy = \iint \log \sqrt{k^2 + 1} dx dy$$

ゆえに,

$$H(T_f) = \iint \log(2 + k) dx dy \quad (1 1,9)$$

ここで  $\mu = 2 + k$  と置き,  $f \equiv 0$  のとき ( $T_0$  のとき) の  $\lambda, \mu, k$  をそれぞれ  $\lambda_0, \mu_0, k_0$  とすると,

$$k'_0 = k_0, \lambda_0 = 2 + k_0 = \mu_0$$

$T_0$  と  $T_0^*$  は行列として等しいから,  $\lambda_0$  は  $T_0$  の固有値である。

すなわち,  $\lambda_0^2 - 3\lambda_0 + 1 = 0$ , であって  $\lambda_0 > 1$  であるから結局,

$$\lambda_0 = \mu_0 = \frac{1}{2}(3 + \sqrt{5}) \quad \dots \dots \dots (1, 1, 1, 0)$$

また  $(0, 0)$  は不動点であるから,  $\lambda(0, 0) = \mu(0, 0)$ ,  $k'(0, 0) = k(0, 0)$  である。

一方,

$$T_f^*(0, 0) = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 + 2Df(0) & 1 + Df(0) \end{pmatrix} \quad \dots \dots \dots (1, 1, 1, 1)$$

であるから,  $\mu^2(0, 0) - (3 + Df(0))\mu(0, 0) + 1 = 0$  である。  $Df(0) \approx 0$  を仮定しているから,  $\mu(0, 0) \approx \mu_0$  であることがわかる。

そこで,  $\nu(x, y) = \mu(x, y) - \mu_0$  と置くと,  $\nu(0, 0) \approx 0$  である。すなわち,

$$\iint \nu^2 dx dy > 0 \quad \dots \dots \dots (1, 1, 1, 2)$$

$\|f\|_{C^1} \rightarrow 0$  のとき  $\|\nu\|_{C^0} \rightarrow 0$  であることが要易にわかる。(ここで  $\|\cdot\|_{C^r}$  は  $C^r$  ノルムを表わす。)

そこで,

$$\mu' = 2 + k' = 2 + \frac{\mu - 1}{\mu} + Df = 3 - \frac{1}{\mu} + Df$$

であるから,  $\nu'$  を  $\nu$  で展開すると,

$$\nu' = 3 - \frac{1}{\mu_0 + \nu} - \mu_0 + Df = 3 - \frac{1}{\mu_0(1 + \frac{1}{\mu_0}\nu)} - \mu_0 + Df$$

$$= 3 - \frac{1}{\mu_0} - \mu_0 + \frac{\nu}{\mu_0^2} - \frac{\nu^2}{\mu_0^3} + O(\nu^2) + Df$$

(1, 1, 1, 0) より,  $3 - \frac{1}{\mu_0} - \mu_0 = 0$  であるから,

$$\nu' = \frac{1}{\mu_0^2}\nu - \frac{1}{\mu_0^3}\nu^2 + O(\nu^2) + Df \quad \dots \dots \dots (1, 1, 1, 3)$$

一方,

$$\iint \nu' dx dy = \iint \nu dx dy$$

$$\begin{aligned} \iint Df(2x+y) dx dy &= \int_0^1 \left( \int_0^1 f_y(2x+y) dy \right) dx = \int_0^1 [f(2x+1) - f(2x)] dx \\ &= 0 \end{aligned}$$

であるから, (1, 1, 1, 3) より,

$$\iint \nu \, dx dy = \frac{1}{\mu_0^2} \iint \nu \, dx dy - \frac{1}{\mu_0^3} \iint \nu^2 \, dx dy + \iint 0 (\nu^2) \, dx dy$$

$$\therefore \iint \nu \, dx dy = - \frac{1}{\mu_0 (\mu_0^2 - 1)} \iint \nu^2 \, dx dy + \iint 0 (\nu^2) \, dx dy \quad (1.1.14)$$

(1.1.9) より

$$H(T_f) = \iint \log \mu \, dx dy = \iint \log (\mu_0 + \nu) \, dx dy$$

$$\log (\mu_0 + \nu) = \log \mu_0 + \log \left( 1 + \frac{\nu}{\mu_0} \right) = \log \mu_0 + \frac{\nu}{\mu_0} - \frac{\nu^2}{2 \mu_0^2} + 0 (\nu^2)$$

であるから,

$$H(T_f) = \log \mu_0 + \frac{1}{\mu_0} \iint \nu \, dx dy - \frac{1}{2 \mu_0^2} \iint \nu^2 \, dx dy + \iint 0 (\nu^2) \, dx dy$$

(1.1.14) から

$$= \log \mu_0 - \frac{1}{\mu_0^2 (\mu_0^2 - 1)} \iint \nu^2 \, dx dy - \frac{1}{2 \mu_0^2} \iint \nu^2 \, dx dy$$

$$+ 0 (\iint \nu^2 \, dx dy)$$

$$= \log \mu_0 - \frac{\mu_0^2 + 1}{2 \mu_0^2 (\mu_0^2 - 1)} \iint \nu^2 \, dx dy + 0 (\iint \nu^2 \, dx dy)$$

$H(T_0) = \log \lambda_0 = \log \mu_0$  であるから (1.1.2) より, 十分小さい  $\nu$  (すなわち十分小さい  $f$ ) に対して,

$$H(T_f) - H(T_0) < 0$$

Q. E. D.

3. 次に § 1.0 の 2.における flow  $H^{(k)}$  を考えよう。 ( $k^2 < 1$ )

(1.0.5), (1.0.7) より

$$\begin{cases} \dot{y} + kx = z \\ \dot{x} = ky \\ \ddot{y} + (k^2 - 1)y = 0 \end{cases} \quad (1.1.15)$$

$X_p$  上のベクトル  $Y$  の長さの動きを方程式 (1.1.15) を解いて調べる。

初期値  $x(0) = y(0) = z(0) = 1$  で (1.1.15) を解けば, 拡大していることを考慮して,

$$\begin{aligned} x &= \frac{k}{\sqrt{1-k^2}} e^{\sqrt{1-k^2} t} \\ y &= e^{\sqrt{1-k^2} t} \\ z &= \frac{1}{\sqrt{1-k^2}} e^{\sqrt{1-k^2} t} \end{aligned} \quad (1.1.6)$$

ゆえに (1.1.6) より

$$\begin{aligned} \|Y(t)\| &= \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} = \sqrt{\frac{2}{1-k^2}} e^{\sqrt{1-k^2} t} \\ \|Y(0)\| &= \sqrt{\frac{2}{1-k^2}} \text{ であるから, } \|Y(t)\| / \|Y(0)\| = e^{\sqrt{1-k^2} t} \text{ である。} \end{aligned}$$

