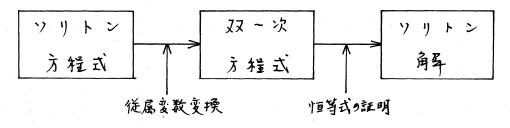
代数ソリトン解の直接証明

山口大学教養部物理 松野对雅(Yoshimasa Matsuno)

1. 序 論

ソリトン
う程式の厳密解法のひとっとして知られている双一次要換法(広田の方法)は、N-ソリトン解を構成する上で特に有効である。この方法はソリトン
方程式を従属変数変換により双一次方程式に変換し、後者を議論の出発点とするものである(下回参照)。



ソリトン解は純代数的の構成できるが、その際多項式から成る恒等式を数学的帰納法で証明する父母がある。

さて、ソリトン解り多くは行列式によって書かれることはよく知られているが、最近Wronsiky 行列式による解の表示を用い、解の証明をPlücken の関係式やJacobiの恒等式などの行列式に関する恒等式に帰着する試みがなされている:

Satsuma (1979): KdV eg., MKdV eg.

Freeman and Nimmo (1983): KdV eg., KP eg., Boussinesq eq.
Nimmo (1983): Toda eq.

Freeman (1984): Norlinear Schrödinger 29.

Davey-Stewartson eq.

Hirota (1986): Classical Boussinesque.

Hirota and Nakamura: (1987) Toda molecule.eg.

この直接証明法により方程式や解の構造がより深く理解され るようになってきた。 さて、ソリトン解の中には代数関数 で表的される解が知られている。 Benjamin-Ono (BO)方程 式や、 Kadomtsev - Petviashvili (KP)方程式の代数解はその 奥 型的な例であるが、 これらっ解っ Wronsity 行列式による表 示すまだ知られてからず、上記の解の直接証明法はそのまま の形では適用できなり。 しかしながら解が行列式で書ける ことから推察して、解は何らかの行列式に関する恒等式を満 たすことが予想される。 ここでは Bの方程式とKP 才程式 の代数解についてこの予想が実際正しく、解は Jacobi り恒 等式も満たすことを示す。 ツリトンオ程式には PfaHian で表めされる行列式とは全く墨をる解をもっもりもあること が知られているが、最近著者が提案した深い水の中の波動を 記述するモデル方程式の代数的 N-ソリトン解が Pfaffianによ って書かれることを最後に示す。

2. BO 方程式

ここではBの方程式の代数的N-ソリトン解が、行列式に関するJacobiの恒等式を満たすことを証明する。 詳細は文献りを参照のこと。

BO方程式は次の形に書かれる:

$$U_{t} + 4 u u_{x} + H U_{xx} = 0$$
, $u = u(x,t)$ (2.1a)

ここで演算子HはHilber大変換で

$$H \mathcal{U}(x, \star) = \frac{1}{\pi} \mathcal{P} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{\mathcal{U}(x, \star)}{y - x} dy \qquad (2.16)$$

で定義される。 (2.1) n 従属変数変換

$$i(t_{x}^{*}t - t_{x}t^{*}) = t_{xx}^{*}f - 2t_{x}^{*}f_{x} + t_{xx}f^{*}$$
 (2.3)

(2.3) カ N-ソリトン解り

$$f = \det M$$
 (2.4a)

$$M = (M_{jk}) = \begin{cases} i\theta_j + 1, (j = k) \\ \frac{2a_j}{a_j - a_k}, (j \neq k) \end{cases}$$
 (2.4b)

$$\theta_{\tilde{d}} = a_{\tilde{d}} \left(x - a_{\tilde{d}} + - x_{\tilde{d}} \right) \tag{2.4c}$$

