

3次体のイデアル類群と3元2次形式のペア

上越教育大学 中川 仁

0 Introduction

k を2次体とし, D_k をその判別式とする. そのとき, よく知られているように, k の狭義イデアル類群は判別式 D_k の整数係数2元2次形式の狭義同値類の集合と1対1対応する. $f(u, v) = au^2 + buv + cv^2$, $a > 0$ を判別式 D_k の整数係数2元2次形式とする. 2次方程式 $f(u, 1) = au^2 + bu + c = 0$ の根を

$$\theta = \frac{-b + \sqrt{D_k}}{2a}, \quad \theta' = \frac{-b - \sqrt{D_k}}{2a}$$

とし, $\omega = a\theta$ とおけば, $\{1, \omega\}$ は k の整数環の基底であり, $\mathfrak{a} = [a, \omega]$ はノルム a の整イデアルである. $f(u, v)$ の狭義同値類と \mathfrak{a} の狭義同値類を対応させることによって, 上の1対1対応が得られる.

次に, k を虚2次体, $k \neq \mathbb{Q}(\sqrt{-3})$ とする. 2元3次形式

$$x(u, v) = x_1u^3 + 3x_2u^2v + 3x_3uv^2 + x_4v^3, \quad x_i \in \mathbb{Z} \quad (1)$$

の判別式が $27|D_k|$ であるとする.

$$\begin{aligned} H_x(u, v) &= -\frac{1}{36} \begin{vmatrix} \frac{\partial^2 x}{\partial u^2} & \frac{\partial^2 x}{\partial u \partial v} \\ \frac{\partial^2 x}{\partial u \partial v} & \frac{\partial^2 x}{\partial v^2} \end{vmatrix} \quad (\text{Hessian of } x), \\ &= (x_2^2 - x_1x_3)u^2 + (x_2x_3 - x_1x_4)uv + (x_3^2 - x_2x_4)v^2, \end{aligned}$$

とおけば, $H_x(u, v)$ は判別式 D_k の正定値2元2次形式である. C_k を k のイデアル類群とし, $C_k^{(3)}$ をその3-torsion部分群とする.

$$C_k^{(3)} = \{c \in C_k; c^3 = 1\}.$$

そのとき, $x(u, v)$ の $SL_2(\mathbb{Z})$ -同値類に対して, $H_x(u, v)$ の同値類に対応する k のイデアル類を対応させることによって, (1) の形の判別式 $27|D_k|$ の2元3次形式の $SL_2(\mathbb{Z})$ -同値類の集合から $C_k^{(3)}$ の上への全単射が得られる (cf. [2], Prop. 2.4). 本講演では, 3次体のイデアル類群の2-torsion部分群に対して, このようなことの類似が成り立つことを報告したい.

1 3元2次形式のペアのなす概均質ベクトル空間

\tilde{V} によって, 3次実対称行列全体のなすベクトル空間を表す. $\tilde{x} \in \tilde{V}$ に対して, $g_1 \in GL_3(\mathbb{R})$ の作用を,

$$g_1 \cdot \tilde{x} = g_1 \tilde{x}^t g_1 \quad (2)$$

によって定義する. 2元3次形式 $F(u, v)$ に対して, $g_2 \in GL_2(\mathbb{R})$ の作用を

$$(g_2 F)(u, v) = \frac{1}{\det g_2} F((u, v)g_2) \quad (3)$$

によって定義する.

$G = GL_3(\mathbb{R}) \times GL_2(\mathbb{R})$, $V = \tilde{V} \oplus \tilde{V}$ とおく. $x = (x_1, x_2) \in V$ に対して, $g = (g_1, g_2) \in G$, $g_2 = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in GL_2(\mathbb{R})$, の作用を,

$$gx = (ag_1 \cdot x_1 + bg_1 \cdot x_2, cg_1 \cdot x_1 + dg_1 \cdot x_2) \quad (4)$$

によって定義する. また, $x = (x_1, x_2) \in V$ に対して, 2元3次形式 $F_x(u, v)$ を

$$F_x(u, v) = \det(ux_1 + vx_2) \quad (5)$$

によって定義する. そのとき,

$$F_{gx}(u, v) = (\det g_1)^2 (\det g_2) (g_2 F_x)(u, v) \quad (6)$$

が成り立つ. 2元3次形式 $F(u, v) = f_1 u^3 + f_2 u^2 v + f_3 u v^2 + f_4 v^3$ の判別式 $D(F)$ は

$$D(F) = 18f_1 f_2 f_3 f_4 + f_2^2 f_3^2 - 4f_1 f_3^3 - 4f_2^3 f_4 - 27f_1^2 f_4^2$$

によって与えられる. $F_x(u, v)$ の判別式を $P(x)$ と表せば, $P(x)$ は $x = (x_1, x_2)$ の成分 (12変数) の整数係数の12次同次式であり,

$$P(gx) = (\det g_1)^8 (\det g_2)^6 P(x) \quad (7)$$

を満たす. $V_{\mathbb{C}} = V \otimes_{\mathbb{R}} \mathbb{C}$ とすれば, $V_{\mathbb{C}} - \{P(x) = 0\}$ は一つの $G_{\mathbb{C}} = GL_3(\mathbb{C}) \times GL_2(\mathbb{C})$ -軌道であり, (V, G) は概均質ベクトル空間である. $P(x)$ は (V, G) の基本相対不変式である. この概均質ベクトル空間 (V, G) は Wright-雪江 [3] において4次体をパラメトライズするものとして調べられている.

