

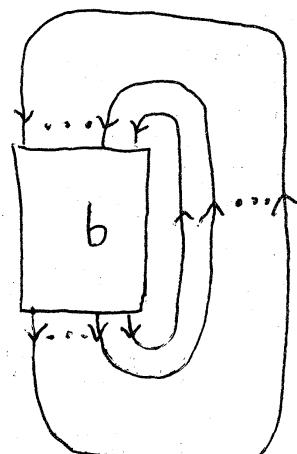
数理物理とリンクの多項式不变量

阪大 理 村上 順

Jun Murakami

序. [W-A 1,2], [J₀] 及び [T] により、いくつかのリンクの多項式不变量が、場の量子力学や統計物理に関係してきていた Yang-Baxter 方程式の解と深く関係していることが示された。また、このことを用いて [J₀] と [T] で二変数 Jones 多項式や Kauffman 多項式の state model による解釈が与えられた。ここでは、上記の内容を主に [T] に沿って紹介したい。

1. ブレイドとリンク B_n を n 本の糸(string)を持つブレイドのなす群とする。また $B = \{(b, n) \mid b \in B_n\}$ をブレイド全体の集合とする。ブレイド (b, n) の上端と下端を右図のように結んでできる(向きのついた)リンクの diagram を (b, n) の closure と呼び、 $(b, n)^{\wedge}$ 又は b^{\wedge} と書く。次の 2 つの定理によれば、リンクの ambient isotopy 類の分類がブレイドのある同値類の分類に帰着される。



1.1 定理 (Alexander, [B]) 任意の \mathbb{R}^3 中のリンク K に
付し、ある $(b, n) \in B$ で、 K が $(b, n)^\wedge$ の表わすリンクと
ambient isotopic になるものが存在する。□

さらに 2 つのフレイド (b_1, n_1) と (b_2, n_2) の closure の
表わすリンクが ambient isotopic になる為の条件も知られ
ている。

1.2 定義 (Markov 類) 次の (1), (2) 及び (3) で生成される
 B の同値関係～による同値類のことを B の Markov 類 と
呼ぶ。

(1) $n \in \mathbb{N}$, $b_1, b_2 \in B_n$ に付し. $(b_1 b_2, n) \sim (b_2 b_1, n)$,

(2) $n \in \mathbb{N}$, $b \in B_n$ に付し, $(b, n) \sim (b \sigma_n, n+1)$,

(3) $n \in \mathbb{N}$, $b \in B_n$ に付し. $(b, n) \sim (b \sigma_n^{-1}, n+1)$,

但し, $\sigma_1, \sigma_2, \dots, \sigma_{n-1}$ を B_n の標準的な生成元とし, B_n の
 $\sigma_1, \dots, \sigma_{n-1}$ を B_{n+1} の $\sigma_1, \dots, \sigma_{n-1}$ に写す写像により, B_n を
 B_{n+1} の $\sigma_1, \dots, \sigma_{n-1}$ で生成される部分群と同一視する。

1.3 定理 (Markov, [B]) 2 つのフレイド (b_1, n_1) と (b_2, n_2)
について次の (1) と (2) は同値である。

(1) $(b_1, n_1)^\wedge$ と $(b_2, n_2)^\wedge$ の表わす \mathbb{R}^3 のリンクが ambient
isotopic である。

(2) (b_1, n_1) と (b_2, n_2) は B の同じ Markov 類に属す。□

1.4. 定義 B から複素数体 \mathbb{C} への写像で、Markov 類上では一定となるものを リンクの不变量 と呼ぶ。

2. Yang-Baxter 方程式の三角的な解 以下自然数 $n \in \mathbb{N}$ を固定する。 V を \mathbb{C} 上の d 次元線型空間とし、 $V^{\otimes n} = V \otimes V \otimes \dots \otimes V$ (n 個) と書く。 R を $\text{End}(V \otimes V)$ の 1 つの元とする。このとき、 $1 \leq i \leq n-1$ に対し、 $R_{n,i} \in \text{End}(V^{\otimes n})$ を、

$$(2.1) \quad R_{n,i} = \underbrace{id_V \otimes \dots \otimes id_V}_{i-1 \text{ 個}} \otimes R \otimes \underbrace{id_V \otimes \dots \otimes id_V}_{n-i-1 \text{ 個}}$$