ゆえに,  $\lambda_t(p) = e^{\sqrt{1-k^2} t}$  となる。このとき,

$$\alpha(p) = \frac{d}{dt} \lambda_t(p) \Big|_{t=0} = \sqrt{1-k^2}$$

Mの全測度を1とすると,

$$h = \int_M \alpha(p) d\mu(p) = \int_M \sqrt{1-k^2} d\mu(p) = \sqrt{1-k^2}$$

すなわち flow  $H^{(k)}$  のエントロピー  $H(H^{(k)})$  は次のようになる。

$$H(H^{(k)}) = \sqrt{1-k^2} \cdot \log_2 e$$

注意 1.1

$H(H^{(1)}) = 0$  であることは定理 1.0.2 で証明されているから,  $H(H^{(k)})$  は  $k$  に関して連続である。

## 文 献 表

- [1] D. V. Anosov; Roughness of geodesic flows on a compact Riemannian manifold of negative curvature, Sov. Math. Dokl. V3. N4. (1962), P. 1068~1069
- [2] " ; Geodesic flows on closed Riemannian manifold of negative curvature, Trudy Instituta Steklova V. 90 (1967)
- [3] V. I. Arnold and A. Avez; Problèmes ergodiques de la mécanique classique, Gauthier-Villars. Paris (1966)
- [4] V. I. Arnold; Remarks on rotation numbers, Sibirski, Mat. Zhurnal, V2, N6 (1961)
- [5] " ; Some remarks on flows of line elements and frames, Sov. Math. Dokl. V2. (1961) P. 562~564
- [6] A. Avez; Ergodic theory of dynamical system, V. I, II, Lecture note at Univ. of Minnesota. (1966)
- [7] P. Dombrowski; On the geometry of the tangent bundle, J. Reine Angew. Math. 210 (1962) P. 73~88
- [8] S. Sasaki; On the differential geometry of tangent bundles of Riemannian manifolds I, II, Tohoku Math. J. V10 (1958) P. 338~354; Tohoku Math. J. V14 (1962) P. 146~155
- [9] Ja. G. Sinai; Dynamical system with countably multiple Lebeque spectrum II, Izv. Akad. Nauk. 30 (1966) P. 15~68
- [10] 十時東生; flowとエントロピー, Sem. on Prob. V20. (1964)



# 附 録

定負曲率を持つ Riemann 面上の

g e o d e s i c    f l o w

negative curvature を持つ compact manifold 上の geodesic flow の研究は C-flow の研究としてなされているわけであるが、ここでは、geodesic flow が ergodic になることを最初に証明した E. Hopf; Ergodentheorie. の Kapitel V; Ergodentheorie und die geodätischen Linien auf Flächen konstanter negativer Krümmung, の紹介を行なう。証明は調和函数の理論を使って行なわれる。必要とされる知識としては、Fuchsian group と調和函数の初歩的なことである。必要ならば、前者については〔1〕, 後者については普通の函数論の教科書を参照していただければよいが、本稿を読む上ではほとんどその必要はないと思う。

主定理は 2 に示すものであるが、manifold が必ずしも compact ではない点を注意しておきたい。

### 1. 双曲的非ユークリッド平面

考える空間を定めることから始めよう。 $z = x + iy = (x, y)$  平面内において  $K = \{z; |z| < 1\}$ ,  $C = \{z, |z| = 1\}$  とおく。K 上に次の metric を入れる。

$$ds = \frac{2 |dz|}{1 - z\bar{z}} \quad \dots \dots \dots (1)$$

(1) は、 $(x, y)$  について書けば、 $ds^2 = (dx^2 + dy^2) / (1 - (x^2 + y^2))^2$  と同じものである。K とその上の metric (1) とを合せたものを双曲的非ユークリッド平面 K と呼ぶ。この平面は又、上半平面、 $\{(x, y), y > 0\}$  に metric  $ds^2 = (dx^2 + dy^2) / y^2$  を入れたものと同様である。

双曲的非ユークリッド平面 K の曲率が -1 であることはよく知られている。(たとえば、〔2〕 P. 163, にも示されている。)

(1) に対応して、K 上の volume element  $d\sigma$  は次の式。

$$d\sigma = \frac{4 dx dy}{(1 - z\bar{z})^2} \quad \dots \dots \dots (2)$$

非ユークリッド平面 K においては次のことが成立している。

- (i) K を K の上に写す正則写像の全体を  $A(K)$  で示すと、 $A(K)$  の元 S は metric (1) を不変に保つ。更に K 上の等距離写像の全体を  $I(K)$  とし、 $\theta : z \rightarrow \bar{z}$  とすると、 $I(K) = A(K) + \theta A(K)$  となる。(〔3〕. P. 56. 定理)

なおここで、 $A(K)$  の元 S は一般に

$$S(z) = \frac{az + c}{cz + \bar{a}} \quad a\bar{a} - c\bar{c} = 1 \quad \dots \dots \dots (3)$$

の形をしている。

(ii)  $K$ 上の geodesic は、 $C$ に直交する(ユークリッド)円弧である。これは、 $z=0$ を通る geodesic がユークリッド直線であることと、(i)の  $A(K)$  の性質とを使って容易に示される。従って、2点間の geodesic は unique である。

次に、 $S \in A(K)$  によって、Poisson differential

$$\frac{1 - z\bar{z}}{|\zeta - z|^2} |d\zeta| \quad \dots \dots \dots (4)$$

が不変に保たれることを示そう。知られている事実として、複比  $[z_1, z_2, z_3, z_4] = (z_3 - z_1) \cdot (z_4 - z_2) / (z_3 - z_2) \cdot (z_4 - z_1)$  は  $S$  で不変である。従って、

$$\frac{dz_1 dz_2}{(z_1 - z_2)^2} = - [z_1, z_2, z_1 + dz_1, z_2 + dz_2] \quad \dots \dots \dots (5)$$

は  $S$  で不変。ここで  $z_1 = \zeta$ ,  $z_2 = z$  において(1)で割ると(4)が出る。(なお、Hopf は同じようにして (i)も証明している。)

$K$ 上の geodesic flow を定義しよう。

$\tilde{Q} = \{ P = (z, \varphi); \text{liner element, } i, e, Z \in K, \varphi \in R \pmod{2\pi} \}$ ,  $P$  は  $K$ 上の点と方向を合せたものであり、 $\varphi$  は  $X$ 軸とその方向とのなす角度である。 $P$ により、 $Z$ を通る  $\varphi$ 方向の geodesic が唯一つきまる。 $\tilde{Q}$ 上の flow  $P \rightarrow P_t$  を、 $P = (z, \varphi)$  に対して、 $t=0$ のとき  $Z$ 上にある点が、 $P$ によってきまる geodesic にそって速度1で移動したとき、 $t=t$ で到達する位置と方向を  $P_t = (z_t, \varphi_t)$  として定義する。空間  $K$ が完備なので、 $-\infty < t < +\infty$  に対して flow が定義される。この flow を  $\{ T_t \}$  と示す。

$S \in A(K)$  のとき、それに対応して  $\tilde{Q}$ 上の変換  $T(S)$  が次のように定まる。

$$T(S) ; (z, \varphi) \rightarrow (S(z), \varphi + \arg S'(z)) \quad \dots \dots \dots (6)$$

この変換は、 $dS(z) = S(z + dz) - S(z) = S'(z) dz + \dots$  において、 $\arg dS(z) \doteq \arg \{ S'(z) dz \} = \varphi + \arg S'(z)$  となっていることから分るように、 $S$ から自然に定まるものである。

$G$ を  $A(K)$  の部分群とすると、(6)によって  $\tilde{Q}$ 上の変換からなる群  $\Gamma(G) = \{ T(S) ; S \in G \}$  が定まる。

$\tilde{Q}$ 上に次の測度を入れて、 $\tilde{Q}$ を確率空間とする。



元である。従って、なめらかな函数  $f(\eta_1, \eta_2, s)$  によって、

$$dm = f(\eta_1, \eta_2, s) \frac{|d\eta_1| |d\eta_2|}{|\eta_1 - \eta_2|^2} ds \quad \text{のはづ。}$$

$dm$  も  $|d\eta_1| |d\eta_2| ds / |\eta_1 - \eta_2|^2$  も  $T$ -不変であるから  $f$  も  $T$ -不変。しかるに、任意の  $(\eta_1, \eta_2, s)$  と  $(\eta'_1, \eta'_2, s')$  に対して、 $T(\eta_1, \eta_2, s) = (\eta'_1, \eta'_2, s')$  となる  $T(S)$  が存在するから、 $f$  は定数でなければならない。

(Q. E. D.)