$\Gamma = SL_3(\mathbb{Z}) \times GL_2(\mathbb{Z})$ とおく. \hat{L} によって, 整数係数の3次対称行列のペア全体のなす V の格子を表す. \hat{L}_{irr} によって, $F_x(u, v)$ が \mathbb{Q} 上既約であるような x のなす \hat{L} の部分集合を表す. 明らかに, \hat{L}, \hat{L}_{irr} は Γ -不変である. $\Gamma \backslash \hat{L}_{irr}$ と3次体のイデアール類群の関連を調べたい. 次の2つの節はそのための準備である.

2 2元3次形式に付随する整環とそのイデアル

$F(u, v) = f_1u^3 + f_2u^2v + f_3uv^2 + f_4v^3$ を整数係数 2 元 3 次形式とする. $f_1 > 0$ かつ $F(u, v)$ は \mathbb{Q} 上既約であるとする. $F(u, 1) = 0$ の一つの根 $\theta \in \overline{\mathbb{Q}} \subset \mathbb{C}$ をとり, 3 次体 $K = \mathbb{Q}(\theta)$ を考える.

$$\omega_1 = f_1\theta, \quad \omega_2 = f_1\theta^2 + f_2\theta + f_3 = -\frac{f_4}{\theta}$$

とおくと,

$$\begin{cases} \omega_1^2 = -f_1f_3 - f_2\omega_1 + f_1\omega_2, \\ \omega_2^2 = -f_2f_4 - f_4\omega_1 + f_3\omega_2, \\ \omega_1\omega_2 = -f_1f_4. \end{cases} \quad (8)$$

よって,

$$\mathcal{O} = [1, \omega_1, \omega_2] = \mathbb{Z} + \mathbb{Z}\omega_1 + \mathbb{Z}\omega_2$$

とおけば, \mathcal{O} は K の整環である. また, \mathcal{O} の判別式は $F(u, v)$ の判別式 $D(F)$ に等しいことも容易にわかる. $(f_1, f_2, f_3, f_4) = 1$ であるとき, $F(u, v)$ は原始的であるという. 等式 (8) から, 次の 2 つの補題が容易にでる.

補題 2.1. $\mathfrak{b} = [f_1, \omega_1 + f_2, \omega_2]$ は \mathcal{O} -イデアルであり, $(\mathcal{O} : \mathfrak{b}) = f_1$ である.

補題 2.2. $F(u, v)$ が原始的ならば, 補題 2.1 の \mathfrak{b} は可逆 \mathcal{O} -イデアルであり, その逆イデアル \mathfrak{b}^{-1} は $\mathfrak{b}^{-1} = [1, f_1^{-1}\omega_1, \omega_2]$ によって与えられる.

補題 2.3. $F(u, v)$ が原始的ならば, $\mathfrak{b}^{-2} = [1, \theta, \theta^2]$ が成り立つ.

[証明] 補題 2.2 より,

$$\mathfrak{b}^{-2} = [1, \theta, \theta^2, \omega_2, \theta\omega_2, \omega_2^2] = [1, \theta, \theta^2].$$

□

次に, $\gamma = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in GL_2(\mathbb{Z})$ を $F(u, v)$ に作用させたとき, K の整環 \mathcal{O} とそのイデアル \mathfrak{b} がどうなるかを調べよう. $(\gamma F)(u, v) = f'_1u^3 + f'_2u^2v + f'_3uv^2 + f'_4v^3$ とかいて, $(\gamma F)(u, v)$ に付随する整環とその基底を, \mathcal{O}' , $1, \omega'_1, \omega'_2$ とする. さらに, $\mathfrak{b}' = [f'_1, \omega'_1 + f'_2, \omega'_2]$ とおく. そのとき, 次の補題が容易に示される.

補題 2.4. $\mathcal{O}' = \mathcal{O}$, $\mathfrak{b}' = (a - b\theta)\mathfrak{b}$.

3 3次体のイデアル類群の 2-torsion 部分群

K を 3 次体, \mathcal{O}_K を K の整数環, E_K を K の単数群, I_K を K の分数イデアルのなす乗法群, C_K を K のイデアル類群とする. さらに, $E_{K,1}$ によって, ノルムが 1

の単数のなす E_K の部分群を表し, $C_K^{(2)} = \{c \in C_K; c^2 = 1\}$ とする. $b \in K^\times$ に対して, $(b) = b\mathcal{O}_K$ とかく. K^\times の部分群 B_1 を

$$B_1 = \{b \in K^\times; N_{K/\mathbb{Q}} b \in (\mathbb{Q}^\times)^2, (b) \in I_K^2\}$$

