

反ド・ジッター空間の時間的平均曲率 1 曲面における特異点の双対性

横浜国立大学 大学院理工学府 数物電子情報系理工学専攻
伊坂麻琴 (Makoto ISAKA) *

概要

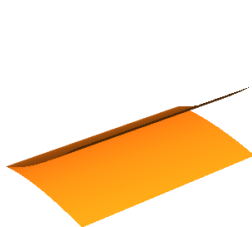
本講演では、3 次元反ド・ジッター空間の特異点を許容する時間的平均曲率 1 曲面 (時間的 CMC1 曲面) のクラスとして**時間的 CMC1 面**を導入し、特異点に関する結果を紹介する。特に、時間的 CMC1 面は折り目特異点を許容しないこと、また一般化錐状特異点が共役曲面における 5/2-カusp辺と対応することやカusp状 S_1 特異点が共役曲面におけるジェネリックなカusp状 バタフライと対応することを述べる。

1 導入

3 次元ミンコフスキー空間 \mathbb{R}_1^3 の時間的極小曲面は、3 次元ユークリッド空間 \mathbb{R}^3 の極小曲面の類似として、Weierstrass 型の表現公式をもつ。直和 $\mathbb{R} \oplus j\mathbb{R}$ に $j^2 = 1, j1 = 1j = j$ を満たす積をもつ可換環を \mathbb{C} で表し、**パラ複素数代数**という。 U を \mathbb{C} 上の単連結領域、 g を U 上の p -正則関数、 ω を U 上の p -正則 1 次微分形式とすると

$$f = \operatorname{Re} \int (-1 - g^2, j(1 - g^2), 2g)\omega$$

により時間的極小曲面が与えられる (Konderak [10])。このとき、 (g, ω) の組を **Weierstrass データ**と呼ぶ。 Takahashi [12] は**極小面**と呼ばれる、特異点を許容する時間的極小曲面のクラスを導入した (cf. Akamine [1])。



カusp辺



ツバメの尾



カusp状
交差帽子

\mathbb{R}^2 の領域 U から 3 次元多様体 M^3 への C^∞ 級写像 $f: U \rightarrow M^3$ に対して、点 $p \in U$ が **カusp辺**

* E-mail: isaka-makoto-km@ynu.jp

であるとは, f の p における写像芽が, $f_{ce}(u, v) := (u^2, u^3, v)$ の原点における写像芽と \mathcal{A} -同値であるときをいう. 同様に, 点 $p \in U$ が**ツバメの尾** (resp. **カスプ状交差帽子**) であるとは, f の p における写像芽が $f_{sw}(u, v) := (3u^4 + u^2, 4u^3 + 2uv, v)$ (resp. $f_{ccr}(u, v) := (u, v^2, uv^3)$) の原点における写像芽と \mathcal{A} -同値であるときをいう. ここで 2 つの写像芽 $f : (U, p) \rightarrow (M^3, f(p))$, $g : (\mathbb{R}^2, q) \rightarrow (\mathbb{R}^3, g(q))$ が \mathcal{A} -同値であるとは, 局所微分同相写像芽 $\varphi : (U, p) \rightarrow (\mathbb{R}^2, q)$, $\phi : (M^3, f(p)) \rightarrow (\mathbb{R}^3, g(q))$ が存在して, $g = \phi \circ f \circ \varphi^{-1}$ を満たすときをいう.

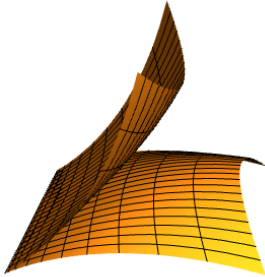
一方, 一般的に現れる特異点以外に極小面に現れる特異点として, 錐状特異点, 折り目特異点, カスプ状バタフライ, カスプ状 S_1^+ 特異点が知られている. ここで, **錐状特異点** (resp. **折り目特異点**) とは, $f_{cone}(u, v) := v(\cos u, \sin u, 1)$ (resp. $f_{fold}(u, v) := (u, v^2, 0)$) と \mathcal{A} -同値な特異点である. さらに, **カスプ状 S_1 特異点** (resp. **カスプ状バタフライ**) とは, $f_{cs_1^\pm}(u, v) := (u, v^2, v^3(u^2 \pm v^2))$ (resp. $f_{bu}(u, v) := (u, 4v^5 + uv^2, 5v^4 + 2uv)$) と \mathcal{A} -同値な特異点である.



