

有限鏡映群の不変式 — 特に E 型 —

埼玉大 理 矢野 環

京都大 理 関口 次郎

§ 0. ユークリッド空間 $E = \mathbb{R}^l$ における, 鏡映から生成された有限群は, 完全に決定され, Coxeter 群と呼ばれて色々の性質が示されている。(Bourbaki: Lie Algebra 45)

E の作用が既約であるものを, 既約 Coxeter 群と呼ぶことにする. 既約 Coxeter 群 W_l は, l 個の鏡映からなる生成元の集合 $S = \{s_1, \dots, s_l\}$ をもち, W_l はそれらの s_i 個の基本関係式 $(s_i s_j)^{m_{ij}} = e, s_i^2 = e$ によって定まる群となる.

ここに m_{ij} は自然数 ^{≥ 2} であり, $m_{ij} \geq 3$ の時, s_i と s_j を, $s_i s_j$ を書きよえた積分で結ぶことにより, グラフを得る. この

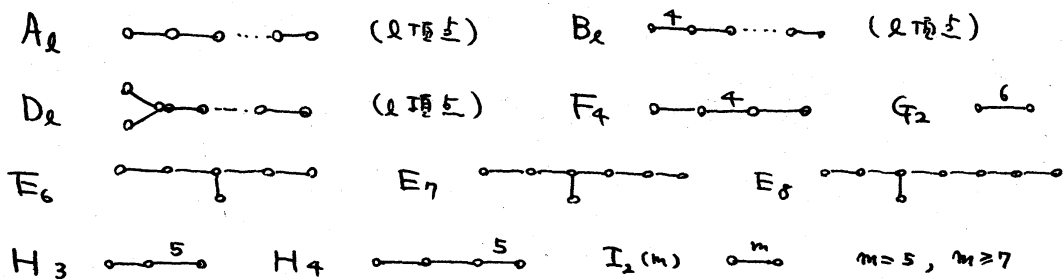
(W_l, S) のグラフを呼ぶ. 既約 Coxeter 群のグラフは,

次のものに限る. (一般の Coxeter 群は既約 Coxeter 群の直積となり, そのグラフは, グラフの和集合となる.) 線分上

に書きよえた数字は, $m_{ij} \geq 4$ のときのみ記す.

表 1 (W_l, S)

/



このうち上3行は、Lie環のRoot系、Weyl群に対応するものである。第4行は、2, 3, 4次元に於ける、例外的正多面体の合同群である。(A_l, B_l は l 次元での正 $l+1, 2l$ 面体の合同群。 $B_l \in C_l$ と見れば正 2^l 面体のうち。 F_4, H_4 は4次元の正24面体, 正120 (又は600) 面体, H_3 は3次元の正12 (又は20) 面体, $I_2(m)$ は正 m 角形のうち $m \geq 3$ の合同群である。)

E (又は dual E^*) の symmetric algebra $\wedge W_E$ は自然に作用するが、その不変式環について次のことを知らせている。

定理1 $R = S(E^*)^{W_E}$ は多項式環に同型であり、同次式により生成される。

即ち、 E^* の basis を ξ_1, \dots, ξ_l とすれば、 $R = R[x_1, \dots, x_l]$ となり各 x_i は ξ_i の同次 m_i 次式であるようにとれる。

表2 (m_i)

A_l :	$m_i = i+1$	B_l :	$m_i = 2i$
D_l :	$l=2k$ $m_i=2i$ $i \leq k, m_i=2(i-1)$ $i > k$ $l=2k+1$ $m_i=2i$ $i \leq k, m_{k+1}=l, m_i=2(i-1)$ $i > k+1$	F_4 :	2, 6, 8, 12
E_6 :	2, 5, 6, 7, 8, 12	E_7 :	2, 6, 8, 10, 12, 14, 18
E_8 :	2, 8, 12, 14, 18, 20, 24, 30	G_2 :	2, 6
H_3 :	2, 6, 10	H_4 :	2, 12, 20, 30
$I_2(m)$:	2, m		

x_i の具体的な変形は, A_ℓ, B_ℓ, D_ℓ について比較的容易に
 与えられるが, 他の場合については, 殆ど存在証明の域を出
 ていないのが実状であった. J. S. Frame [] は特殊な座標系
 を用いて E_6 の不変式を表示している. 又, A. Borel - F. Hirzebruch []
 は F_4 の x_2, x_6, x_8 について言及している.