新座標  $(\eta_1, \eta_2, s)$  においては、 $\text{flow}\{T_t\}$  は、

$$T_t; (\eta_1, \eta_2, s) \rightarrow (\eta_1, \eta_2, s+t) \quad \dots \dots \dots (10)$$

である。

(9)と(10)とにより、測度  $dm$  が  $\text{flow}\{T_t\}$  の不変測度になっていることが分る。

## 2. 主定理

-1の定曲率を持つ2次元 Riemannian 多様体の普遍被覆は、1.で述べた双曲的非ユークリッド平面  $K$  になることか知られている。逆に、 $K$  上において、 $I(K)$  の適当な部分群 (不連続群) による商空間を考えれば、完備な -1の定曲率を持つ2次元多様体を作ることができる。

こゝでは、特に  $G$  が  $A(K)$  の部分群で、第1種 Fuchsian group のときについて考察する。(この限定は、本質的な制限ではないのであるか、その説明は省略する。又、3次元空間内には完備な -1の定曲率曲面は存在しないことも注意しておく。)

このとき、 $G$  の基本領域と呼ばれる領域  $R$  が定まって、次の性質を持っている。

- (i)  $R$  は  $z=0$  を含む  $K$  内の領域であって、 $G$  のすべての元の isometric circle の外部にある。
- (ii)  $R$  の境界は、2つづつ組になった、互に共役な isometric circle である。
- (iii)  $R$  の内点には互に共役な点は存在しない。
- (iv)  $R$  に共役な領域の全体は、互に共有点を持たない可算個の領域からなり、それらは  $K$  をうめつくす。

詳しくは、[1] を参照してほしいが、簡単な説明を加えておく。2つの点、領域等が共役とは、 $G$  の元によって互に写されることである。isometric circle は  $C$  に直交する円弧になっている。  $R$  を  $G$  による  $K$  の商空間と同一視する。

$G$  に対応する  $\Gamma = \Gamma(G)$  による  $\tilde{Q}$  の商空間  $Q$  が決まる。1.で見たように、 $G$  の元は等距離写像で

あるのでこの $\mathcal{Q}$ は $R$ 上の linear element の全体と同一視でき、 $\Gamma$ の元が $dm$ を不変に保っているので、 $\tilde{\mathcal{Q}}$ 上の flow  $\{T_t\}$  を $\mathcal{Q}$ 上に自然に写すことができる。この flow をやはり  $\{T_t\}$  で示すことにする。これにより  $\{T_t\}$  は、 $-1$ の定曲率を持つ2次元多様体 $R$ 上の geodesic flow である。

特に我々は、 $\sigma(R) < \infty$  の場合を取り扱おう。たとえば、 $R$ が有限個の弧で囲まれている場合には、たとえ $R$ の頂点が $C$ 上にあっても $m(R) < \infty$  が示される。(これは、 $K$ を上半平面  $\{(x, y) | y > 0\}$  に頂点が $\infty$ 点に行くように写して面積を計算してみれば分る。)

主定理 上のようにして定めた $\mathcal{Q}$ 上の flow  $\{T_t\}$  ( $i, e, R$ 上の geodesic flow) は ergodic である。

これが我々の目標とする定理である。考えている平面が、完備ではあるが、compact とは限らないところを注目しよう。

### 3. 主定理の変形

上の定理を同値な命題におきかえて、調和函数の理論を使える形にする。

Th. 1. 主定理は次の命題と同値である。

命題(a)  $\left\{ \begin{array}{l} A \text{ を } 2 \text{次元トーラス } (\eta_1, \eta_2) \text{ 上の可測集合で,} \\ \iint A |d\eta_1| |d\eta_2| > 0 \text{ であり, } G\text{-不変 } (i, e, (\eta_1, \eta_2)) \\ \in A \text{ のとき } (S(\eta_1), S(\eta_2)) \in A \text{ とする。} \\ \Rightarrow A \text{ はトーラス上の全測度を持つ。} \end{array} \right\}$

(proof)

命題(a)  $\Rightarrow$  主定理  $M \subset \mathcal{Q}$ ;  $m$ -可測で  $\{T_t\}$ -不変;  $m(M) > 0$  なる集合 $M$ をとる。 $M$ と $\Gamma$ 共役な点全体を $\tilde{M}$ とすると $\tilde{M}$ は $\tilde{\mathcal{Q}}$ の可測集合で $\{T_t\}$ 不変であり、 $T_t$ は(10)の式故、 $(\eta_1, \eta_2, s)$ 空間内で考えるとき $\tilde{M}$ は $\tilde{M}$ の $(\eta_1, \eta_2)$ 空間への射影 $A$ により、 $\tilde{M} = A \times (-\infty, \infty)$ なる cylinder set である。 $m(M) > 0$ より $A$ の測度は正であるから命題(a)により全測度を持つことになり、従って $\tilde{M} = \tilde{\mathcal{Q}} \pmod{0}$ 。

逆  $A \times (-\infty, \infty) \subset \tilde{\mathcal{Q}}$ は $\Gamma$ -不変で $dm$ 測度正。従って、その $\mathcal{Q}$ 上への射影も正測度を持つ。主定理の ergod 性により、それは $\pmod{0}$ で $\mathcal{Q}$ と等しい。すなわち  $A \times (-\infty, \infty) = \tilde{\mathcal{Q}} \pmod{0}$ 。これは $A$ が全測度を持つことを示している。

(Q. E. D.)

Th. 2 Th. 1. の命題(a)は、次の命題(b)と同値である。

命題(b)  $G$ ; 第1種Fuchs群

$U(z, w); \{(z, w) \mid |z| < 1, |w| < 1\}$  で定義された  $z$  と  $w$  についてそれぞれ調和な有界関数で  $G$ -不変。  $i, e, S \in G$  に対し、  
 $U(S(z), S(w)) \equiv U(z, w)$  (11)  
 $U$  の境界値 (のちに説明) が存在して、その値が  $\Gamma$ -ラス  $|\zeta| = |r| = 1$  上の正測度を持つ集合の上で  $0$  に等しい。  
 $\Rightarrow U \equiv 0$ 。

(proof) (b) $\Rightarrow$ (a)も言えるが、それには命題(b)よりも強い定理を使うことになり、又我々が必要とするのは(b) $\Rightarrow$ (a)だけであるので、それだけを証明する。

(b) $\Rightarrow$ (a).  $A$  を(a)の仮定を満たす可測集合で全測度を持たないものとする。このとき、 $A$  の測度が  $0$  になることを言えばよい。

$U$  を  $A$  の定義関数とする。仮定より  $U$  は可測で、 $G$ -不変。

$$\forall S \in G, \quad U(S(\eta_1), S(\eta_2)) = U(\eta_1, \eta_2) \quad \dots \dots \dots (12)$$

Poisson 積分を考える。一般に、 $u(\zeta)$  が  $C$  上の可積分関数とするとき、

$$u(z) = \frac{1}{2\pi} \int_{|\zeta|=1} u(\zeta) \frac{1-z\bar{\zeta}}{|\zeta-z|^2} |d\zeta| \quad \text{は } \{z, |z| < 1\} \text{ で調和になる。従って、}$$

$|z| < 1, |r| = 1$  に対して、

$$U(z, r) = \frac{1}{2\pi} \int_{|\zeta|=1} U(\zeta, r) \frac{1-z\bar{\zeta}}{|\zeta-z|^2} |d\zeta| \quad \dots \dots \dots (13)$$

とおくと、 $U(z, r)$  はほとんどすべての  $r$  に対して、 $r$  を fix したとき  $\{z, |z| < 1\}$  において、 $z$  についての調和関数である。

$$|U(z, r)| \leq \frac{1}{2\pi} \int_{|\zeta|=1} |U(\zeta, r)| \frac{1-z\bar{\zeta}}{|\zeta-z|^2} |d\zeta| \leq \frac{1}{2\pi} \int_{|\zeta|=1} \frac{1-z\bar{\zeta}}{|\zeta-z|^2} |d\zeta| = 1$$