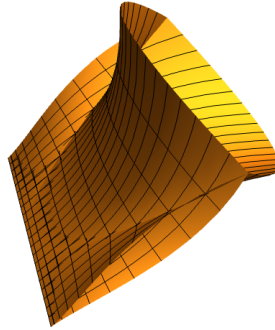
一般化錐状特異点



折り目特異点



カスプ状 S_1^+ 特異点



カスプ状 S_1^- 特異点



カスプ状バタフライ

Weierstrass データを $(g, j\omega)$ に取り換えることで, 共役な時間的極小曲面

$$f^\# = \text{Im} \int (-1 - g^2, j(1 - g^2), 2g)\omega$$

が定義される. 次のような極小面における特異点の双対性が知られている. U をパラ複素平面 $\tilde{\mathbb{C}}$ の単連結領域とし, $f : U \rightarrow \mathbb{R}_1^3$ を極小面, $f^\# : U \rightarrow \mathbb{R}_1^3$ を f の共役極小面, $p \in U$ を f の特異点とする. このとき以下が成り立つ:

- (1) f が $p \in U$ においてカスプ辺をもつための必要十分条件は, $f^\#$ が $p \in U$ においてカスプ辺をもつことである [12].

- (2) f が $p \in U$ においてツバメの尾をもつための必要十分条件は, $f^\#$ が $p \in U$ においてカスプ状交差帽子をもつことである [12].
- (3) f が $p \in U$ において一般化錐状特異点をもつための必要十分条件は, $f^\#$ が $p \in U$ において折り目特異点をもつことである [9].
- (4) f が $p \in U$ においてカスプ状バタフライをもつための必要十分条件は, $f^\#$ が $p \in U$ においてカスプ状 S_1^+ 特異点をもつことである. さらに, 極小面は S_1^- 特異点を許容しない [2].

本講演では, 3次元反ド・ジッター空間 \mathbb{H}_1^3 の特異点を許容する時間的平均曲率 1 曲面 (Constant Mean Curvature 1, CMC1) を考察する. ここで, 中間符号をもつ 4次元擬ユークリッド空間 $\mathbb{R}_2^4 = (\mathbb{R}^4, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ ($\langle x, x \rangle = x_0^2 + x_1^2 - x_2^2 - x_3^2$) に対し,

$$\mathbb{H}_1^3 := \{x \in \mathbb{R}_2^4 \mid \langle x, x \rangle = -1\}$$

を **3次元反ド・ジッター空間**という. \mathbb{H}_1^3 における時間的平均曲率 1 曲面 (時間的 CMC1 曲面) は, 3次元ミンコフスキー空間 \mathbb{R}_1^3 の時間的極小曲面と局所等長対応をもつことが知られている (Lawson-Guichard 対応). よって, \mathbb{H}_1^3 の時間的 CMC1 曲面を理解するためには, 特異点を許容した枠組みで考えることが重要である. Yasumoto [14] は, 3次元反ド・ジッター空間 \mathbb{H}_1^3 において特異点を持つ時間的 CMC1 曲面を考察し, 極小面の双対性 (1), (2) に対応するようなカスプ辺, ツバメの尾, カスプ状交差帽子に対する特異点の双対性を導いた. 以上の結果から, 極小面の双対性 (3), (4) と同様の双対性が, \mathbb{H}_1^3 の場合にも成り立つのかという自然な問題が生じる.

筆者は \mathbb{H}_1^3 の特異点を許容する時間的 CMC1 曲面のクラスとして, **時間的 CMC1 面**を導入し, それらの特異点, とくに, 特異点の双対性を考察した.

2 主結果

[8] では, 3次元ミンコフスキー空間 \mathbb{R}_1^3 の極小面に対応するクラスとして 3次元反ド・ジッター空間 \mathbb{H}_1^3 の時間的 CMC1 面を導入した.

定義 1. U を $\check{\mathbb{C}}$ 上の単連結領域, $z_0 \in U$ を基点とする. $g : U \rightarrow \check{\mathbb{C}}$ を p -正則関数, $\omega = \hat{\omega} dz$ を U 上 p -正則 1 次微分形式とする. このとき,

$$F' = F \begin{pmatrix} g & -g^2 \\ 1 & -g \end{pmatrix} \hat{\omega}, \quad F(z_0) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

の解 $F : U \rightarrow \mathrm{SL}(2, \check{\mathbb{C}})$ に対し,

$$f(z) := F(z)e_3F(z)^* \quad e_3 := \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

により定まる写像 $f : U \rightarrow \mathbb{H}_1^3$ を**一般化時間的 CMC1 曲面**という.