によって定義する. $E_{K,1}(K^\times)^2 \subset B_1$ である. $b \in B_1$ によって代表される $B_1/(K^\times)^2$ の元を $[b]$ で表す. $b \in B_1$ に対して, $(b) = \mathfrak{a}^2$ となる分数イデアル \mathfrak{a} が一意に定まる. $[\mathfrak{a}]$ によって, \mathfrak{a} の属するイデアル類を表す. そのとき, $(b) = \mathfrak{a}^2$ より, $[\mathfrak{a}] \in C_K^{(2)}$ である. 写像

$$\phi: B_1 \longrightarrow C_K^{(2)}$$

を $\phi(b) = [\mathfrak{a}]$, $(b) = \mathfrak{a}^2$, によって定義する. これは明らかに群の準同型である. さらに, ϕ は全射であり, $\ker \phi = E_{K,1}(K^\times)^2$ であることが容易にわかる. 結局, ϕ は同型

$$B_1/E_{K,1}(K^\times)^2 \cong C_K^{(2)}$$

を引き起こす. $D_K > 0$ のとき, $r = 2$, $D_K < 0$ のとき, $r = 1$ とおけば, Dirichlet の単数定理によって,

$$E_{K,1}(K^\times)^2/(K^\times)^2 \cong E_{K,1}/E_{K,1}^2 \cong (\mathbb{Z}/2\mathbb{Z})^r$$

である. 以上まとめると,

補題 3.1. $|B_1/(K^\times)^2| = 2^r |C_K^{(2)}|$.

4 結果

$x = (x_1, x_2) \in \hat{L}_{irr}$ とする. θ を既約 3 次方程式 $F_x(u, 1) = 0$ の一つの根とし, 3 次体 $K = \mathbb{Q}(\theta)$ とその整環 $\mathcal{O} = [1, \omega_1, \omega_2]$ を考える. ここで,

$$F_x(u, v) = f_1 u^3 + f_2 u^2 v + f_3 u v^2 + f_4 v^3$$

とかくとき, $\omega_1 = f_1 \theta$, $\omega_2 = -f_4/\theta$ である. 必要ならば, x を $-x$ でおきかえて, $f_1 > 0$ としてよい.

以下, $\mathcal{O} = \mathcal{O}_K$ であるとする. そのとき, $F_x(u, v)$ は原始的である. Δ_{ij} によって, $\theta x_1 + x_2$ の (i, j) 余因子を表す. $\alpha_j = -\Delta_{1j}$, $j = 1, 2, 3$ とおき, $\alpha = (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)$ とおく. $\det(\theta x_1 + x_2) = F_x(\theta, 1) = 0$ より, $\alpha(\theta x_1 + x_2) = 0$ である. $\mathfrak{a}_x = [\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3]$ とおく.

補題 4.1. \mathfrak{a}_x は K の 0 でない分数イデアルである. 特に, $\{\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3\}$ は K の \mathbb{Q} 上の基底である.

[証明] $f_1 = \det x_1, f_4 = \det x_2$ より, $f_1 x_1^{-1}, f_4 x_2^{-1}$ は整数係数の 3 次行列である. したがって, $\alpha(\theta x_1 + x_2) = 0$ より,

$$\omega_1 \alpha = -\alpha x_2 (f_1 x_1^{-1}), \quad \omega_2 \alpha = \alpha x_1 (f_4 x_2^{-1})$$

を得る. これは \mathfrak{a}_x が \mathcal{O}_K -イデアルであることを示している. \mathfrak{a}_x は 0 でないことを示そう. もし, $\mathfrak{a}_x = 0$ とすると, $\Delta_{1j} = 0, j = 1, 2, 3$ である. $1, \theta, \theta^2$ は \mathbb{Q} 上 1 次独立であり, Δ_{1j} の θ^2 の係数は x_1 の $(1, j)$ 余因子であるから, $f_1 = \det x_1 = 0$ となる. これは, $F_x(u, v)$ が \mathbb{Q} 上既約であることに矛盾する. \square

K の共役を $K^{(1)} = K, K^{(2)}, K^{(3)}$ とし, $\alpha \mapsto \alpha^{(i)}, i = 1, 2, 3$ を K の共役写像とする. $\alpha^{(i)} = (\alpha_1^{(i)}, \alpha_2^{(i)}, \alpha_3^{(i)})$ とすれば,

$$\alpha^{(i)}(\theta^{(i)} x_1 + x_2) = 0, \quad i = 1, 2, 3 \quad (9)$$

である. 等式 (9) で転置行列をとれば,

$$(\theta^{(j)} x_1 + x_2) {}^t \alpha^{(j)} = 0, \quad j = 1, 2, 3. \quad (10)$$

等式 (9) に右から ${}^t \alpha^{(j)}$ をかけ, 等式 (10) に左から $\alpha^{(i)}$ をかけることによって, $1 \leq i, j \leq 3$ に対して,

$$\begin{aligned} \alpha^{(i)}(\theta^{(i)} x_1 + x_2) {}^t \alpha^{(j)} &= 0, \\ \alpha^{(i)}(\theta^{(j)} x_1 + x_2) {}^t \alpha^{(j)} &= 0 \end{aligned}$$