で定義する。すなはち $R_{n,i}(v_1 \otimes \dots \otimes v_n) = v_1 \otimes \dots \otimes v_{i-1} \otimes R(v_i \otimes v_{i+1}) \otimes v_{i+2} \otimes \dots \otimes v_n$ である。スベクトルハミング・と呼ばれる複素数 λ でハミングされた $\text{End}(V \otimes V)$ の元 $R(\lambda)$ が次の方程式を満たし、さらに各成分が λ の多項式にあっていとき、 $R(\lambda)$ は Yang-Baxter 方程式の三角的な解である。

$$(YB) \quad R_{3,1}(x) R_{3,2}(xy) R_{3,1}(y) = R_{3,2}(y) R_{3,1}(xy) R_{3,2}(x)$$

(YB) の三角的な解は [3] で系統的に構成されている。

2.2. (YB) の三角的な解 $R(x)$ に対し $x=0, 1, \infty$ と特殊化することにより次の関係式が得られる。

$$R_{3,1}(x) R_{3,2}(x) R_{3,1}(x) = R_{3,2}(x) R_{3,1}(x) R_{3,2}(x)$$

よって B_n の生成元 σ_i に対し $R_{n,i}(x)$ を対応させることにより, B_n の $\text{End}(V^{\otimes n})$ への表現が得られる。(但し, $R(x)$ は可逆と仮定する。) $[J_i]$ で得られている角のいくつかを $x=0$ に特殊化し, 適当な g に関して変数変換して符号を調整したもの R は次のようになる。但し, g は 0 でない複素数とする。

記号 V の基底を u_1, u_2, \dots, u_d とし, E_{ij} を $\text{End}(V)$ の基底 u_1, u_2, \dots, u_d に関する行列単位とする。すなわち $E_{ij} u_k = \delta_{jk} u_i$ ($\delta_{jk} = 1$ if $j=k$, 0 if $j \neq k$) である。

2.3 $A_r^{(1)}$ 型に応応する場合. $d = \dim V = r+1$,

$$R = -g \sum_i E_{ii} \otimes E_{r,i} + \sum_{i \neq j} E_{i,j} \otimes E_{j,i} + (g-1) \sum_{i < j} E_{ii} \otimes E_{j,j},$$

但し, $i, j = 1, 2, \dots, d$ とする。

2.4 $B_r^{(1)}, C_r^{(1)}, D_r^{(1)}, A_r^{(2)}$ 型に応応する場合
それぞれの型に応じて $(d, \chi) = (2n+1, -1), (2n, 1),$
 $(2n, -1), (n+1, -1)$ となる。

$i = 1, 2, \dots, d$ に対し, $i' = d+1-i$ とし,

$$\bar{\lambda} = \begin{cases} i - x/2 & \text{if } 1 \leq i < (d+1)/2 \\ i & \text{if } i = (d+1)/2 \\ i + x/2 & \text{if } (d+1)/2 < i \leq d \end{cases} \quad \text{とし。}$$

$$\varepsilon(i) = \begin{cases} 1 & \text{if } 1 \leq i \leq (d+1)/2 \\ -x & \text{if } (d+1)/2 < i \leq d \end{cases} \quad \text{とする。}$$

すると

$$\begin{aligned} R = & q \sum_{\substack{i \\ i \neq i'}} E_{i,i} \otimes E_{i,i'} + \sum_{\substack{i \\ i=i'}} E_{i,i} \otimes E_{i,i} + \sum_{\substack{i,j \\ i \neq j, j'}} E_{i,j} \otimes E_{j,i'} \\ & + q^{-1} \sum_{\substack{i \\ i \neq i'}} E_{i,i'} \otimes E_{i',i} + (q - q^{-1}) \sum_{\substack{i,j \\ i < j}} E_{i,i} \otimes E_{j,j'} \\ & + (q^{-1} - q) \sum_{i < j} \varepsilon(i) \varepsilon(j) q^{\frac{j-i}{2}} E_{i,j} \otimes E_{i',j'} \end{aligned}$$