我々は, 後のべの研究の必要上, すべての不変式を,
 explicit に決定することを志した.

以下 W_ℓ は既知 Coxeter 群とする. 又, $m_1 \leq \dots \leq m_\ell$ と仮定す.

§1 行列 $M(W_\ell)$

E の正規直交基を $\{e_i\}$ と, dual basis を $\{\xi_i\}$ とし *

$W_\ell \hookrightarrow O(E) (O(E^*))$ (直交群) とみなせることより, 2 次の
 不変式は (一つしかない以上) $x_i = \xi_1^2 + \dots + \xi_\ell^2$ とおけばよい.

$\nabla u = \left(\frac{\partial u}{\partial \xi_1}, \dots, \frac{\partial u}{\partial \xi_\ell} \right)$ と定める. $W_\ell \hookrightarrow O(E^*)$ を用いて,

$\nabla x_i \cdot \nabla x_j$ は不変式となることかわかる. ξ として

定義 2 $m_{ij}(\xi) = \frac{1}{2} \nabla x_i \cdot \nabla x_j,$

$$M(W_\ell) = (m_{ij}(\xi))_{i,j=1,\dots,\ell} \quad (\text{対称行列})$$

この行列 $M(W_\ell)$ について, 斎藤恭司氏並びに我々は,
 次の事実を予想している.

予想 3. 適当な不変式の生成元 y_1, \dots, y_r が存在して,

$$M(W_\ell) = (m_{ij}(y))_{i,j=1,\dots,r}$$

の anti-diagonal $m_{i, l-i}(y)$ 以外には, 最高次基本不変式が
あきわかれな。

このよきな $\langle y_i |$ は (存在するならば, 本質的に unique) である。
我々の定めた不変式を用いて調べたところ, A_2, B_2, D_2 の
ような小さい場合, $F_4, G_2, E_6, H_3, H_4, I_2(m)$ $i=2$ については
予想の成立が確かめられている。このうちの場合, $m_{i, l-i}(y)$
は真に y_i を言っている。この y_i を含む (実際, weight を
含む) y_i の定数倍を含む) ことは, A_2, D_2, E_6 については
斎藤氏の列の根拠より保証されてきていることにより, B_2 に
ついては, 不変式の形よりわかる。従って, 特に

$$\det M(W_2) = c y_2^l + \dots \quad (c \neq 0)$$

という形をしている。この式, あるいは予想の幾何学的意
味は現在不明である。簡単な一例をあげておく。

$$I_2(m) \quad (I_2(3) = A_2, I_2(4) = B_2, I_2(6) = G_2, I_2(2) = A_1 \times A_1)$$

$$x_1 = \xi_1^2 + \xi_2^2, \quad x_2 = (-2)^m \prod_{i=0}^{m-1} (\cos(i\alpha)\xi_1 + \sin(i\alpha)\xi_2) \quad \alpha = \frac{\pi}{m}$$

$$\text{よって, } M(I_2(m)) = \begin{pmatrix} 2x_1 & mx_2 \\ mx_2 & 2m^2 x_1^{m-1} \end{pmatrix}$$

$$\det M(I_2(m)) = -m^2 (x_2^2 - 4x_1^m)$$

ここで, $M(W_\ell)$ の重要性について一言しておく.