(1のPoisson積分)

であるから、 $U(z, r)$  は絶対値が1より小さく、 $z$ : fix に対しては  $|r| = 1$  上で  $r$  について可測である。そこで  $|w| < 1$  として、

$$U(z, w) = \frac{1}{2\pi} \int_{|r|=1} U(z, r) \frac{1-w\bar{r}}{|r-w|^2} |dr| \quad \dots \dots \dots (14)$$

とおくと、同様にして  $U(z, w)$  は  $|z| < 1, |w| < 1$ , において有界 (絶対値1より小) で  $z$  及び  $w$  について調和な関数である。 $w$  について調和なことは(14式がPoisson 積分であるか

らであり、 $z$ については、(14)で微分を考えると、微分と積分の順序を変えられることからである。  
 $U(z, w)$ はPoisson 2重積分、

$$U(z, w) = \frac{1}{4\pi^2} \iint_{|r|=|\zeta|=1} U(\zeta, r) \frac{1-z\bar{z}}{|\zeta-z|^2} \cdot \frac{1-w\bar{w}}{|r-w|^2} |d\zeta| |dr|.$$

(4)のPoisson - differential がS-不変であることと条件(12)とこの式から、 $U(z, w)$ はG-不変でしかも有界な調和函数である。すなわち $U(z, w)$ は命題(b)の条件(11)を満している。

$U(\zeta, r)$ ,  $|\zeta|=|r|=1$ が $U(z, w)$ ,  $|z|<1$ ,  $|w|<1$ の境界値とは、

$$\lim_{r=p=1} \iint_{|\zeta|=|r|=1} |U(r\zeta, pr) - U(\zeta, r)|^2 |d\zeta| |dr| = 0 \quad \dots \dots \quad (15)$$

が成立することである。今の場合には、最初にAの定義函数として与えた $U(\zeta, r)$ に対して、(15)が成立している。そのことの証明は、一変数のときの同様の式、

$$\lim_{r=1} \int_{|\zeta|=1} |u(r\zeta) - u(\zeta)|^2 |d\zeta| = 0 \quad \dots \dots \quad (16)$$

を証明するのとまったく同様にできる。これについては下で説明を与える。

(15)が言えたとすると、 $U(z, w)$ の境界値が存在して最初に与えられた $U(\zeta, r)$ に等しい。従って $U(z, w)$ は命題(b)の条件をすべて満足していることになり、 $U(z, w) \equiv 0$ 。従って $U(\zeta, r) = 0$  a. e., これはAの測度が0であることを示している。

(Q. E. D.)

(16)は、 $u(\zeta)$ が $|\zeta|=1$ 上で2乗可積分のとき、そのPoisson 積分 $u(z)$ に対して(16)式が成立することを言うにある。

$$\zeta = e^{i\theta}, z = re^{i\varphi}, f_r(\theta) = (1-r^2) / (1-r^2 - 2r\cos\theta)$$

とおくと、

$$u(re^{i\varphi}) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} u(e^{i\theta}) \cdot f_r(\theta - \varphi) d\theta \quad \text{であり、}$$

$f_r(\theta)$ は (i)  $f_r(\theta) > 0$ ,  $0 \leq r < 1$ , (ii) 1のPoisson 積分。

(iii)  $r \rightarrow 1$ につれて測度 $f_r(\theta)$ は $\theta = 0$ に集中する。という性質を持つ。性質(ii)とSchwarzの不等式より、

$$|u(re^{i\varphi}) - u(e^{i\varphi})|^2 \leq \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} |u(e^{i(\varphi-\theta)}) - u(e^{i\varphi})|^2 f_r(\theta) d\theta$$



$\forall \varepsilon > 0$  に対して Lebesgue の定理により  $\exists \delta, |\theta| < \delta$  のとき

$$\int_0^{2\pi} |u(e^{i(\varphi-\theta)}) - u(e^{i\varphi})|^2 d\varphi < \varepsilon \quad \text{とできる。}$$

性質 (iii) により,  $r$  が 1 に近いとき

$$\int_0^{2\pi} |u(re^{i\varphi}) - u(e^{i\varphi})|^2 d\varphi \leq M \cdot \varepsilon. \quad M \text{ は } \|u\| \text{ により決まる定数。}$$

(Q. E. D.)

2変数の函数の境界値については,  $U(\zeta, r), |\zeta| = |r| = 1, U(z, r), |z| < 1, |r| = 1, U(\zeta, w), |\zeta| = 1, |w| < 1$ , の3つがあることを注意しよう。たとえば  $|z| < 1$  なる  $z$  を fix したとき, (16) により  $U(z, r)$  が定まる。

命題(b)でいう境界値とは, これら3つを含めたものである。

又, 調和函数があって境界値を持つとき, その境界値から Poisson 積分によって得られる調和函数はもとのものに等しい。

#### 4. 命題 (b) の証明

距離, 面積は, ことわりのない限り (1) の metric によるものである。

$K_1$  により,  $Z=0$  を中心とし半径 1 なる円の内部を示すものとする。その面積を  $\sigma(K_1)$  で示すと次式になる。

$$\sigma(K_1) = \pi (e^1 + e^{-1} - 2) \quad (17)$$

この式は次のようにして得る。 $K_1$  はユークリッドにおいても円であるからその半径を  $r$  とする。

$1 \cdot \sigma(K_1)$  を  $r$  によって表わすと,

$$1 = \int_0^r \frac{2 dr}{1-r^2} = \log \frac{1+r}{1-r}, \quad \sigma(K_1) = \int_0^{2\pi} \int_0^r \frac{dr d\theta}{(1-r^2)^2} = 4\pi \frac{r^2}{1-r^2}。$$

この両者から  $r$  を消去する。

3つの Lemma を準備する。 $G$  は 2 で説明した  $G$  である。

Lemma 1.  $G$  によって決まる定数  $a$  が存在して,

$$\forall B : K = \{ z ; |z| < 1 \} \text{ 内の可測集合で } G\text{-不変に対し,}$$

$$\frac{\sigma(B \cap K_1)}{\sigma(K_1)} < a \cdot \sigma(B \cap R) \quad \text{がなりたつ。}$$

こゝに  $R$  は  $G$  の基本領域。

Lemma 2.  $u(z) \geq 0$  が  $K$  で有界で調和で  $G$ -不変な函数。

$u(z)$  の境界値  $u(\zeta)$  が、正測度の集合の上で  $0$  に等しい。

$\Rightarrow u \equiv 0$ 。

(注. この  $u(z)$  は (16) のときの条件にありから  $u(\zeta)$  が存在。)

P. Lemma  $U(z, w)$ ; 命題(b)の条件を満たしている。

$U(0, r) = 0$  を満たすような  $r$  は、 $|r| = 1$  上で正測度をもつ。

こゝで  $U(0, r)$  は  $U(z, w)$  の境界値。(3.の最后を参照。)