となる。2.3と2.4で述べたRはすべて可逆であり、これを用いてブレイン群の表現が定まる。

2.5 2.3と2.4の $R \in \text{End}(V \otimes V)$ に対し、 M_n を単位元と $R_{n,i}, R_{n,i}^{-1}$ ($i=1, 2, \dots, n-1$) で生成される $\text{End}(V^{\otimes n})$ の部分 algebra とする。 $A_1^{(1)}$ 型の角解に対する場合には M_n は、Jones の II_1 型 factor からその sub-factor への射影から作られた algebra と同型となる。

$A_F^{(1)}$ 型に対応する M_n は、 A_n 型の Iwahori's Hecke algebra の商 algebra と同型となる。そして $B_F^{(1)}, C_F^{(1)}, D_F^{(1)}$ 型に

対応する場合には, M_n は Brauer の centralizer algebra $[W]$ の q -analogue にあたるものにある。

3. Markov トレスとリンクの不変量 $R \in \text{End}(V \otimes V)$ と,

$R_{3,1} R_{3,2} R_{3,1} = R_{3,2} R_{3,1} R_{3,2}$ を満たす可逆元とする。

R に限り Markov トレス と呼ばれる良い性質を持つ $\text{End}(V^{\otimes n})$ から \mathbb{C} への線型関数が存在するとき、これを用いて、リンクの不変量が構成できる。

3.1 u_1, u_2, \dots, u_d を V の基底とする。また、 $\text{In} : \text{End}(V^{\otimes n}) \rightarrow \text{End}(V^{\otimes(n+1)})$ を、 $A \in \text{End}(V^{\otimes n})$ に対し $A \otimes \text{id}_V \in \text{End}(V^{\otimes(n+1)})$ を対応させる準同型とする。また、 $\text{Sp}_n : \text{End}(V^{\otimes(n+1)}) \rightarrow \text{End}(V^{\otimes n})$ を次で定める。

$$\text{End}(V^{\otimes(n+1)}) \ni A = \sum_{\substack{i_1, \dots, i_{n+1} \\ j_1, \dots, j_{n+1}}} a_{i_1, \dots, i_{n+1}} E_{i_1, j_1} \otimes \dots \otimes E_{i_{n+1}, j_{n+1}}$$

に付し

$$\text{Sp}_n(A) = \sum_{i_1, \dots, i_n} \left(\sum_k a_{i_1, \dots, i_{n+k}} \right) E_{i_1, j_1} \otimes \dots \otimes E_{i_n, j_n} \quad \square$$

行列のトレスが基底のとり方によらないのと同様、 Sp_n は V の基底のとり方にはよらない写像である。また、 $\text{Sp}_n \circ \text{In} = d \cdot \text{id}_{V^{\otimes n}}$ となる。

3.2 定義 (Markov トレース) 素足型関数 $T_n : \text{End}(V^{\otimes n}) \rightarrow \mathbb{C}$ ($n=1, 2, \dots$) が次の条件を満たすとき、Markov トレースと呼ぶ。
 M_n と R に関する 2.5 セー定義された $\text{End}(V^{\otimes n})$ の部分 algebra とする。

- (1) $\forall a, b \in M_n$ に付し、 $T_n(ab) = T_n(ba)$
- (2) $\exists \tau_+ \in \mathbb{C}^\times$, $\forall a \in M_n$, $T_n(a) = \tau_+ T_{n+1}(\tau_n(a) R)$
- (3) $\exists \tau_- \in \mathbb{C}^\times$, $\forall a \in M_n$, $T_n(a) = \tau_- T_{n+1}(\tau_n(a) R^{-1})$

但し τ_+ , τ_- は n によらない。

3.3 2.3 セー 2.4 セーの R に対しては、Markov トレース T_n が存在する。また、 $i=1, 2, \dots, d$ に付し、

$$M_i = q^{2i-d-1} \quad (\text{$A_r^{(1)}$ 型}), \quad q^{2i-d-1} \quad (\text{その他})$$

とし、 $\mu \in \text{End}(V)$ を $\mu = \begin{pmatrix} \mu_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \mu_d \end{pmatrix}$ (対角行列) と

おく。そして $a \in \text{End}(V)$ に付し、 $T_n(a) = \text{trace}(\mu^{\otimes n} \cdot a)$ とおく。 T_n は Markov トレース である。そして

$$S_{P_2}(\mu^{\otimes 2} \cdot R) = \tau_+ \mu, \quad S_{P_2}(\mu^{\otimes 2} \cdot R^{-1}) = \tau_- \mu$$