(g, ω) の組を **Weierstrass データ**と呼ぶ. また, $(g, j\omega)$ に対応するものを f の**共役時間的 CMC1 曲面**といい, $f^\#$ と表す.

注意 2. \mathbb{H}_1^3 のはめこまれた時間的 CMC1 曲面は局所的にこのように与えられる [14].

一般化時間的 CMC1 曲面の特異点について、次が成り立つ。

命題 3 ([8]). 一般化時間的 CMC1 曲面 $f: U \rightarrow \mathbb{H}_1^3$ の特異点 $p \in U$ について、(1) または (2) が成り立つ。

$$(1) \quad g(p) \overline{g(p)} = 1, \quad (2) \quad \omega(p) \overline{\omega(p)} = 0.$$

(1) を満たす特異点 p を g -特異点, (2) を満たす特異点 p を ω -特異点という。時間的 CMC1 面を次のように定義する。

定義 4 ([8]). ω -特異点をもたない一般化時間的 CMC1 曲面を**時間的 CMC1 面**という。

以上の設定のもと、次が成り立つ。

定理 A ([8]). $f: U \rightarrow \mathbb{H}_1^3$ を時間的 CMC1 面, $f^\sharp: U \rightarrow \mathbb{H}_1^3$ を共役時間的 CMC1 面とする。 f が $p \in U$ において一般化錐状特異点をもつための必要十分条件は、 f^\sharp が $p \in U$ において 5/2-カスプ辺をもつことである。

定理 A により、時間的 CMC1 面は極小面における特異点の双対性 (3) と同様の性質を持たないことが明らかになった。このことにより、折り目特異点をもつ時間的 CMC1 面が存在し得るかという問題が生じるが、次が成り立つことがわかった。

定理 B ([8]). \mathbb{H}_1^3 の時間的 CMC1 面は折り目特異点を許容しない。

さらに、極小面における特異点の双対性 (4) に対応するものとして、ジェネリックなカスプ状バタフライを定義し、次を示した。

定理 C ([8]). $f: U \rightarrow \mathbb{H}_1^3$ を時間的 CMC1 面, $f^\sharp: U \rightarrow \mathbb{H}_1^3$ をその共役時間的 CMC1 面とする。このとき、 f が $p \in U$ においてカスプ状 S_1 特異点をもつための必要十分条件は、 f^\sharp が $p \in U$ においてジェネリックなカスプ状バタフライをもつことである。

\mathbb{R}_1^3 の極小面の場合にはカスプ状 S_1^- 特異点は存在しないが [2], \mathbb{H}_1^3 の時間的 CMC1 面でカスプ状 S_1^- 特異点を持つ例が存在する (例 16 参照)。

3 主結果の証明：Weierstrass データを用いた特異点の判定条件

定理の証明に用いた定義や定理は以下の通りである。

$$\varphi := \frac{g_z}{g^2 \hat{\omega}}, \quad D\varphi := \frac{g}{g_z} \varphi_z, \quad D^2\varphi := \frac{g}{g_z} (D\varphi)_z$$

とおく。このとき、次が成り立つ。

事実 5 (cf. Yasumoto [14]). U を \mathbb{C} の単連結領域とし、 $f: U \rightarrow \mathbb{H}_1^3$ を時間的 CMC1 面とする。 f の Weierstrass データを (g, ω) とし、 $\omega = \hat{\omega} dz$ と定める。このとき、以下が成り立つ。

- (1) 特異点 p が非退化な特異点であるための必要十分条件は $dg(p) \neq 0$ を満たすことである。
- (2) 特異点 p において f が波面であるための必要十分条件は、 $\operatorname{Re} \varphi(p) \neq 0$ を満たすことである。

- (3) 特異点 p において f がカスプ辺と \mathcal{A} -同値であるための必要十分条件は、 $\operatorname{Re} \varphi(p) \neq 0$ かつ $\operatorname{Im} \varphi(p) \neq 0$ を満たすことである。
- (4) 特異点 p において f がツバメの尾と \mathcal{A} -同値であるための必要十分条件は、 $\varphi(p) \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ かつ $\operatorname{Re} D\varphi(p) \neq 0$ を満たすことである。
- (5) 特異点 p において f がカスプ状交差帽子と \mathcal{A} -同値であるための必要十分条件は、 $\varphi(p) \in j\mathbb{R} \setminus \{0\}$ かつ $\operatorname{Im} D\varphi(p) \neq 0$ を満たすことである。