を得る. この差をとれば,

$$(\theta^{(i)} - \theta^{(j)}) \alpha^{(i)} x_1 {}^t \alpha^{(j)} = 0$$

となるが, 仮定から, $i \neq j$ のとき, $\theta^{(i)} \neq \theta^{(j)}$ であるから,

$$\alpha^{(i)} x_1 {}^t \alpha^{(j)} = 0, \quad i \neq j \quad (11)$$

を得る. したがって,

$$\alpha^{(i)} x_2 {}^t \alpha^{(j)} = 0, \quad i \neq j \quad (12)$$

もわかる.

$$T = (\alpha_j^{(i)}) = \begin{pmatrix} \alpha_1^{(1)} & \alpha_2^{(1)} & \alpha_3^{(1)} \\ \alpha_1^{(2)} & \alpha_2^{(2)} & \alpha_3^{(2)} \\ \alpha_1^{(3)} & \alpha_2^{(3)} & \alpha_3^{(3)} \end{pmatrix}$$

とおけば, 補題 4.1 より, \mathfrak{a}_x は 0 でない分数イデアルであるから,

$$\det T^2 = D(\mathfrak{a}_x) = N(\mathfrak{a}_x)^2 D_K \neq 0$$

である.

$$\beta = x_1[\alpha] = \alpha x_1^t \alpha \in K$$

とおけば, 等式 (11), (12) は行列 T を用いて次のように表せる:

$$Tx_1^t T = \begin{pmatrix} \beta^{(1)} & 0 & 0 \\ 0 & \beta^{(2)} & 0 \\ 0 & 0 & \beta^{(3)} \end{pmatrix},$$

$$Tx_2^t T = - \begin{pmatrix} \theta^{(1)}\beta^{(1)} & 0 & 0 \\ 0 & \theta^{(2)}\beta^{(2)} & 0 \\ 0 & 0 & \theta^{(3)}\beta^{(3)} \end{pmatrix}.$$

これから,

$$N_{K/\mathbb{Q}}\beta = \det(Tx_1^t T) = f_1 \det T^2 = f_1 N(\mathbf{a}_x)^2 D_K \neq 0, \quad (13)$$

$$T(\theta^{(1)}x_1 + x_2)^t T = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & (\theta^{(1)} - \theta^{(2)})\beta^{(2)} & 0 \\ 0 & 0 & (\theta^{(1)} - \theta^{(3)})\beta^{(3)} \end{pmatrix} \quad (14)$$

を得る. (13) と (14) から直ちに, 次を得る:

補題 4.2. 3 次対称行列 $\theta x_1 + x_2$ の階数は 2 である.

注意 4.3. 補題 4.2 より, $v(\theta x_1 + x_2) = 0$ を満たす $v = (v_1, v_2, v_3) \in K^3 - \{0\}$ は K^\times の元によるスカラー一倍を除いて一意的に定まる.

補題 4.4. 3 次対称行列 $\theta x_1 + x_2$ の (i, j) 余因子を Δ_{ij} とする. そのとき, 任意の $1 \leq i \leq j \leq 3, 1 \leq i' \leq j' \leq 3$ に対して, $\Delta_{ij}\Delta_{i'j'} = \Delta_{ii'}\Delta_{jj'}$ が成り立つ.

[証明] 3 次対称行列 (Δ_{ij}) の 2 次小行列式は, $\det(\theta x_1 + x_2)(\theta x_1 + x_2)$ の成分である. $\det(\theta x_1 + x_2) = 0$ であるから, それはすべて 0 である. \square

計算によって, 次の補題を得る.

補題 4.5. $\delta = 3f_1\theta^2 + 2f_2\theta + f_3, x_k = (x_{k,ij}), k = 1, 2$ とするとき,

$$\sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 x_{1,ij} \Delta_{ij} = \delta, \quad \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 x_{2,ij} \Delta_{ij} = -\theta\delta$$

が成り立つ.

$F_x(u, v)$ は原始的であるから, $\mathfrak{b} = [f_1, \omega_1 + f_2, \omega_2]$ とおけば, 補題 2.1, 2.2, 2.3 より, \mathfrak{b} はノルム f_1 の整イデアルであり, $\mathfrak{b}^{-2} = [1, \theta, \theta^2]$ である. 補題 4.4 と補題 4.5 より,

$$\begin{aligned}\beta &= \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 \alpha_i x_{1,ij} \alpha_j = \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 x_{1,ij} \Delta_{1i} \Delta_{1j} \\ &= \Delta_{11} \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 x_{1,ij} \Delta_{ij} = -\alpha_1 \delta\end{aligned}$$

を得る. これから, $N_{K/\mathbb{Q}} \beta = -N_{K/\mathbb{Q}} \alpha_1 N_{K/\mathbb{Q}} \delta$ を得る. $N_{K/\mathbb{Q}} \delta = -f_1^{-1} D(F_x) = -f_1^{-1} D_K$ であるから, 等式 (13) より,

$$N_{K/\mathbb{Q}} \alpha_1 = f_1^2 N(\mathfrak{a}_x)^2 \quad (15)$$

を得る.