以上の3つの Lemma を使って命題(b)を証明する。

(proof of 命題(b))  $E = \{r; |r| = 1, U(0, r) = 0\}$  とおく。

P. Lemma により  $E$  の測度は正である。

調和函数  $u(z)$  に対する Harnack の不等式

$$\frac{R-r}{R+r} u(z') \leq u(z) \leq \frac{R+r}{R-r} u(z')$$

において、特に  $z' = 0$  を考えると、 $r, R$  は  $0 < r < R < 1$  に任意にとれるので、 $R \rightarrow 1$  と  
 して、

$$\frac{1-r}{1+r} u(0) \leq u(z) \leq \frac{1+r}{1-r} u(0)$$

これを metric (1) によって表わせば、(17)の下で見たことより、

$$e^{-d(0, z)} u(0) \leq u(z) \leq e^{d(0, z)} u(0)。$$

この不等式により、 $U(z, w)$  を  $z$  についての調和函数とみて、

$$e^{-d(0, z)} U(0, w) \leq U(z, w) \leq e^{d(0, z)} U(0, w)。 \quad \dots (18)$$

$E_z = \{r; |r| = 1, U(z, r) = 0\}$  とおくと(18)と(16)より、 $E_z = E \pmod{0}$  が分る。

$U(z, w)$  に対する条件(11)の  $G$ -不変性と(4)の Poisson - differential の  $S$ -不変性により、次の等式が成立する。

$$\begin{aligned} U(S(0), w) &= U(0, S^{-1}(w)) = \frac{1}{2\pi} \int_{|r|=1} U(0, S^{-1}(r)) \frac{1 - S^{-1}(w) \overline{S^{-1}(w)}}{|S^{-1}(r) - S^{-1}(w)|^2} \\ &\quad |dS^{-1}(r)| \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_{|r|=1} U(0, S^{-1}(r)) \frac{1 - w \bar{w}}{|r - w|^2} |dr| \end{aligned}$$

この式は、 $U(0, S^{-1}(r))$  が  $U(0, S^{-1}(w))$  の境界値であることを示している。すなわち、 $U(0, S^{-1}(r))$  は  $U(S(0), w)$  の境界値である。ところで、 $U(S(0), w)$  の境界値  $U(S(0), r)$  は  $\mathbb{D}$  により  $L^2$  の意味で unique に決まっているはずであるから  $U(0, S^{-1}(r)) = U(S(0), r)$  a. e. 従って、

$$E_{S(0)} = \{ r ; U(S(0), r) = 0 \} = \{ r ; U(0, S^{-1}(r)) = 0 \} = \{ S(r') ; U(0, r') = 0 \} = S(E) \pmod{0}$$

一方、 $E_z = E \pmod{0}$  であったから、 $\forall S \in G$  に対し  $S(E) = E \pmod{0}$ 。すなわち  $E$  は  $G$ -不変である。

$u(z)$  を、境界値  $u(\zeta)$  が  $E$  上で 0、その他で 1、として Poisson 積分により決まる調和関数とすれば、Poisson - differential の不変性から、 $u(z)$  は  $G$ -不変となる。そして  $u(z)$  は Lemma 2. の条件を満たす。よって  $u(z) \equiv 0$ 。従って、 $u(z)$  の境界値も  $u(\zeta) = 0$ , a. e. となり、 $E$  は全測度を持つ。

$E$  の定義から、このことは  $U(0, w)$  の境界値  $U(0, r) = 0$ , a. e. を示している。最大値の原理から  $U(0, w) \equiv 0$ ,  $|w| < 1$ 。そして、(18)式より、 $U(z, w) \equiv 0$ 。

(Q. E. D.)

## 5. 3 つの Lemma の証明

(proof of Lemma 1.)

$G$  が不連続群であることより、 $G$  の元の数は可算個である。

$R$  内には互に共役な点は存在しないから、 $z=0$  は  $G$  の固定点ではない。

$N(z, 1) = z$  に共役な点で  $K_1$  内にある点の数  $i, e, d(0, S(z)) \leq 1$  なる  $S \in G$  の数とする。 $d(0, S(z)) = d(S^{-1}(0), z)$  により、これは又、 $z$  からの距離が 1 以内にある  $0$  の共役点の数でもある。

一方次のことが言える。“ $G$  に依存して決まる定数  $b$  が存在して、 $\forall S \in G$  に対して、 $d(0, S(0)) \geq 2b$  となる。”

このことは、一般に不連続群においては、その isometric circle は  $\mathbb{C}$  に直交しており、その半径が  $\varepsilon$  より大なるものは有限個しかなく (こゝに  $\varepsilon$  は任意の正数)、 $0$  はすべての isometric circle の外部にあることから分る。

上のことは、 $0$  の  $2b$  近傍には  $0$  の共役点が存在しないということであり、 $S$  は等距離写像故、

$S(0)$  も又  $2b$  近傍内に共役な点を持たない。従って  $N(z, 1)$  は、 $K_{1+b}$  内に互に交わずに存在しうる半径  $b$  の円の数の最大個数よりも小である。

$$\begin{aligned} \therefore N(z, 1) &\leq \frac{\sigma(K_{1+b})}{\sigma(K_b)} = \frac{\sigma(K_{1+b})}{\sigma(K_1) \cdot \sigma(K_b)} \cdot \sigma(K_1) \\ &= \frac{\sigma(K_{1+b})}{\sigma(K_1) \cdot \sigma(K_b)} = \frac{e^{1+b} + e^{-(1+b)} - 2}{(e^1 + e^{-1} - 2)(e^b + e^{-b} - 2)} \cdot 1 \xrightarrow{\infty} \frac{e^b}{e^b + e^{-b} - 2} \end{aligned}$$

従って、 $b$  に依存して定数  $a$  が定まり、

$$1 \text{ が大ならば, } N(z, 1) < a \cdot \sigma(K_1) \quad \dots \dots \dots (19)$$

とできる。

$\Phi(z)$  を  $K_1$  の定義函数とすると、 $N(z, 1) = \sum_{S \in G} \Phi(S(z))$  となる。 $B$  を、 $G$ -不変な  $K$  内の任意の可測集合として  $R \cap B$  での積分を求めると、

$$\iint_{R \cap B} N(z, 1) d\sigma(z) = \sum_{S \in G} \iint_{R \cap B} \Phi(S(z)) d\sigma(z) = \sum_{S \in G} \iint_{S(R \cap B)} \Phi(z) d\sigma(z) \quad (20)$$

ここで  $\sigma$  が  $S$ -不変であることを使っている。

$R$  が基本領域であり、 $B$  が  $G$ -不変であることから、

$$\sum_{S \in G} S(R \cap B) = \sum_{S \in G} S(R) \cap B = B \sum_{S \in G} S(R) = B.$$

従って (20) 式の右辺は  $\sigma(B \cap K_1)$  に等しい。これで次式が言えた。

$$\iint_{R \cap B} N(z, 1) \cdot d\sigma(z) = \sigma(B \cap K_1) \quad \dots \dots \dots (21)$$

(19) より、 $\iint_{R \cap B} N(z, 1) \cdot d\sigma(z) < a \cdot \sigma(K_1) \cdot \sigma(R \cap B)$  であることにより、(21) 式と合せ

て、

$$\frac{\sigma(B \cap K_1)}{\sigma(K_1)} < a \cdot \sigma(R \cap B)$$

( Q. E. D. )

( proof of Lemma 2. )

$\sigma(R)$  が有限として考えている。

$R$  が完全に  $K$  内にあるときには自明である。なぜなら、 $u(z)$  は  $G$ -不変であるから、 $R$  又はその境界上で最大値をとる。最大値の定理から  $u(z)$  は定数である。従って仮定からこの定数は  $0$  になる。

RがC = { z ; | z | = 1 } 上に頂点を持つときに証明しよう。

$$\text{補助の函数 } h_\varepsilon(t) = \begin{cases} (1-t\varepsilon^{-1})^2 & 0 \leq t < \varepsilon \\ 0 & \varepsilon \leq t \end{cases} \dots\dots\dots (22)$$

を使い、 $0 \leq h_\varepsilon(t) \leq 1$  で下に凸な函数であることに注意しておこう。 $h_\varepsilon(t)$  に対して次の2つの等式が成立する。

$$\lim_{l \rightarrow \infty} \frac{1}{\sigma(K_1)} \iint_{K_1} h_\varepsilon(u(z)) d\sigma(z) = \frac{1}{2\pi} \int_{|\zeta|=1} h_\varepsilon(u(\zeta)) |d\zeta| \dots\dots\dots (23)$$