定理 A は、次の定理 6 から従う。

定理 6 ([8]). 時間的 CMC1 面 $f : U \rightarrow \mathbb{H}_1^3$ は *Weierstrass* データ (g, ω) により与えられているとする。特異点 $p \in U$ が一般化錐状特異点であることと次は同値：

$$\operatorname{Re} \varphi(p) \neq 0, \quad \text{かつ} \quad \text{ある } \delta > 0 \text{ が存在して, 任意の } t \in (-\delta, \delta) \text{ に対して } \operatorname{Im} \varphi(\gamma(t)) = 0.$$

さらに、特異点 $p \in U$ が 5/2-カスプ辺であることと次は同値：

$$\operatorname{Im} \varphi(p) \neq 0, \quad \text{かつ} \quad \text{ある } \delta > 0 \text{ が存在して, 任意の } t \in (-\delta, \delta) \text{ に対して } \operatorname{Re} \varphi(\gamma(t)) = 0.$$

定理 A により、時間的 CMC1 面は極小面における特異点の双対性 (3) と同様の性質を持たないことが明らかになった。このことにより、折り目特異点をもつ時間的 CMC1 面は存在し得るか、という問題が自然に生じる。定理 B は定理 6 の 5/2-カスプ辺の判定条件を用いて証明した。

定理 7 ([8]). 時間的 CMC1 面 $f : U \rightarrow \mathbb{H}_1^3$ は *Weierstrass* データ (g, ω) により与えられているとする。 f が p においてカスプ状バタフライに \mathcal{A} -同値であるための必要十分条件は、 p において

$$(1) \operatorname{Re} \varphi \neq 0, \quad (2) \operatorname{Im} \varphi = \operatorname{Re}(D\varphi) = 0, \quad (3) \operatorname{Im}(D^2\varphi) \neq 0$$

を満たすことである。また、 f が p でカスプ状 S_1^\pm 特異点と \mathcal{A} -同値であるための必要十分条件は p において

$$(1) \operatorname{Im} \varphi(p) \neq 0, \quad (2) \operatorname{Re} \varphi(p) = \operatorname{Im} D\varphi(p) = 0, \\ (3) \begin{cases} S_1^+ \text{ ならば } \operatorname{Re} D^2\varphi(p)(12 - \operatorname{Re} D^2\varphi(p)) > 0, \\ S_1^- \text{ ならば } \operatorname{Re} D^2\varphi(p)(12 - \operatorname{Re} D^2\varphi(p)) < 0 \end{cases}$$

を満たすことである。

ここでジェネリックなカスプ状バタフライを定義する。

定義 8 ([8]). $\operatorname{Im} D^2\varphi(p) \neq 12$ を満たすとき、カスプ状バタフライがジェネリックであると言う。

定理 7 より定理 C が導かれる。

4 実 Weierstrass データを用いた時間的 CMC1 面の構成

[8] では、実 Weierstrass データを用いた \mathbb{H}_1^3 の時間的 CMC1 曲面に対する Bryant 型表現公式を構成した。これにより、定理 6, 定理 7 で得た特異点の判定条件を実 Weierstrass データを用いて再

構成した。一般に、 p -正則 Weierstrass データを用いて時間的 CMC1 面の具体例を考えることは容易ではないため、実 Weierstrass データを用いることで曲面の具体例を与えた。

g_1 を開区間 I 上の C^∞ 級関数、 $\omega_1 = \hat{\omega}_1 du$ を開区間 I 上の C^∞ 級 1 次微分形式、 g_2 を開区間 J 上の C^∞ 級関数、 $\omega_2 = \hat{\omega}_2 dv$ を開区間 J 上の C^∞ 級 1 次微分形式とする。

$$F_1^{-1}(F_1)_u = \begin{pmatrix} -g_1 & -1 \\ g_1^2 & g_1 \end{pmatrix} \hat{\omega}_1, \quad F_2^{-1}(F_2)_v = \begin{pmatrix} g_2 & -1 \\ g_2^2 & -g_2 \end{pmatrix} \hat{\omega}_2$$

の解を $F_1 : I \rightarrow \mathrm{SL}(2, \mathbb{R})$, $F_2 : J \rightarrow \mathrm{SL}(2, \mathbb{R})$ とする。このとき、

$$f(u, v) := F_1(u)F_2(v)^t$$

で定義される写像 $f : I \times J \rightarrow \mathbb{H}_1^3$ は、 \mathbb{H}_1^3 の一般化された時間的 CMC1 曲面を与える。さらに、 ω_1, ω_2 が零点を持たないとき、 f は時間的 CMC1 面を定める。ここで、 \mathbb{H}_1^3 を $\mathrm{SL}(2, \mathbb{R})$ と同一視する。