命題 4.6. $\alpha_1^{-1} \mathfrak{a}_x^2 = \mathfrak{b}^{-2}$.

[証明] \mathfrak{a}_x^2 は $\alpha_i \alpha_j$, $1 \leq i < j \leq 3$ によって \mathbb{Z} 上生成される. 補題 4.4 より,

$$\alpha_i \alpha_j = \Delta_{1i} \Delta_{1j} = \Delta_{11} \Delta_{ij} = -\alpha_1 \Delta_{ij}$$

であるから, $\alpha_1^{-1} \mathfrak{a}_x^2$ は Δ_{ij} たちによって \mathbb{Z} 上生成される. 特に, $\alpha_1^{-1} \mathfrak{a}_x^2 \subset \mathfrak{b}^{-2}$ である.

$$N(\alpha_1^{-1} \mathfrak{a}_x^2) = f_1^{-2} = N(\mathfrak{b}^{-2})$$

であるから, $\alpha_1^{-1} \mathfrak{a}_x^2 = \mathfrak{b}^{-2}$ を得る. \square

B_1 を §3 において定義した K^\times の部分群とする.

$$b_x = \alpha_1^{-1} = -\Delta_{11}^{-1}$$

とおけば, 等式 (15) より, $N_{K/\mathbb{Q}} b_x \in (\mathbb{Q}^\times)^2$ である. 命題 4.6 より, $(b_x) \mathfrak{a}_x^2 = \mathfrak{b}^{-2}$ である. したがって, $b_x \in B_1$ である.

$x' = \gamma x$, $\gamma \in \Gamma$ とおく. そのとき, $b_{x'}$ と b_x の関係はどうなっているか調べよう. まず, $\gamma = (\gamma_1, 1)$, $\gamma_1 \in SL_3(\mathbb{Z})$ のときを考える. $x' = (x'_1, x'_2)$, $x'_k = \gamma_1 x_k {}^t \gamma_1$ である. $F_{x'}(u, v) = F_x(u, v)$, したがって, θ は変わらない. $\theta x'_1 + x'_2$ の (i, j) 余因子を Δ'_{ij} とかけば, $\theta x'_1 + x'_2 = \gamma_1(\theta x_1 + x_2) {}^t \gamma_1$ より,

$$(\Delta'_{ij}) = {}^t \gamma_1^{-1} (\Delta_{ij}) \gamma_1^{-1}$$

である. $\alpha'_j = -\Delta'_{1j}$ とおけば, $\mathfrak{a}_{x'} = [\alpha'_1, \alpha'_2, \alpha'_3]$ である. 一方, $(\eta_1, \eta_2, \eta_3) = (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3) \gamma_1^{-1}$ とおけば, $\{\eta_1, \eta_2, \eta_3\}$ は \mathfrak{a}_x の基底であり,

$$(\eta_1, \eta_2, \eta_3)(\theta x'_1 + x'_2) = 0$$

であるから, 注意 4.3 によつて, $\mu \in K^\times$ で $(\alpha'_1, \alpha'_2, \alpha'_3) = \mu(\eta_1, \eta_2, \eta_3)$ となるものが存在する. したがつて, $\mathbf{a}_{x'} = \mu \mathbf{a}_x$ である. $b_{x'}/b_x$ を求めよう. $\gamma_1^{-1} = (c_{ij})$ とかく. 補題 4.4 より,

$$\begin{aligned}\alpha_1 \alpha'_1 &= \Delta_{11} \Delta'_{11} \\ &= \sum_{j=1}^3 \sum_{k=1}^3 c_{j1} \Delta_{11} \Delta_{jk} c_{k1} = \sum_{j=1}^3 \sum_{k=1}^3 c_{j1} \Delta_{1j} \Delta_{1k} c_{k1} \\ &= \left(\sum_{i=1}^3 c_{i1} \Delta_{1i} \right)^2 = \left(\sum_{i=1}^3 c_{i1} \alpha_i \right)^2 = \eta_1^2.\end{aligned}$$

したがつて, $\alpha'_1 = \mu \eta_1$ より,

$$\frac{b_{x'}}{b_x} = \frac{\alpha_1}{\alpha'_1} = \left(\frac{\eta_1}{\alpha'_1} \right)^2 = \mu^{-2} \in (K^\times)^2$$

である. 次に, $\gamma = (1, \gamma_2)$, $\gamma_2 = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in GL_2(\mathbb{Z})$ のときを考える. このとき, $x' = (x'_1, x'_2)$, $x'_1 = ax_1 + bx_2$, $x'_2 = cx_1 + dx_2$, $F_{x'}(u, v) = F_x(au + cv, bu + dv)$ であるから, $F_{x'}(u, 1) = 0$ の根 θ' として,

$$\frac{a\theta' + c}{b\theta' + d} = \theta, \quad \theta' = \frac{d\theta - c}{-b\theta + a}$$