$\det M(W_\ell) = f(x)$ とおく. ベクトル場 X_i を

$$X_i = \sum m_{ij}(x) \frac{\partial}{\partial x_j} \quad \text{と定めるとき, } \mathcal{G} = \sum_{i=1}^{\ell} \mathcal{O} X_i$$

は, ちょうど $f(x)$ を不変にする Vector 場の垂体になる, て

いることが, 奇跡的 \log pole の一般論よりわかる. (として

$f(x)$ の代わりに $f(x)^\alpha$ の解析的性質が, \mathcal{G} を通じて充分いかに

ることができ. これについては T. Yano - J. Sekiguchi [1][2]

を参照せよ. 我々は, \mathcal{G} の研究のために 不変式を決定

したのである.

§ 2. 不変式の構成.

W_ℓ の不変式 x_1, \dots, x_ℓ の構成を, 直接に ξ_i の多項式とし

て行なうことは, (しばしば) 非常に複雑化する. そこで,

次の方法を採用する.

W_ℓ の適当な部分群 $W_{\ell-1}$ で, (W_ℓ, S) の \mathcal{G} の

subgraph で表わされるものをとり, 表現空間 V の正規直交

基底 $e_1, e_2, \dots, e_{\ell-1}, e_\ell$ を, $\{e_1, \dots, e_{\ell-1}\}$ に $W_{\ell-1}$ が作用

(している) とする. $V \ni \sum_{i=1}^{\ell-1} \xi_i e_i + x e_\ell$ により dual V^*

の基底を定める. $W_{\ell-1}$ の基本不変式 $w_1, \dots, w_{\ell-1}$ は

ξ_i により表わされる. $(W_\ell, S) \supset (W_{\ell-1}, S')$

$$S' = \{s_1, \dots, s_{\ell-1}\} \quad \text{とすれば,}$$

(W_2, S) の基本不変式は, $\mathbb{C}[w_1, \dots, w_{2-1}, t]$ の元であって
鏡映 S_2 により不変なものとして特徴づけられる。

さらに, 初めに $w_1 < \dots < w_{2-1}$ の x_i を求めることにたり, 次の方
法によって新しい x_j を定める。即ち,

$$x_i = \varphi_i(w, t) \quad \text{とすれば,}$$

$$\nabla_{(\varphi, t)} x_i \cdot \nabla_{(\varphi, t)} x_j = \frac{\partial \varphi_i}{\partial t} \cdot \frac{\partial \varphi_j}{\partial t} + \nabla_{\varphi} \varphi_i \cdot \nabla_{\varphi} \varphi_j$$

ここで第2項は $\nabla_{\varphi} w_k \cdot \nabla_{\varphi} w_k'$ を用いて, w と t の式に書き
換えることができる。第1項はたまたま $\mathbb{C}[w, t]$ の元である。

しかし, 左辺は不変式であることは知られている。よって
右辺を, すでに知られている不変式 x_i を用いて, 表示でき
るかぎり表示した際には, 新しい不変式と以前のものとの
多項式であり, 特に, φ の weight の基本不変式の存在が
わかっている場合には, φ の表示を得ることとなる。

この構成には, m_{ij} の weight に十分注意する必要がある。

表 3 m_{ij} の weight の配列。

E_6	2	5	6	8	9	12		E_7	2	6	8	10	12	14	18
	5	8	9	11	12	15			6	10	12	14	16	18	22
	6	9	10	12	13	16			8	12	14	16	18	20	24
	8	11	12	14	15	18			10	14	16	18	20	22	26
	9	12	13	15	16	19			12	16	18	20	22	24	28
	12	15	16	18	19	22			14	18	20	22	24	26	30
									18	22	24	26	28	30	34

E_8	2	8	12	14	18	20	24	30
	8	14	18	20	24	26	30	36
	12	18	22	24	28	30	34	40
	14	20	24	26	30	32	36	42
	18	24	28	30	34	36	40	46
	20	26	30	32	36	38	42	48
	24	30	34	36	40	42	46	52
	30	36	40	42	46	48	52	58