定義 9. $(g_1, g_2, \omega_1, \omega_2)$ を、 \mathbb{H}_1^3 における時間的 CMC1 面 f の**実 Weierstrass データ**という。

共役時間的 CMC1 面 f^\sharp の実 Weierstrass データは、 $(g_1, g_2, \omega_1, -\omega_2)$ により与えられる。

4.1 実 Weierstrass データを用いた特異点の判定条件

定理 10 ([8]). 時間的 CMC1 面 $f : U \rightarrow \mathbb{H}_1^3$ は実 Weierstrass データ $(g_1, g_2, \omega_1, \omega_2)$ により与えられているとする。このとき、次が成り立つ：

- (1) $p = (a, b) \in U$ が f の特異点であるための必要十分条件は、 $g_1(a)g_2(b) = 1$ を満たすことである。
- (2) 特異点 $p \in U$ において f がカスプ辺に A -同値であるための必要十分条件は、

$$\frac{(g_1)_u}{(g_1)^2 \hat{\omega}_1} - \frac{(g_2)_v}{(g_2)^2 \hat{\omega}_2} \neq 0, \quad \frac{(g_1)_u}{(g_1)^2 \hat{\omega}_1} + \frac{(g_2)_v}{(g_2)^2 \hat{\omega}_2} \neq 0$$

が p において成り立つことである。

- (3) 特異点 $p \in U$ において f がツバメの尾に A -同値であるための必要十分条件は、

$$\begin{aligned} \frac{(g_1)_u}{(g_1)^2 \hat{\omega}_1} - \frac{(g_2)_v}{(g_2)^2 \hat{\omega}_2} &\neq 0, \quad \frac{(g_1)_u}{(g_1)^2 \hat{\omega}_1} + \frac{(g_2)_v}{(g_2)^2 \hat{\omega}_2} = 0, \\ \frac{g_1}{(g_1)_u} \left(\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} \right)_u - \frac{g_2}{(g_2)_v} \left(\frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} \right)_v &\neq 0 \end{aligned}$$

が p において成り立つことである。

- (4) 特異点 $p \in U$ において f がカスプ状交差帽子に A -同値であるための必要十分条件は、

$$\begin{aligned} \frac{(g_1)_u}{(g_1)^2 \hat{\omega}_1} - \frac{(g_2)_v}{(g_2)^2 \hat{\omega}_2} &= 0, \quad \frac{(g_1)_u}{(g_1)^2 \hat{\omega}_1} + \frac{(g_2)_v}{(g_2)^2 \hat{\omega}_2} \neq 0 \\ \frac{g_1}{(g_1)_u} \left(\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} \right)_u + \frac{g_2}{(g_2)_v} \left(\frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} \right)_v &\neq 0 \end{aligned}$$

が p において成り立つことである。

定理 11 ([8]). 時間的 CMC1 面 $f : U \rightarrow \mathbb{H}_1^3$ は実 Weierstrass データ $(g_1, g_2, \omega_1, \omega_2)$ により与えられているとする. $\gamma(t)$ を f の $p = \gamma(0)$ を通る特異曲線とする. このとき, f が p において一般化錐状特異点に \mathcal{A} -同値であるための必要十分条件は次で与えられる:

- (1) p において $\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} - \frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} \neq 0$, かつ,
- (2) ある $\delta > 0$ が存在して, 任意の $t \in (-\delta, \delta)$ に対して, $\gamma(t)$ に沿って $\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} + \frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} = 0$.

さらに, f が p において 5/2-カusp 辺と \mathcal{A} -同値であるための必要十分条件は次で与えられる:

- (1) p において $\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} + \frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} \neq 0$, かつ,
- (2) ある $\delta > 0$ が存在して, 任意の $t \in (-\delta, \delta)$ に対して, $\gamma(t)$ に沿って $\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} - \frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} = 0$.

定理 12 ([8]). 時間的 CMC1 面 $f : U \rightarrow \mathbb{H}_1^3$ は実 Weierstrass データ $(g_1, g_2, \omega_1, \omega_2)$ により与えられているとする. f が p においてカusp 状バタフライに \mathcal{A} -同値であるための必要十分条件は, p において次の (1), (2), (3) が成り立つことで与えられる:

- (1) $\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} - \frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} \neq 0$,
- (2) $\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} + \frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} = 0$, $\frac{g_1}{(g_1)_u} \left(\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} \right)_u - \frac{g_2}{(g_2)_v} \left(\frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} \right)_v = 0$,
- (3) $\frac{g_1}{(g_1)_u} \left(\frac{g_1}{(g_1)_u} \left(\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} \right)_u \right)_u + \frac{g_2}{(g_2)_v} \left(\frac{g_2}{(g_2)_v} \left(\frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} \right)_v \right)_v \neq 0$.