を満たすものがとれる. そのとき,

$$\begin{aligned}\theta' x'_1 + x'_2 &= \frac{d\theta - c}{a - b\theta} (ax_1 + bx_2) + (cx_1 + dx_2) \\ &= \frac{1}{a - b\theta} \{ (d\theta - c)(ax_1 + bx_2) + (a - b\theta)(cx_1 + dx_2) \} \\ &= \frac{\det \gamma_2}{a - b\theta} (\theta x_1 + x_2).\end{aligned}$$

したがつて, $\theta' x'_1 + x'_2$ の (i, j) 余因子を Δ'_{ij} とすれば, $\Delta'_{ij} = (a - b\theta)^{-2} \Delta_{ij}$ である. $\mathbf{a}_{x'} = [\alpha'_1, \alpha'_2, \alpha'_3]$,

$$\alpha'_j = -\Delta'_{1j} = -(a - b\theta)^{-2} \Delta_{1j} = (a - b\theta)^{-2} \alpha_j, \quad j = 1, 2, 3$$

であるから, $\mathbf{a}_{x'} = (a - b\theta)^{-2} \mathbf{a}_x$ である. また,

$$\frac{b_{x'}}{b_x} = \frac{\alpha_1}{\alpha'_1} = (a - b\theta)^2 \in (K^\times)^2$$

である.

$F_x(u, v)$ に付随する整環 \mathcal{O} が 3 次体 K の整数環 \mathcal{O}_K に等しいような $x \in \hat{L}_{irr}$ 全体のなす集合を $\hat{L}_{\mathcal{O}_K}(1)$ で表す. 上に述べたことをまとめれば, 次の命題を得る.

命題 4.7. $x \in \hat{L}_{\mathcal{O}_K}(1)$, $\gamma \in \Gamma$ に対して, $b_{\gamma x}/b_x \in (K^\times)^2$ が成り立つ.

x の属する Γ -同値類を $[x]$ で表す. 命題 4.7 から, $\Phi([x]) = [b_x]$ とおくことによつて, 写像

$$\Phi: \Gamma \backslash \hat{L}_{\mathcal{O}_K}(1) \longrightarrow B_1/(K^\times)^2 \quad (16)$$

を定義できる. 補題 3.1 より, $|B_1/(K^\times)^2| = 2^r |C_K^{(2)}|$ である.

今度は, この逆向きに, 与えられた B_1 の元から, $\hat{L}_{\mathcal{O}_K}(1)$ に属する 3 次対称行列のペアを構成しよう. 原始的かつ既約な 2 元 3 次形式

$$F(u, v) = f_1 u^3 + f_2 u^2 v + f_3 u v^2 + f_4 v^3, \quad f_1 > 0$$

を, $F(u, v)$ に付随する整環が 3 次体 K の整数環 \mathcal{O}_K に等しくなるようにとる. K に対して, このような $F(u, v)$ は $GL_2(\mathbb{Z})$ -同値を除いて一意に存在する. $K = \mathbb{Q}(\theta)$, $F(\theta, 1) = 0$, $\mathcal{O}_K = [1, \omega_1, \omega_2]$ である. ここで,

$$\omega_1 = f_1 \theta, \quad \omega_2 = f_1 \theta^2 + f_2 \theta + f_3$$

である. $\mathfrak{b} = [f_1, \omega_1 + f_2, \omega_2]$ はノルム f_1 の K の整イデアルである.

$b \in B_1$ とする. B_1 の定義と補題 2.3 から,

$$(b)\mathfrak{a}^2 = \mathfrak{b}^{-2} = [1, \theta, \theta^2] \quad (17)$$

が成り立つような分数イデアル \mathfrak{a} が存在する. $\{\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3\}$ を \mathfrak{a} の基底とすれば, 等式 (17) から,

$$b\alpha_i \alpha_j = \sum_{k=0}^2 \theta^k y_{k,ij}, \quad y_{k,ij} \in \mathbb{Z}, \quad 1 \leq i, j \leq 3 \quad (18)$$

とかける. $k = 0, 1, 2$ について, $Y_k = (y_{k,ij})$ とおく. Y_k は整数係数の 3 次対称行列である. また,

$$W = (\alpha_i \alpha_j) = {}^t(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)$$

とおく. そのとき, 等式 (18) をかきなおして,

$$bW = Y_0 + \theta Y_1 + \theta^2 Y_2 \quad (19)$$

を得る. $(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3) = (1, \omega_1, \omega_2)A$, $A \in M_3(\mathbb{Q})$ とかく. また,

$$(1, \omega_1, \omega_2) = (1, \theta, \theta^2)A_0, \quad A_0 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & f_3 \\ 0 & f_1 & f_2 \\ 0 & 0 & f_1 \end{pmatrix}$$

である. ここで,

$$W_0 = {}^t(1, \theta, \theta^2)(1, \theta, \theta^2)$$

とおけば, $W = {}^tA^tA_0W_0A_0A$ であり,

$$W_0 = \begin{pmatrix} 1 & \theta & \theta^2 \\ \theta & \theta^2 & \theta^3 \\ \theta^2 & \theta^3 & \theta^4 \end{pmatrix} = Z_0 + \theta Z_1 + \theta^2 Z_2$$