上記の方法は、 H_4 の不変式を求めるとき、 H_3 の不変式係数の多項式として表示した方針に基づくものである。

§3. E_6, E_7, E_8

§2 の方針に従い、不変式の決定を具体的に示す。

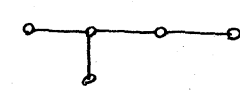
詳細はすべて [3] にゆずる。

E_7 には、 D_6 の m_{ij} の表は次の通りである。

$D_6 : \quad \frac{1}{2} M(D_6) \quad \text{対称な部分は省略}$

x_2					
$2x_4$	$3x_6 + x_2x_4$				
$3x_6$	$4x_8 + 2x_2x_6$	$5x_{10} + 3x_2x_8 + x_4x_6$			
$3x_6'$	$\frac{5}{2} x_2x_6'$	$2x_4x_6'$	$\frac{1}{4} x_{10}$		
$4x_8$	$5x_{10} + 3x_2x_8$	$6x_6'^2 + 4x_2x_{10} + 2x_4x_8$	$\frac{3}{2} x_6x_6'$	$5x_2x_6'^2 + 3x_4x_{10} + x_6x_8$	
$5x_{10}$	$6x_6'^2 + 4x_2x_{10}$	$5x_2x_6'^2 + 3x_4x_{10}$	x_8x_6'	$4x_4x_6'^2 + 2x_6x_{10}$	$3x_6x_6'^2 + 4x_8x_{10}$

E_6 : 基本不変式 $w_2, w_5, w_6, w_8, w_9, w_{12}$ である。

subdiagram  D_5 と呼ばれる。

γ の不変式 $\Sigma \sigma_2, \sigma_4, \sigma_5, \sigma_6, \sigma_8$ である。 ($\sigma_5 = \xi_1 \cdots \xi_5$)

即ち, $V_6 = \mathbb{C}^6$ の orthonormal basis $e_1, e_2, \dots, e_5, e'_6 = \frac{1}{\sqrt{3}}(e_8 - e_7 - e_6)$

$\Sigma \geq 1$), V の元 $\Sigma_{i=1}^5 \xi_i e_i + p e'_6$ の形に表す。

D_5 は $\Sigma \xi_i e_i$ に作用して"る。 $\therefore \sigma \geq 1$,

$$w_2 = p^2 + \sigma_2$$

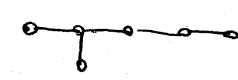
$$w_5 = \frac{1}{24} p^5 - \frac{1}{12} \sigma_2 p^3 + \left(-\frac{1}{8} \sigma_2^2 + \frac{1}{2} \sigma_4\right) p - \sqrt{3} \sigma_5$$

$$w_6 = \frac{1}{6} p^6 - \sigma_2 p^4 + \left(\frac{3}{2} \sigma_2^2 - 5 \sigma_4\right) p^2 - 20\sqrt{3} \sigma_5 p + (-\sigma_2 \sigma_4 + 6 \sigma_6)$$

等表すことができる。

この方法を E_7, E_8 に対して適用する。

E_7 : 基本不変式 $y_2, y_6, y_8, y_{10}, y_{12}, y_{14}$

subdiagram  D_6 の基本不変式

$x_2, x_4, x_6, x'_6, x_8, x_{10}$. (ξ_1, \dots, ξ_6 による表示)

$$V_7 = \mathbb{C}^7 = \sum_{i=1}^6 \xi_i e_i + t e'_7 \quad e'_7 = \frac{1}{\sqrt{2}}(e_8 - e_7)$$