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \int_{|\zeta|=1} h_\varepsilon(u(z)) |d\zeta| = \text{Ma}\beta \{ u(\zeta) = 0 \}_{|\zeta|=1} \dots\dots\dots (24)$$

Ma $\beta$ はC上の測度

(23)式の証明を行なう。 $f_\varepsilon(r) = \frac{1}{2\pi} \int_{|\zeta|=1} h_\varepsilon(u(r\zeta)) |d\zeta|$  とおくと、 $f_\varepsilon(r)$  は2変数( $\varepsilon, r$ )について有界。

$$0 \leq \frac{dh_\varepsilon}{dt} < \frac{2}{\varepsilon} \quad \text{と(22)とにより次の不等式が分る。}$$

$$\begin{aligned} f_\varepsilon(r) - f_\varepsilon(1) &\leq \frac{1}{2\pi} \int_{|\zeta|=1} |h_\varepsilon(u(r\zeta)) - h_\varepsilon(u(\zeta))| |d\zeta| \\ &\leq \frac{1}{2\pi} \cdot \frac{2}{\varepsilon} \int_{|\zeta|=1} |u(r\zeta) - u(\zeta)| |d\zeta| \xrightarrow{r \rightarrow 1} 0 \end{aligned}$$

すなわち、 $\varepsilon$ をfixしたとき、

$$f_\varepsilon(r) \rightarrow f_\varepsilon(1) \quad (r \rightarrow 1) \dots\dots\dots (25)$$

(23)の左辺の式は、 $l$ をユークリッドの $r$ によって直せば、

$$\int_0^r \frac{r}{1-r^2} f_\varepsilon(r) dr \Big/ \int_0^r \frac{r}{1-r^2} dr \text{ に等しい。すなわち(23)の左辺は、} f_\varepsilon(r) \text{ の} K_1$$

における $r=1$ に密度の集中している測度についての平均である。それ故、(25)と、 $f_\varepsilon(r)$ の有界性により(23)が次のように言える。 $\forall \delta$ に対し $\exists r_0 < \forall r_1 < 1$ なる $r_1$ に対して $|f_\varepsilon(r_1) - f_\varepsilon(1)| < \delta$ とできるから、このとき、

$$\begin{aligned} &|f_\varepsilon(1) - \int_0^{r_1} \frac{r}{1-r^2} f_\varepsilon(r) dr \Big/ \int_0^{r_1} \frac{r}{1-r^2} dr| \\ &\leq \int_0^{r_1} \frac{1}{1-r^2} |f_\varepsilon(1) - f_\varepsilon(r)| dr \Big/ \int_0^{r_1} \frac{r}{1-r^2} dr \\ &= \int_0^{r_0} \frac{1}{1-r^2} |f_\varepsilon(1) - f_\varepsilon(r)| dr \Big/ \int_0^{r_1} \frac{r}{1-r^2} dr \\ &\quad + \int_{r_0}^{r_1} \frac{1}{1-r^2} |f_\varepsilon(1) - f_\varepsilon(r)| dr \Big/ \int_0^{r_1} \frac{r}{1-r^2} dr \end{aligned}$$

の最後の式で、 $f_\varepsilon(r)$  が有界なことに注意すれば、 $r_1$  をさらに十分大にとればその値は  $2\delta$  より小にできる。 $f_\varepsilon(1)$  は(23)の右辺である。

(24)の証明は次の不等式からなされる。

$$\text{Ma}\beta_{|\zeta|=1} \{ u(\zeta) = 0 \} \leq \int_{|\zeta|=1} h_\varepsilon(u(\zeta)) |d\zeta| \leq \text{Ma}\beta_{|\zeta|=1} \{ u(\zeta) < \varepsilon \}$$

この右辺は、 $\varepsilon \rightarrow 0$  のとき  $\text{Ma}\beta \{ u(\zeta) = 0 \}$  になる。

$B_\varepsilon = \{ z; |z| < 1, u(z) < \varepsilon \}$  とおく。 $h_\varepsilon$  の定義(22)より、(23)式の左辺については次の不等式が成立。

$$\frac{1}{\sigma(K_1)} \iint_{K_1} h_\varepsilon(u(z)) d\sigma(z) \leq \frac{\sigma(B_\varepsilon \cap K_1)}{\sigma(K_1)} \quad \dots \dots \dots (26)$$

$u(z)$  は  $G$ -不変であるから  $B_\varepsilon$  も  $G$ -不変である。従って Lemma 1. により、

$$\frac{\sigma(B_\varepsilon \cap K_1)}{\sigma(K_1)} < a \cdot \sigma(B_\varepsilon \cap R) \quad \dots \dots \dots (27)$$

(26)(27) により、(23)の左辺について次の評価式をうる。

$$\frac{1}{\sigma(K_1)} \iint_{K_1} h_\varepsilon(u(z)) d\sigma(z) < a \cdot \sigma(B_\varepsilon \cap R)$$

この式の右辺は  $\varepsilon$  について単調減少である。従って(23)(24) より、

$$\text{Ma}\beta \{ u(\zeta) = 0 \} \leq a \cdot \sigma(B \cap R). \quad B = \{ z; |z| < 1, u(z) = 0 \}$$

一方 Lemma の仮定より、 $\text{Ma}\beta \{ u(\zeta) = 0 \} > 0$  である。すなわち  $\sigma(B \cap R) > 0$ 。これは、 $u(z) = 0$  なる点が無限に存在することを示している。調和函数の平均値の定理 ( Gauss の定理)

$$u(z) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} u(z + re^{i\theta}) d\theta \quad \text{において、与えられている } u(z) \text{ が } u(z) \geq 0 \text{ である}$$

ことに注意すれば、1点  $z_0$  で  $u(z_0) = 0$  ならば、その近傍では  $u(z) = 0$  となる。connected であることにより、 $u(z) \equiv 0$  となる。

( Q. E. D )

( proof of P. Lemma )

この Lemma の証明の方針は、Lemma 2. の証明と同様である。Lemma 2. の証明の中では、(23), (24)を必要としたが、P. Lemma の証明のためには、それと同様な次の式を必要とする。 $h_\varepsilon(t)$  を(22)で定義されているものとし、P. Lemma の仮定のもとで、

$$M_\varepsilon(1) = \frac{1}{\sigma^2(K_1)} \iint_{K_1} \iint_{K_1} h_\varepsilon(U(z, w)) d\sigma(z) d\sigma(w) \quad (28)$$

とおいたとき,

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \lim_{l \rightarrow \infty} M_\varepsilon(1) = \frac{1}{4\pi^2} \int_{|\zeta|=r} \int_{|\zeta|=r} \{U(\zeta; r) = 0\} \quad (29)$$

この式の証明は、(23)(24) の証明と同様である。ただし、(16)のかわりに(15)を使う。

(1)  $R$ が  $\{z; |z| < 1\}$  内に含まれている場合。

$S(R)$ ,  $S \in G$ の和は  $\{z; |z| < 1\}$ を覆う。その数は可算個故、それらに番号をつけて、

$$0 \in R = R_0, R_1, R_2, \dots$$

これに対応させて  $G$ の元にも番号をつけて、 $S_\nu, \nu = 1, 2, \dots$

$$S_\nu(R_\nu) = R \quad (30)$$

となるように決める。

$D$ を  $R$ の直径とする。今、 $R$ が  $K$ 内にあるとしているから、 $D$ は有限の値である。(1)が  $S$ -不変であるから、 $D$ は各  $R_\nu$ の直径でもある。従って、

$$\bigcup_{R_\nu \subset K_1} R_\nu \supset K_1 - D.$$

これにより、次の不等式が成り立つ。

$$M_\varepsilon(1-D) \leq q(1) \frac{1}{\sigma^2(K_1)} \sum_{\nu, \mu} \iint_{R_\nu} \iint_{R_\mu} h_\varepsilon(U(z, w)) d\sigma(z) d\sigma(w) \quad (31)$$