と表せる. ただし,

$$Z_0 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{f_4}{f_1} \\ 0 & -\frac{f_4}{f_1} & \frac{f_2 f_4}{f_1^2} \end{pmatrix}, \quad Z_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & -\frac{f_3}{f_1} \\ 0 & -\frac{f_3}{f_1} & \frac{f_2 f_3 - f_1 f_4}{f_1^2} \end{pmatrix}, \quad Z_2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -\frac{f_2}{f_1} \\ 1 & -\frac{f_2}{f_1} & \frac{f_2^2 - f_1 f_3}{f_1^2} \end{pmatrix}$$

とおいた. $b(1, \theta, \theta^2) = (1, \theta, \theta^2)R(b)$, $R(b) \in GL_3(\mathbb{Q})$ とかける. したがって,

$$\begin{aligned} bW &= {}^tA^tA_0W_0bA_0A = {}^tA^tA_0W_0R(b)A_0A \\ &= {}^tA^tA_0(Z_0 + \theta Z_1 + \theta^2 Z_2)R(b)A_0A. \end{aligned}$$

一変数 t の整数係数の多項式を成分とする 3 次対称行列 $Y(t)$ を

$$Y(t) = Y_0 + tY_1 + t^2Y_2$$

によって定義する. $Z(t) = Z_0 + tZ_1 + t^2Z_2$ とおけば,

$$Y(t) = {}^tA^tA_0Z(t)R(b)A_0A$$

である.

$$\det R(b) = N_{K/\mathbb{Q}} b = N(\mathfrak{a})^{-2} f_1^{-2} = (\det A)^{-2} f_1^{-2}, \quad \det A_0 = f_1^2,$$

である. また, 計算によって,

$$\det Z(t) = -f_1^{-2} F(t, 1)^2$$

がわかる. よって,

$$\det Y(t) = -F(t, 1)^2$$

を得る. $F(t, 1)$ は θ の \mathbb{Q} 上の最小多項式である. $Y(\theta) = bW$ の列ベクトルはすべて ${}^t(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)$ の K^\times の元によるスカラー倍であるから, $\text{rank } Y(\theta) = 1$ である. $Y(t)$ の (i, j) 余因子を $\tilde{\Delta}_{ij}(t)$ とすると, $\text{rank } Y(\theta) = 1$ より, $\tilde{\Delta}_{ij}(\theta) = 0$, $1 \leq i, j \leq 3$ である. したがって, $\tilde{\Delta}_{ij}(t)$ も $\mathbb{Z}[t]$ において $F(t, 1)$ で割り切れる. そこで,

$$X(t) = \frac{1}{F(t, 1)} (\tilde{\Delta}_{ij}(t))$$

とおけば, $X(t)$ は整数係数の t の高々 1 次式を成分とするような 3 次対称行列である. したがって, $X(t) = tx_1 + x_2$, x_1, x_2 は整数係数の 3 次対称行列とかける.

$$X(t)Y(t) = \frac{1}{F(t,1)} \det Y(t) 1_3 = -F(t,1) 1_3 \quad (20)$$

より, $\det X(t) = F(t,1)$ を得る. これは, $x = (x_1, x_2)$ とおけば, $F_x(u, v) = F(u, v)$ を意味する. よって, $x \in \hat{L}_{\mathcal{O}_K}(1)$ である. 以上によって, $b \in B_1$ から整数係数 3 次対称行列のペア $x = (x_1, x_2) \in \hat{L}_{\mathcal{O}_K}(1)$ で, $F_x(u, v) = F(u, v)$ を満たすものを構成することができた.

$F(u, v)$ を固定したとき, $(b)\mathfrak{a}^2 = \mathfrak{b}^{-2}$ を満たす分数イデアル \mathfrak{a} は b に対して一意的に定まるが, \mathfrak{a} の基底のとりかたはいろいろある. そこで, \mathfrak{a} の別の基底 $\{\alpha'_1, \alpha'_2, \alpha'_3\}$ をとってみる. そのとき, $(\alpha'_1, \alpha'_2, \alpha'_3) = (\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)\gamma_1$, $\gamma_1 \in GL_3(\mathbb{Z})$ とかける. $W' = (\alpha'_i \alpha'_j)$ とおいて, 整数係数の 3 次対称行列 Y'_k , $k = 0, 1, 2$ を

$$bW' = Y'_0 + \theta Y'_1 + \theta^2 Y'_2$$

によって定める. そのとき, $bW' = {}^t\gamma_1(bW)\gamma_1$ であるから, $Y'_k = {}^t\gamma_1 Y_k \gamma_1$ である. よって,

$$Y'(t) = {}^t\gamma_1 Y(t) \gamma_1.$$

$X'(t) = -F(t,1)Y'(t)^{-1}$ とおけば,

$$X'(t) = \gamma_1^{-1} X(t) {}^t\gamma_1^{-1}.$$

したがって, 基底 $\{\alpha'_1, \alpha'_2, \alpha'_3\}$ から定まる整数係数 3 次対称行列のペアを $x' = (x'_1, x'_2)$ とすると,