である。 $\tau_+ = \tau_-^{-1} = -q^d$ ($A_r^{(1)}$ 型), $q^{d+\alpha}$ (その他) である。

3.4 フレイド (b, n) に付し $w(b)$ を b の反対の符号の和とする。但し、符号は \checkmark を +1, \times を -1 とする。また、 $\alpha = (\tau_+ / \tau_-)^{1/2}$, $\beta = \tau_+ / \alpha$ とおく。このとき、Markov

トレースを用いて

$$f(b, n) = \alpha^{-w(b)} \beta^{-n} T_n(b)$$

とする。

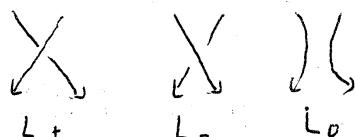
定理 [CP] 3.2.1) f はリンクの不变量である。

3.5 2.3 と 2.4 での R から 上のようにして 定義される リンクの不变量 f は、二変数 Jones 多項式 又は Kauffman 多項式を特殊化したものである。

定義 $\ell, m \in \mathbb{C}^{\times}$ とする。二変数 Jones 多項式 P は、次の関係式で再帰的に定義される。リンクの不变量である。

$$\ell P(L_+) - \ell^{-1} P(L_-) = m P(L_0),$$

$$P(\textcircled{O}) = 1.$$



Kauffman 多項式 D を定義する為にまず D -多項式を定義する。 $a, \lambda \in \mathbb{C}^{\times}$ とする。 D -多項式とは、次の関係式で定義される 向きのついてない リンクの diagram の regular isotopy の 不変量である。

$$D(\text{X}) - D(\text{X}') = \lambda (D(\text{O}) - D(\text{O}')),$$

$$D(\text{L}) = a D(\text{~}), \quad D(\text{L}') = a^{-1} D(\text{~}).$$

リンクの diagram K に対し $|K|$ を K から向きを忘れたものとする。 K の各点の符号の和を $w(K)$ とおく。このとき

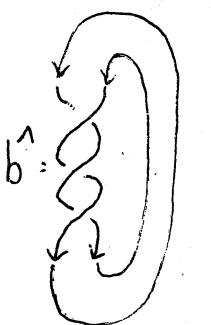
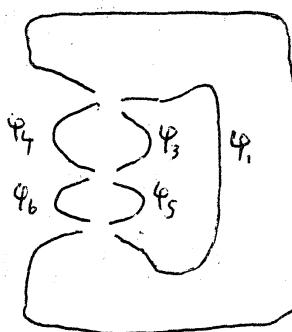
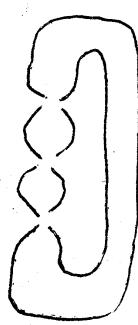
$$F(K) = a^{-w(K)} D(|K|)$$

とおくと、 F はリンクの不变量となる。これを Kauffman 多項式と呼ぶ。

3.6 定理 ([T] 4.2.1, 4.3.4) $A_r^{(1)}$ 型に対応する不变量 ϕ は、二変数 Jones 多項式 P で、 $a = q^d$, $m = q - q^{-1}$ とおき、 $(q^d - q^{-d})/(q - q^{-1})$ をかけたものに等しい。また、他の型に対応する不变量 ϕ は、Kauffman 多項式 F で、 $a = q^{d+x}$, $x = q - q^{-1}$ とおいたものに、 $(-1)^{c(K)+1} (-x + (q^{d+x} - q^{-d-x}))/(q - q^{-1})$ をかけたものに等しい。但し、 $c(K)$ は K の連結成分の個数を表やす。

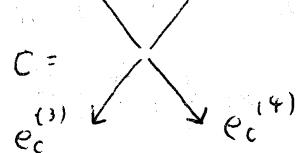
4. state models (YB)-方程式の解から §3 のようにして作られたリンクの不变量に対し、state model と呼ばれる方法を用いて 不变量をリンクの diagram から直接計算することができる。ここでは、簡単のため、closed braid に対してどのようにするかを説明する。2.3 及び 2.4 の R からできる不变量 ϕ を一つ固定する。記号は §2, §3 のものを使う。 b を B_n の元とする。 b^\wedge の string の連結