E_8 : $z_2, z_8, z_{12}, z_{14}, z_{18}, z_{20}, z_{24}, z_{30}$

subdiagram $1=12$ E_7 より D_7 がわかる。 $\therefore \xi_j$ による"る

と表すことができる。

E_7 の不変式 $(\tau = t^2)$ $y_2, y_6, y_8, y_{10}, y_{12}, y_{14}, y_{18}$

$x_2, x_4, x_6, x'_6, x_8, x_{10}$ は D_6 の基本不変式

$$y_2 = \tau + x_2$$

$$y_6 = \frac{1}{4}\tau^3 - \frac{1}{4}x_2\tau^2 + \left(-\frac{11}{4}x_2^2 + 10x_4\right)\tau + (x_2x_4 - 6x_6 - 60x'_6)$$

$$y_8 = \frac{1}{16}\tau^4 - \frac{1}{4}x_2\tau^3 + \left(\frac{5}{8}x_2^2 - x_4\right)\tau^2 + \left(\frac{3}{8}x_2^3 - \frac{5}{2}x_2x_4 + 9x_6 - 78x'_6\right)\tau + (x_4^2 - 3x_2x_6 + 6x_2x'_6 + 12x_8)$$

$$y_{10} = \left(\frac{1}{8}x_2^3 - \frac{1}{2}x_2x_4 + x_6 + 2x'_6\right)\tau^2 + \left(\frac{1}{32}x_2^4 - \frac{1}{4}x_2^2x_4 - 2x_2x'_6 + \frac{1}{2}x_4^2 - 2x_8\right)\tau + (-x_2^2x'_6 + 4x_4x'_6 + 4x_{10})$$

$$y_{12}|_{\tau=0} = \frac{2}{9}x_4^3 - x_2x_4x_6 + 2x_2x_4x'_6 + 3x_6^2 - 36x_6x'_6 - 84x_6'^2 + 3x_2^2x_8 - 8x_4x_8 - 12x_2x_{10}$$

$$y_{14}|_{\tau=0} = -\frac{1}{2}x_2^2x_4x'_6 + 2x_4^2x'_6 + 24x_2x_6'^2 + 24x'_6x_8 - \frac{3}{2}x_2^2x_{10} + 8x_4x_{10}$$

$$y_{18}|_{\tau=0} = -\frac{1}{2}x_2^3x_6'^2 + 2x_2x_4x_6'^2 + 12x_6x_6'^2 + 24x_6'^3 - x_2^2x'_6x_8 + 4x_4x'_6x_8 + \frac{1}{32}x_2^4x_{10} - \frac{1}{4}x_2^2x_4x_{10} + \frac{1}{2}x_4^2x_{10} + 6x_2x'_6x_{10} + 2x_8x_{10}$$

この決定には、HITAC 8400 を w に手動計算を併用し

た。 y_{14}, y_{18} の $\tau \varepsilon$ を含む完全な式については []

参照。 $m_{ij}'(y) = \frac{1}{4} D y_i \cdot D y_j$ の一部を記すと、

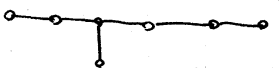
$$m_{6,6} = y_2^2 y_6 + 5 y_2 y_8 + 270 y_{10}, \quad m_{6,8} = 2 y_2^2 y_8 - 3 y_2 y_{10} + 18 y_{12}$$

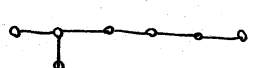
$$m_{8,8} = 9 y_2 y_{12} + 2 y_6 y_8 + 84 y_{14}, \quad m_{6,10} = \frac{5}{2} y_2^2 y_{10} - 14 y_{14}$$

$$m_{8,10} = -\frac{3}{2} y_6 y_{10} - y_2 y_{14}, \quad m_{10,10} = 8 y_{18}$$

$$m_{6,12} = -24 y_6 y_{10} + \frac{7}{3} y_8^2 + 46 y_2 y_{14} + 3 y_2^2 y_{12}$$

E_8 : $V_8 = \mathbb{C}^8$ の正規直交基 ε_i ($i=1, \dots, 8$), subdiagram $\rightarrow D_7$ or E_7 にあわせて, 2つの ε_i のみが可能である。