ここで、和  $\sum$ は、 $R_\nu \subset K_1, R_\mu \subset K_1$ なるすべての  $(\nu, \mu)$  についてであり、

$$q(1) = \frac{\sigma^2(K_1)}{\sigma^2(K_1 - D)} \quad (32)$$

$z \in R_\nu$ とすると(30)より  $d(o, S_\nu(z)) \leq D$ である。 $U$ が  $G$ -不変であることとHarnackの不等式(18)とにより、

$$U(z, w) = U(S_\nu(z), S_\nu(w)) \geq e^{-d(o, S_\nu(z))} U(o, S_\nu(w)) \geq e^{-D} U(o, S_\nu(w)).$$

従って、函数  $h_\varepsilon(t)$  が  $t$  について 凸増大であることを使って、

$$h_\varepsilon(U(z, w)) \leq h_\varepsilon(e^{-D} U(o, S_\nu(w))) \quad z \in R_\nu \quad (33)$$

$$\text{函数} \quad h_\varepsilon(e^{-D} U(o, w)) \quad (34)$$

は、 $w$ の函数として、調和函数と下に凸な函数との合成函数である。一般に  $h(x, y) = H(u(x, y))$  なる合成函数において、

$$\Delta h = \left( \frac{d^2 H}{du^2} \right) \left\{ \left( \frac{\partial u}{\partial x} \right)^2 + \left( \frac{\partial u}{\partial y} \right)^2 \right\} + \frac{dH}{du} \Delta u$$

となる。Hが下に凸でuが調和なときには $\Delta u = 0$ 故、 $\Delta h \geq 0$ となる。このことから函数(34)は、 $\{w; |w| < 1\}$ において劣調和な函数であることが分る。

..  $h_\varepsilon(t)$  と、  $u(\zeta)$  を境界値に持つ有界な調和函数  $u(z) \geq 0$  に対して、(23)の証明のときと同じように、(16)により、

$$\lim_{r \rightarrow 1} \int_{|\zeta|=1} |h_\varepsilon(u(r\zeta)) - h_\varepsilon(\zeta)|^2 |d\zeta| = 0.$$

これを使って、 $h_\varepsilon\{e^{-D}U(o, w)\}$  の境界値は  $h_\varepsilon\{e^{-D}U(o, r)\}$  になる。

今、 $h_\varepsilon\{e^{-D}U(o, r)\}$  を境界値とするwについての調和函数

$$V_\varepsilon(w) = \frac{1}{2\pi} \int_{|r|=1} h_\varepsilon\{e^{-D}U(o, r)\} \frac{1-w\bar{w}}{|r-w|^2} |dr|$$

を考えると、境界値の等しい調和函数と劣調和函数とに対する不等式として、次の不等式が成立する。

$$h_\varepsilon\{e^{-D}U(o, w)\} \leq V_\varepsilon(w) \quad (35)$$

定義から、

$$V_\varepsilon(o) = \frac{1}{2\pi} \int_{|r|=1} h_\varepsilon\{e^{-D}U(o, r)\} |dr| \quad (36)$$

であり、(33)(35) より

$$h_\varepsilon(U(z, w)) \leq V_\varepsilon(S_\nu(w)) \quad (37)$$

(31)と(37)と  $V_\varepsilon \geq 0$  とより、

$$\begin{aligned} M_{\varepsilon(1-D)} &\leq \frac{q(1)}{\sigma^2(K_1)} \sum_{\nu, \mu} \iint_{R_\nu} \iint_{R_\mu} V_\varepsilon(S_\nu(w)) d\sigma(z) d\sigma(w) \\ &\leq \frac{q(1)}{\sigma(K_1)} \sum_{\nu} \iint_{R_\nu} \left\{ \frac{1}{\sigma(K_1)} \iint_{K_1} V_\varepsilon(S_\nu(w)) d\sigma(w) \right\} d\sigma(z) \end{aligned} \quad (38)$$

ここで、 $R_\mu \subset K_1$  であることを使った。

ところで、 $V_\varepsilon(S_\nu(w))$  も  $\{w; |w| < 1\}$  で調和である。それは、 $V_\varepsilon$  の定義式に戻って、 $U$  のG-不変性と、Poisson - differential のS-不変性から分る。そこで、 $V_\varepsilon(S_\nu(w))$  に平均値の定理を使って、

$$V_\varepsilon(S_\nu(o)) = \frac{1}{\sigma(K_1)} \iint_{K_1} V_\varepsilon(S_\nu(w)) d\sigma(w)$$

従って(38)式より、



$$\begin{aligned}
 M_\varepsilon(1-D) &\leq \frac{q(1)}{\sigma(K_1)} \sum_\nu \sigma(R_\nu) V_\varepsilon(S_\nu(o)) \\
 &= \frac{q(1)}{\sigma(K_1)} \sigma(R) \sum_\nu V_\varepsilon(S_\nu(o)) \dots \dots \dots (39)
 \end{aligned}$$

今,  $R_\nu' = S_\nu(R)$  と定義する。  $R = S_\nu(R_\nu)$  であったから,  $R_\nu \subset K_1$  とすると  $d(R_\nu', R) = d(R, R_\nu) < 1$ 。従って,  $d(R_\nu', o) < 1+D$  となり,  $R_\nu' \subset K_1 + 2D$  である。  
 $\sigma(R) = \sigma(R_\nu')$  であるから, (39)により,

$$\begin{aligned}
 M_\varepsilon(1-D) &\leq \frac{q(1)}{\sigma(K_1)} \sum_\nu \sigma(R_\nu') V_\varepsilon(S_\nu(o)) \\
 &= \frac{q(1)}{\sigma(K_1)} \sum_\nu \iint_{R_\nu'} V_\varepsilon(S_\nu(o)) d\sigma(w) \dots \dots \dots (40)
 \end{aligned}$$

$V_\varepsilon(S_\nu(w)) \geq 0$  に(18)の上のHarnackの不等式を使って,

$$V_\varepsilon(S_\nu(o)) \leq e^{d(w', o)} V_\varepsilon(S_\nu(w'))$$

この式で  $w' = S_\nu^{-1}(w)$ ,  $w \in R_\nu'$ , とおくと,  $w' \in R$  故  $d(w', o) \leq D$  なることから,

$$V_\varepsilon(S_\nu(o)) \leq e^D V_\varepsilon(w) \quad w \in R_\nu' \dots \dots \dots (41)$$

(41)及び,  $R_\nu' \subset K_1 + 2D$ , 平均値の定理により(40)は次のようになる。

$$\begin{aligned}
 M_\varepsilon(1-D) &\leq \frac{q(1)}{\sigma(K_1)} \sum_\nu e^D \iint_{R_\nu'} V_\varepsilon(w) d\sigma(w) \\
 &\leq e^D \frac{q(1)}{\sigma(K_1)} \iint_{K_1 + 2D} V_\varepsilon(w) d\sigma(w) = e^D \cdot q(1) \frac{\sigma(K_1 + 2D)}{\sigma(K_1)} V_\varepsilon(o)
 \end{aligned}$$

ところで,

$$\begin{aligned}
 q(1) \frac{\sigma(K_1 + 2D)}{\sigma(K_1)} &= \frac{\sigma(K_1) \sigma(K_1 + 2D)}{\sigma^2(K_1 - D)} = \frac{(e^{1+e^{-1-2D}})(e^{1+2D+e^{-(1+2D)-2}})}{(e^{1-D+e^{-(1-D)-2}})^2} \\
 &\xrightarrow{l \rightarrow \infty} e^{4D} = c > 0.
 \end{aligned}$$

すなわち,  $\lim_{l \rightarrow \infty} M_\varepsilon(1-D) \leq c \cdot V_\varepsilon(o) \quad c > 0 \dots \dots \dots (42)$