部分集合で、友点を端点とし友点の中に
含まないものを edge と呼ぶ。 b^\wedge の edge $b =$
全体の集合を δ と書く。だから $\{1, 2, \dots, d\}$
への写像 ψ を state と呼ぶ。 b^\wedge の state 全体を

 b^\wedge の edges b^\wedge の state

$$\begin{aligned} & 1 \leq \psi_i \leq d \\ & (i=1, 2, \dots, b) \end{aligned}$$

$$e_c^{(1)} \quad e_c^{(2)}$$



$$c = \begin{array}{c} \diagup \\ e_c^{(1)} \end{array} \quad \begin{array}{c} \diagdown \\ e_c^{(2)} \end{array} \quad \begin{array}{c} \diagup \\ e_c^{(3)} \end{array} \quad \begin{array}{c} \diagdown \\ e_c^{(4)} \end{array}$$

δ と書く。 b^\wedge の交点全体の集合を C と書く。 b^\wedge の交点 C
に注し、その符号を e_C で表わす。また C のまわりの
4 個の edge $e_c^{(1)}, e_c^{(2)}, e_c^{(3)}, e_c^{(4)}$ を上図のように定
める。1 つの state $\psi \in \delta$ の重み $W(\psi)$ を次で定める。

$$W(\psi) = \prod_{c \in C} R_{\psi(e_c^{(1)}), \psi(e_c^{(2)})}^{(e_C)} \prod_{i=1}^n \mu_{\psi(s_i)}$$

但し s_1, \dots, s_n は b^\wedge の edge で b の上端のそれと 1 番目
から n 番目までの点を通りるものとし $R_{k, l}^{(1)}$ は $R^{\pm 1}$ の
成分を表わす。すなはち

$$R^{\pm 1}(u_i \otimes u_j) = \sum_{k, l} (R_{k, l}^{(1)}) u_k \otimes u_l$$

上記の例では

$$W(\varphi) = R_{\varphi_2 \varphi_1} R_{\varphi_4 \varphi_3} R_{\varphi_6 \varphi_5} M_{\varphi_2} M_{\varphi_1}$$

$$\varphi_4 \varphi_3 \quad \varphi_6 \varphi_5 \quad \varphi_2 \varphi_1$$

となる。このとき、次が成り立つ。

定理. $f(b, n) = \sum_{\varphi \in S} W(\varphi)$

([T].5.2)

5. リンクの不変量のパラレル化
リンクを
 パラレル化することにより、二変数 Jones 多項式や Kauffman
 多項式から、別のリンクの不変量が $[M]$ で構成されて
 いる。これらの不変量に対しては、§3, §4 で述べたことが
 成り立つ。このことについては、同じく数理解析研究所
 で 1987 年 9 月に行われたシンポジウム “数理物理の諸
 問題” に詳しく書かれているので、そちらを見て下さい。
 なお、一変数 Jones 多項式、すなはち $A_1^{(1)}$ 型に対応する
 リンクの不変量の場合には、[W-A.1.2] により詳しく説明さ
 れている。

[文献]

- [LB] Birman, J. S.: Braids, Links, and Mapping Class Groups, Annals of Math. Studies 82, Princeton, 1974.

- [F-Y-H-L-M-O] Freyd, P.; Yetter, D., Hoste, J., Lickorish, W.B.R., Millett, K., and Ocneanu, A.: A polynomial invariant of knots and links, Bull. Amer. Math. Soc. 12 (1985), 239-246.
- [J.] Jimbo, M.: Quantum R-Matrix for the generalized Toda system, preprint, March 1985.
- [J.] Jones, V.F.R.: Kauffman $\nabla \circ \#$
- [K] Kauffman, L.H.: State models and the Jones Polynomial, preprint.
- [M] Murakami, J.: The parallel versions of link polynomial invariants, preprint.
- [W-A.1] Akutsu, Y., Wadati, M.: Knots invariants and the critical statistical systems, Journal of the Phys. Soc. of Japan, 56 (1987), 839-842.
- [W-A.2] Akutsu, Y., Deguchi, T., Wadati, M.: Exactly solvable Models and new link polynomials II. link polynomials for closed 3-braids, preprint.