 E_7 に注目する場合は $\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3, \varepsilon_4, \varepsilon_5, \varepsilon_6$ $\varepsilon_7 = \frac{1}{\sqrt{2}}(\varepsilon_8 - \varepsilon_7), \varepsilon_8 = \frac{1}{\sqrt{2}}(\varepsilon_8 + \varepsilon_7)$ ($\varepsilon \geq 1$), $V \ni \sum_{i=1}^6 \xi_i \varepsilon_i + t \varepsilon_7 + u \varepsilon_8$ とする。 ξ_i ($i=1, \dots, 6$) で表示された, E_7 の不変式 $\varepsilon \gamma_i$ とする。

 D_7 の場合は $V \ni \sum_{i=1}^7 \xi_i \varepsilon_i + r \varepsilon_8$ とし, ξ_i ($i=1, \dots, 7$) で表示された D_7 の基本不変式 $\varepsilon s_2, s_4, s_6, s_7, s_8, s_{10}, s_{12}$ とする。

$$Z_2 = u^2 + y_2 = r^2 + s_2$$

$$Z_8 = s_2 r^6 + (12s_2^2 - 35s_4) r^4 + (s_2^3 - 14s_2 s_4 + 84s_6) r^2 + 1680 s_4 s_7 r + (s_2^2 s_4 + 10s_4^2 - 36s_2 s_6 + 120s_8)$$

$$Z_8|_{u=0} = y_2 y_6 + 10 y_8$$

$$\begin{aligned} Z_{12} = & \left(\frac{13}{30} s_2^2 - s_4\right) r^8 + \left(\frac{59}{45} s_2^3 - \frac{16}{3} s_2 s_4 + 9s_6\right) r^6 - 84 s_7 r^5 \\ & + \left(\frac{13}{30} s_2^4 - \frac{47}{15} s_2^2 s_4 + \frac{41}{6} s_4^2 - \frac{11}{5} s_2 s_6 - 6s_8\right) r^4 + 1104 s_2 s_7 r^3 \\ & + \left(-\frac{2}{15} s_2^3 s_4 - s_2 s_4^2 + \frac{19}{5} s_2^2 s_6 - 12s_2 s_8 + 176s_{10}\right) r^2 + \\ & + (-7s_2^2 + \frac{88}{3} s_4) s_7 r + \left(\frac{13}{30} s_2^2 s_4^2 + \frac{4}{9} s_4^3 - s_2^2 s_8 - \frac{16}{5} s_2 s_4 s_6 + \frac{48}{5} s_6^2 + 10s_2^2 s_8 - 16s_4 s_8 - 16s_2 s_{10} + 192s_{12}\right) \end{aligned}$$

$$Z_{14}|_{u=0} = \frac{1}{10} y_6^2 + \frac{1}{3} y_2^2 y_8 + 2y_2 y_{10} + 2y_{12}$$

$$Z_{14}|_{u=0} = \frac{1}{2} y_2^3 y_8 + \frac{28}{5} y_6 y_8 + 3y_2^2 y_{10} + 12y_2 y_{12} + 84y_{14}$$

他はまた check されていゝな。 $Dz_i \cdot Dz_j \rightarrow 12 \geq 12$,

$$\frac{1}{4} Dz_8 \cdot Dz_8 = z_2^3 z_8 + 30 z_2 z_{12} + 50 z_{14}.$$

[1] T. Yano-J. Sekiguchi, On the microlocal structure of weighted homogeneous polynomials associated to Coxeter groups 1

[2] " - " ; " 2

[3] " - " ; " 3.

[4] J. S. Frame: The classes and representations of the groups of 27 lines and 28 bitangents 83-119

付記 才一著者は、同時同帯に " Gauss Manin Connection のある filtration と、不変量 $L(f)$ について " と題する講演を行つた。よつて、斎藤泰司氏の一般論にまつて、ある

filtration の isolated singularity にあつた connection の場合は、 $\dim \mathcal{O}_x / \mathcal{O}_x \cdot f$ ^{(L(f)=2n+2)} あり、 b 函数論にまつた色々の不変量によつて記述されたことであつた。当講演録の斎藤氏の原稿も、一般論のまつ記してまつたので、私の方も次の機会にしろせていゝなぐ。