さらに, f が p でカusp 状 S_1^\pm 特異点と \mathcal{A} -同値であるための必要十分条件は, p において次の (1), (2), (3) が成り立つことで与えられる:

- (1) $\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} + \frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} \neq 0$,
- (2) $\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} - \frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} = 0$, $\frac{g_1}{(g_1)_u} \left(\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} \right)_u + \frac{g_2}{(g_2)_v} \left(\frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} \right)_v = 0$,
- (3) S_1^+ ならば, $0 < \frac{g_1}{(g_1)_u} \left(\frac{g_1}{(g_1)_u} \left(\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} \right)_u \right)_u - \frac{g_2}{(g_2)_v} \left(\frac{g_2}{(g_2)_v} \left(\frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} \right)_v \right)_v < 12$,
 S_1^- ならば, $0 > \frac{g_1}{(g_1)_u} \left(\frac{g_1}{(g_1)_u} \left(\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} \right)_u \right)_u - \frac{g_2}{(g_2)_v} \left(\frac{g_2}{(g_2)_v} \left(\frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} \right)_v \right)_v$
 または $\frac{g_1}{(g_1)_u} \left(\frac{g_1}{(g_1)_u} \left(\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} \right)_u \right)_u - \frac{g_2}{(g_2)_v} \left(\frac{g_2}{(g_2)_v} \left(\frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} \right)_v \right)_v > 12$.

4.2 時間的 CMC1 面の具体例

最後に, 実 Weierstrass データを用いて構成した時間的 CMC1 面の具体例を紹介する.

例 13 (Enneper 型時間的 CMC1 面). $\mathbb{R}^\times := \mathbb{R} \setminus \{0\}$ とし, $F_1, F_2 : \mathbb{R}^\times \rightarrow \text{SL}(2, \mathbb{R})$ を

$$F_1(u) := \begin{pmatrix} \cos u & \sin u - u \cos u \\ -\sin u & u \sin u + \cos u \end{pmatrix}, \quad F_2(v) := \begin{pmatrix} \cos v & \sin v - v \cos v \\ -\sin v & v \sin v + \cos v \end{pmatrix}$$

とおく．実 Weierstrass データは

$$g_1 = -\frac{1}{u}, \quad \omega_1 = -u^2, \quad g_2 = \frac{1}{v}, \quad \omega_2 = -v^2$$

となり，時間的 CMC1 面 $f(u, v) := F_1(u)F_2(v)^t$ に対して，特異曲線 $\gamma(u) = (u, -1/u)$ 上で $\gamma(u)$ ($u \neq \pm 1$) は全てカスプ辺である．さらに， $\gamma(u)$ ($u = \pm 1$) はどちらもツバメの尾である．

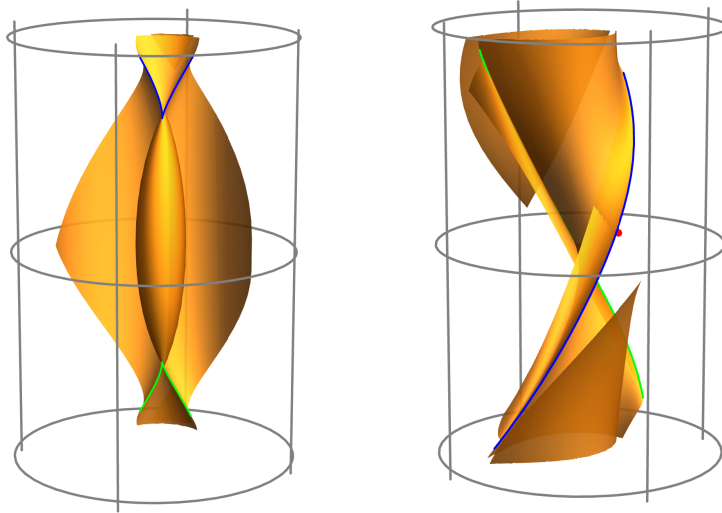
例 14 (Enneper 型時間的 CMC1 面の共役曲面 [8]). $\mathbb{R}^\times := \mathbb{R} \setminus \{0\}$ とし， $F_1, F_2 : \mathbb{R}^\times \rightarrow \mathrm{SL}(2, \mathbb{R})$ を

$$F_1(u) := \begin{pmatrix} \cos u & \sin u - u \cos u \\ -\sin u & u \sin u + \cos u \end{pmatrix}, \quad F_2^\sharp(v) := \begin{pmatrix} \cosh v & \sinh v - v \cosh v \\ \sinh v & \cosh v - v \sinh v \end{pmatrix}$$