(29), (42), (24)を順次使って,

$$\begin{aligned}
 &\frac{1}{4\pi^2} \lim_{|\zeta|=|\tau|=1} \text{Ma}\beta \{U(\zeta, \tau) = 0\} = \lim_{\varepsilon=0} \lim_{l \rightarrow \infty} M_\varepsilon(1) \\
 &= \lim_{\varepsilon=0} C \cdot V_\varepsilon(o) = \lim_{\varepsilon=0} \frac{C}{2\pi} \int_{|\tau|=1} h_\varepsilon \{e^{-D} U(o, \tau)\} |d\tau| =
 \end{aligned}$$

$$= \frac{C}{2\pi} \text{Ma}\beta \{U(o, r)=0\}_{|r|=1}$$

すなわち

$$\frac{1}{4\pi^2} \text{Ma}\beta \{U(\zeta, r)=0\}_{|\zeta|=|r|=1} \leq \frac{C}{2\pi} \text{Ma}\beta \{U(o, r)=0\}_{|r|=1} \quad (43)$$

この式で、Cが正の定数であることに注意すれば、P. Lemmaの結論がなりたっている。

(2) RがC={z; |z|=1}上に頂点を持つ場合。

この場合、(1)に帰省させて証明を与える。

RはC上に頂点を持つが、 $\sigma(R) < \infty$ である。そこで、Rを次のように2つに分ける。

$$\begin{cases} R = R^{(1)} \cup R^{(2)}, & R^{(1)} \cap R^{(2)} = \phi, & R^{(1)} \supset \emptyset \\ \sigma(R^{(2)}) < \delta, & \delta \text{は任意に与えられた正の数。 (fix)} \\ R^{(1)} \text{は、有限の直径 } D(\delta) \text{を持つ。} \end{cases}$$

そして、 $B = \sum_{\nu} R_{\nu}^{(2)}$ ,  $R_{\nu}^{(2)} = S_{\nu}^{-1}(R^{(2)})$ ,  $\nu = 0, 1, 2, \dots$  とおくと、BはG-不変であり、 $K = \{z; |z| < 1\}$ はBと $R_{\nu}^{(1)}$ ,  $\nu = 0, 1, 2, \dots$ で覆われる。又、 $D = D(\delta)$ は任意の $R_{\nu}^{(1)}$ の直径でもある。 $(R_{\nu}^{(1)} = S_{\nu}^{-1}(R^{(1)}))$ 。

$K_1 - D \subset \sum_{\nu} R_{\nu}^{(1)} + B \cap K_1 - D$ , ( $\sum$ は、 $R_{\nu}^{(1)} \subset K_1$ について)である。従って(28)で定義した $M_{\varepsilon}(1)$ により $M_{\varepsilon}(1-D)$ を計算すると、

$0 \leq h_{\varepsilon} \leq 1$ に注意して、

$$\begin{aligned} M_{\varepsilon}(1-D) &= \frac{1}{\sigma^2(K_1-D)} \left\{ \iint_{B \cap K_1-D} \iint_{K_1-D} h_{\varepsilon}(U(z, w)) d\sigma(z) d\sigma(w) \right. \\ &\quad \left. + \iint_{K_1-D-B} \iint_{K_1-D} h_{\varepsilon}(U(z, w)) d\sigma(z) d\sigma(w) \right\} \\ &\leq \frac{1}{\sigma^2(K_1-D)} \left\{ \sigma(B \cap K_1-D) \sigma(K_1-D) + \iint_{K_1-D-B} \iint_{B \cap K_1-D} h_{\varepsilon}(U) d\sigma(z) \right. \\ &\quad \left. d\sigma(w) + \iint_{K_1-D-B} \iint_{K_1-D-B} h_{\varepsilon}(U) d\sigma(z) d\sigma(w) \right\} \\ &\leq \frac{1}{\sigma^2(K_1-D)} \left\{ \sigma(B \cap K_1-D) \sigma(K_1-D) + \sigma(K_1-D) \sigma(B \cap K_1-D) \right\} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 & + \sum_{\nu, \mu} \iint_{R_{\nu}^{(1)}} \iint_{R_{\mu}^{(1)}} h_{\varepsilon}(U(z, w)) d\sigma(z) d\sigma(w) \} \\
 & = \frac{2\sigma(B \cap K_{1-D})}{\sigma(K_{1-D})} + \frac{q(1)}{\sigma^2(K_1)} \sum_{\nu, \mu} \iint_{R_{\nu}^{(1)}} \iint_{R_{\mu}^{(1)}} h_{\varepsilon}(U(z, w)) d\sigma(z) d\sigma(w)
 \end{aligned}$$

最後の式の第一項を  $M_{\varepsilon}^{(2)}(1-D)$ , 第二項を  $M_{\varepsilon}^{(1)}(1-D)$  とおく。

$R_{\nu}^{(1)} \nu = 0, 1, 2, \dots$  は有界であるから, (1)  $R$  が有界な場合, で行なった評価が同じようにできて, (38)以下の評価式がなりたち, (41)の式の下での不等式がなりたつ。

$$M_{\varepsilon}^{(1)}(1-D) \leq e^D q(1) \frac{\sigma(K_{1+2D})}{\sigma(K_1)} V_{\varepsilon}(o) \leq C(D) V_{\varepsilon}(o) \quad (44)$$

又,  $M_{\varepsilon}^{(2)}(1-D)$  については Lemma 1. によって,

$$M_{\varepsilon}^{(2)}(1-D) = \frac{2\sigma(B \cap K_{1-D})}{\sigma(K_{1-D})} \leq 2a \cdot \sigma(B \cap R) < 2a \cdot \delta \quad (45)$$

$$(44), (45) \text{より} \quad M_{\varepsilon}(1-D) \leq 2a\delta + C(D) V_{\varepsilon}(o) \quad (46)$$

(29), (46), (36), (24)を順次使って,

$$\begin{aligned}
 & \frac{1}{4\pi^2} \text{Ma}\beta_{|\zeta|=|r|=1} \{U(\zeta, r) = 0\} = \lim_{\varepsilon=0} \lim_{l=\infty} M_{\varepsilon}(1) \\
 & \leq \lim_{\varepsilon=0} \{2a \cdot \delta + C(D) V_{\varepsilon}(o)\} = 2a\delta + \lim_{\varepsilon=0} \frac{C(D)}{2\pi} \int_{|r|=1} h_{\varepsilon} \\
 & \quad \{e^{-D} U(o, r)\} |dr| \\
 & = 2a \cdot \delta + \frac{C(D)}{2\pi} \text{Ma}\beta_{|r|=1} \{U(o, r) = 0\}
 \end{aligned}$$

すなわち,

$$\frac{1}{4\pi^2} \text{Ma}\beta_{|\zeta|=|r|=1} \{U(\zeta, r) = 0\} - 2a \cdot \delta \leq \frac{C(D)}{2\pi} \text{Ma}\beta_{|r|=1} \{U(o, r) = 0\} \quad (47)$$

Lemma の仮定から, (47)の左辺の第一項は正である。  $\delta$  は任意に小さくとれるから, (47)の左辺は正にできる。従って右辺も正。  $C(D)$  は  $D$  従って  $\delta$  に依存して決まる正の数。故に,

$$\text{Ma}\beta_{|r|=1} \{U(o, r) = 0\} > 0$$

(Q. E. D.)

以上で使われた Lemma の証明が終り，従って主定理が完全に証明されたわけである。

E. Hopf は，第2種 Fuchs 群のときには（このとき測度は $+\infty$ ）dissipativeであることを示しているが，省略する。

## 参 考 文 献

- [1] Ford; Automorphic functions.
- [2] フランダース; 微分形式の理論, 岩波.
- [3] 松島与三; 多様体入門, 裳華房.