$$x'_k = \gamma_1^{-1} x_k {}^t\gamma_1^{-1}, \quad k = 1, 2$$

である. ゆえに, $x' = (\gamma_1^{-1}, 1)x$ である. $\det \gamma_1 = -1$ ならば, γ_1 を $-\gamma_1$ でおきかえてもよいから, $[x'] = [x]$ である. 次に, b を $b\lambda^2$, $\lambda \in K^\times$ でおきかえてみる. そのとき,

$$(b\lambda^2)(\lambda^{-1}\mathfrak{a})^2 = \mathfrak{b}^{-2}$$

であるから, \mathfrak{a} は $\mathfrak{a}' = \lambda^{-1}\mathfrak{a}$ でおきかえられる. \mathfrak{a}' の基底として, $\lambda^{-1}\alpha_1, \lambda^{-1}\alpha_2, \lambda^{-1}\alpha_3$ をとれば, $W' = (\lambda^{-2}\alpha_i \alpha_j)$ であるから, $b\lambda^2 W' = bW$ である. したがって, $b\lambda^2$ とこのようにとった \mathfrak{a}' の基底から得られる整数係数の 3 次対称行列のペアは $x = (x_1, x_2)$ のままである. 以上によって, $x = (x_1, x_2) \in \hat{L}_{\mathcal{O}_K}(1)$ の同値類 $[x]$ は $[b] \in B_1/(K^\times)^2$ のみによって定まることが示された. $X(t) = tx_1 + x_2$ の (i, j) 余因子を $\Delta_{ij}(t)$ とする. (20) より,

$$Y(t) = -F(t,1)X(t)^{-1} = -(\Delta_{ij}(t))$$

である. $\Delta_{ij} = \Delta_{ij}(\theta)$ とおけば,

$$-(\Delta_{ij}) = Y(\theta) = bW \quad (21)$$

を得る. (21) より, $b\alpha_1^2 = -\Delta_{11}$ である. よって,

$$b_x = -\Delta_{11}^{-1} = b^{-1}\alpha_1^{-2} = b(b^{-1}\alpha_1^{-1})^2,$$

すなわち, $\Phi([x]) = [b_x] = [b]$ である. 以上によって, $\Psi([b]) = [x]$ によって, 写像

$$\Psi : B_1/(K^\times)^2 \longrightarrow \Gamma \backslash \hat{L}_{\mathcal{O}_K}(1)$$

が定義され, これは $\Phi(\Psi([b])) = [b]$ を満たすことがわかった.

最後に, $x = (x_1, x_2) \in \hat{L}_{\mathcal{O}_K}(1)$ に対して, $\Psi(\Phi([x])) = [x]$ が成り立つことを示そう. 適当な $\gamma_2 \in GL_2(\mathbb{Z})$ をとって, x を $(1, \gamma_2)x$ でおきかえることによって, はじめから, $F_x(u, v) = F(u, v)$ であるとしてよい. Δ_{ij} を $\theta x_1 + x_2$ の (i, j) 余因子とする. $\alpha_j = -\Delta_{1j}$, $j = 1, 2, 3$ とおけば, $\mathbf{a}_x = [\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3]$, $b_x = \alpha_1^{-1} = -\Delta_{11}^{-1}$, $(b_x)\mathbf{a}_x^2 = \mathbf{b}^{-2}$ である. 補題 4.4 より,

$$W = (\alpha_i \alpha_j) = \Delta_{11}(\Delta_{ij}),$$

したがって, $b_x W = -(\Delta_{ij})$ である. 一方, $X(t) = tx_1 + x_2$ とおき, $X(t)$ の (i, j) 余因子を $\Delta_{ij}(t)$ とする. $\Delta_{ij} = \Delta_{ij}(\theta)$ であるから, $Y(t) = -(\Delta_{ij}(t))$ である. $b_x \in B_1$ から構成される 3 次対称行列のペアは

$$-F(t, 1)Y(t)^{-1} = X(t)$$

より, $x = (x_1, x_2)$ である. すなわち, $\Psi([b_x]) = [x]$ が示された. 以上によって, Ψ は Φ の逆写像であることが示され, 次の定理が得られた.

定理 4.8. 写像 $\Phi : \Gamma \backslash \hat{L}_{\mathcal{O}_K}(1) \longrightarrow B_1/(K^\times)^2$ は全単射である. 特に,

$$|\Gamma \backslash \hat{L}_{\mathcal{O}_K}(1)| = 2^r |C_K^{(2)}| \quad (22)$$

が成り立つ.

注意 4.9. 研究会終了後に, 文献 [1] の存在を知った. そこでは, 具体的な対応はかかれていないが, 公式 (22) を含むような代数体上の n 次対称行列のペアに関する結果が得られている.

参考文献

- [1] J. Morales, On some invariants for systems of quadratic forms over the integers, J. reine angew. Math. **426**, 107–116 (1992)

- [2] J. Nakagawa, On the relations among the class numbers of binary cubic forms, *Invent. math.* **134**, 101–138 (1998)
- [3] D. J. Wright and A. Yukie, Prehomogeneous vector spaces and field extensions, *Invent. math.* **110**, 283–314 (1992)