とおく．実 Weierstrass データは

$$g_1 = -\frac{1}{u}, \quad \omega_1 = u^2, \quad g_2^\sharp = \frac{1}{v}, \quad \omega_2^\sharp = v^2$$

となり，時間的 CMC1 面 $f^\sharp(u, v) := F_1(u)F_2^\sharp(v)^t$ に対して，特異曲線 $\gamma(u) = (u, -1/u)$ 上で $\gamma(u)$ ($u \neq \pm 1$) は全てカスプ辺である．さらに， $\gamma(u)$ ($u = \pm 1$) はどちらもカスプ状交差帽子である．



左：Enneper 型時間的 CMC1 面 (例 13)，右：Enneper 型時間的 CMC1 面の共役曲面 (例 14)．

例 15 (カテナイド型時間的 CMC1 面，ヘリコイド型時間的 CMC1 面 [8]). $\alpha, \beta > -1/2$ をみたす実数 α, β に対し， $F_1, F_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathrm{SL}(2, \mathbb{R})$ を

$$F_1(u) = \frac{1}{\sqrt{2\alpha+1}} \begin{pmatrix} (\alpha+1)e^{\alpha u} & \alpha e^{(\alpha+1)u} \\ \alpha e^{(-\alpha-1)u} & (\alpha+1)e^{-\alpha u} \end{pmatrix},$$

$$F_2(v) = \frac{1}{\sqrt{2\beta+1}} \begin{pmatrix} -(\beta+1)e^{\beta v} & \beta e^{(\beta+1)v} \\ \beta e^{(-\beta-1)v} & -(\beta+1)e^{-\beta v} \end{pmatrix}$$

とおく．実 Weierstrass データは，

$$g_1(u) = e^{-u}, \quad g_2(v) = e^{-v}, \quad \omega_1 = -\alpha(\alpha+1)e^u du, \quad \omega_2 = \beta(\beta+1)e^v dv$$

となる．時間的 CMC1 面 $f(u, v) := F_1(u)F_2(v)^t$ に対し，特異曲線 $\gamma(u) = (u, -u)$ 上で

$$\frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} - \frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} = \frac{1}{\alpha(\alpha+1)} + \frac{1}{\beta(\beta+1)}, \quad \frac{(g_1)_u}{g_1^2 \hat{\omega}_1} + \frac{(g_2)_v}{g_2^2 \hat{\omega}_2} = \frac{1}{\alpha(\alpha+1)} - \frac{1}{\beta(\beta+1)}$$

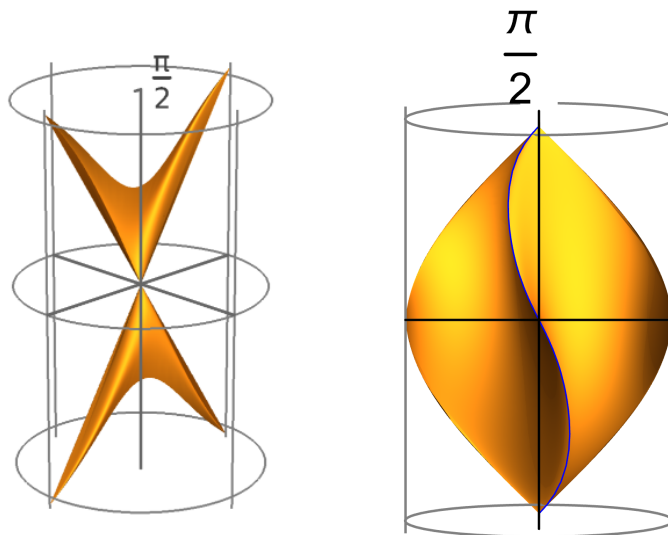
より，

(a) $\alpha = \beta$ のとき， $\gamma(u)$ は一般化された錐状特異点 (このとき， f をカテナイド型時間的 CMC1 面と呼ぶ)．

(b) $\alpha = \frac{-1 + \sqrt{1 - 4\beta^2 - 4\beta}}{2}$ ($-\frac{1}{2} < \beta < \frac{\sqrt{2}-1}{2}$) のとき， $\gamma(u)$ は 5/2-カスプ辺 (このとき， f をヘリコイド型時間的 CMC1 面と呼ぶ)．

(c) (a), (b) 以外するとき，カスプ辺

である．



左：カテナイド型時間的 CMC1 面，右：ヘリコイド型時間的 CMC1 面の共役曲面 (例 15)．

カスプ状バタフライとカスプ状 S_1^\pm 特異点をもつ時間的 CMC1 面の存在は次のように示される．

例 16 ([8])．実数 $c_0, c_1, c_2, d_0, d_1, d_2$ ($c_0, d_0 \neq 0$) に対して， $h_1, h_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ を

$$h_1(u) = c_0 + c_1 u + \frac{c_2}{2} u^2, \quad h_2(v) = d_0 + d_1 v + \frac{d_2}{2} v^2$$

とおく． $I := \{u \in \mathbb{R} \mid h_1(u) \neq 0\}$, $J := \{v \in \mathbb{R} \mid h_2(v) \neq 0\}$ と定める．実 Weierstrass データを

$$g_1 = e^u, \quad \hat{\omega}_1(u) = \frac{1}{e^u h_1(u)}, \quad g_2(v) = e^v, \quad \hat{\omega}_2 = \frac{1}{e^v h_2(v)}$$

とおく．このとき，特異点 $(u, v) = (0, 0)$ は

(a) $c_0 = -d_0$ かつ $c_1 = d_1$ かつ $c_2 + d_2 \neq 0$ のときカスプ状バタフライ，

(b1) $c_0 = d_0$ かつ $c_1 = -d_1$ かつ $0 < c_2 - d_2 < 12$ のとき，カスプ状 S_1^+ 特異点，

(b2) $c_0 = d_0$ かつ $c_1 = -d_1$ かつ $c_2 - d_2 < 0$ または $12 < c_2 - d_2$ のとき, カスプ状 S_1^- 特異点となる.

参考文献

- [1] Akamine S., *Behavior of the Gaussian curvature of timelike minimal surfaces with singularities*, Hokkaido Math. J. **48** (2019), 537–568.
- [2] Akamine, S., *Singularities of generalized timelike minimal surfaces in Lorentz–Minkowski 3-space*, preprint, arXiv:2408.00313 (2024).
- [3] Kokubu M., Rossman K., Saji M., Umehara M., Yamada K., *Singularities of flat fronts in hyperbolic 3-space*, Pacific J. Math. Soc. **221** (2005), 303–352.
- [4] S. Fujimori, W. Rossman, M. Umehara, K. Yamada and S.-D. Yang, *New maximal surfaces in Minkowski 3-space with arbitrary genus and their cousins in de Sitter 3-space*, Result. Math. **56** (2009), 41–82.
- [5] Fujimori S., Saji K., Umehara M. and Yamada K., *Singularities of maximal surfaces*, Math. Z. **259** (2008), 827–848.
- [6] Honda A., Koiso M., and Saji K., *Fold singularities on spacelike CMC surfaces in Lorentz–Minkowski space*, Hokkaido Math. J. **47** (2018), 245–267.
- [7] Honda, A. and Sato, H., *Singularities of spacelike mean curvature one surfaces in de Sitter space*, preprint, arXiv:2103.13849 (2021).
- [8] Isaka M., *Duality of singularities for timelike mean curvature one surfaces in anti-de Sitter space* (in Japanese), Master thesis, Yokohama National University (2026).
- [9] Kim, Y. W., Koh, S.-E., Shin, H. and Yang, S.-D., *Spacelike maximal surfaces, timelike minimal surfaces, and Björling representation formulae*, J. Korean Math. Soc. **48** (2011), no. 5, 1083–1100.
- [10] Konderak J. J., *A Weierstrass representation theorem for Lorentz surfaces*, Complex Var. Theory Appl. **50** (2005), 319–332.
- [11] Lee, S., *Timelike surfaces of constant mean curvature ± 1 in anti-de Sitter 3-space*, Ann. Global Anal. Geom. **29** (2006), no. 4, 355–401.
- [12] Takahashi H., *Timelike minimal surfaces with singularities in three-dimensional spacetime* (in Japanese), Master thesis, Osaka University (2012).
- [13] M. Umehara, K. Saji and K. Yamada, *Differential geometry of curves and surfaces with singularities*, translated from the 2017 Japanese original by Wayne Rossman, Series in Algebraic and Differential Geometry, 1, World Sci. Publ., Hackensack, NJ, 2022.
- [14] Yasumoto M., *Weierstrass-type representations for timelike surfaces*, in *Singularities in generic geometry*, 449–469, Adv. Stud. Pure Math., 78, Math. Soc. Japan, Tokyo.