と書かれる。 ここでのjは、条件のj>O , aj ≠ ak (j+ k)を満たするソリトンの振幅を表わす定数である。

解の直接証明に入る前に次の記号を導入する。 これらは次章のKP方程式の場合にも用いる:

$$\int (\partial_1, \dots, \partial_n) = \frac{1}{in} \frac{\partial^n \det M}{\partial \partial_i \dots \partial \partial_{in}}$$
 (2.5)

$$\Delta_{jk} = \frac{\partial \det M}{\partial m_{jk}}, (: Cofactor of m_{jk})$$
 (2.6)

$$\Delta_{\tilde{J},k}(\tilde{a}_{1},\cdots,\tilde{a}_{n}) = \frac{\partial}{\partial m_{jk}} f(\tilde{a}_{1},\cdots,\tilde{a}_{n}), (\tilde{a}_{j},k \neq \tilde{a}_{1},\cdots,\tilde{a}_{n}) \qquad (2.7)$$

$$I_{m,n} = \begin{bmatrix} a_1^m \\ M \\ \vdots \\ a_N^m \\ -a_1^n, \dots, -a_N^n \end{bmatrix}, (m, n = 0, 1, \dots)$$
 (2.8)

上記定義の下で次の行列式に関する恒等式が成り立つ。

$$\Delta_{jk} = -\int_{(\bar{\delta},k)} \frac{2a_k}{a_k - a_{\bar{\delta}}} - 4\sum_{m,n} \Delta_{mn}(\bar{\delta},k) \frac{a_m a_k}{(a_m - a_{\bar{\delta}})(a_n - a_k)}$$
(2.10)

$$I_{1,0} = \sum_{i} f(i) a_{i} = \sum_{j} \Delta_{ii} a_{j} \qquad (2.11)$$

$$I_{i,1} = \sum_{j} f(j) a_{j}^{2} - \sum_{j,k}' f(j,k) a_{j} a_{k} \qquad (2.12)$$

ここでぶょうキをという条件の下でのよったに関する和を表めす。 また、行列式の性質を使うと次の恒等式も得られる。

$$\begin{vmatrix}
 a_1 \\
 \vdots \\
 a_N \\
 \vdots
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は
 は$$

$$\hat{\mathbf{M}} = (\hat{\mathbf{m}}_{\hat{\mathbf{J}}\hat{\mathbf{A}}}) = \begin{cases} \hat{\mathbf{I}}\theta_{\hat{\mathbf{J}}}, (\hat{\mathbf{J}} = \hat{\mathbf{K}}) \\ \frac{a_{\hat{\mathbf{J}}} + a_{\hat{\mathbf{K}}}}{a_{\hat{\mathbf{J}}} - a_{\hat{\mathbf{A}}}}, (\hat{\mathbf{J}} \neq \hat{\mathbf{K}}) \end{cases}$$
(2.13b)

$$|M| = |\hat{M}| + |\hat{M}|_{1 = 1, \dots, -1}^{1}$$
 (2.14)

$$\begin{vmatrix} A_{1} \\ M \vdots \\ A_{N} \\ -A_{1}, \dots, -A_{N} & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} A_{1} \\ \hat{M} & \vdots \\ A_{N} \\ -A_{1}, \dots, -A_{N} & 0 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} A_{1} & 1 \\ \hat{M} & \vdots \\ A_{N} & 1 \\ -A_{1}, \dots, -A_{N} & 0 \\ -1, \dots, -1 & 0 & 0 \end{vmatrix}$$
(2.15)

$$|M| = |M'| = (-1)^N \{ |\hat{M}| - |\hat{M}| \}$$
 (2.16)

$$\begin{vmatrix}
 a_1 \\
 M \\
 a_N \\
 -1, \dots, -1 \\
 O
\end{vmatrix} = \begin{pmatrix}
 N+1 \\
 -1
\end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix}
 1 \\
 M \\
 I \\
 -a_1, \dots, -a_N \\
 O
\end{pmatrix} \qquad (2.17)$$

$$\begin{vmatrix} a_{1} \\ M \\ \vdots \\ -a_{1}, \dots, a_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = (-1)^{N} \left\{ -\begin{vmatrix} a_{1} \\ M \\ \vdots \\ -a_{1}, \dots, -a_{N} \\ 0 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} a_{1} \\ M \\ \vdots \\ a_{N} \\ 1 \end{vmatrix} \right\}$$

$$(2.18)$$

ミミで $\frac{2}{\partial x} = -\frac{\Gamma}{i} a_i^2 \frac{\partial}{\partial \theta_i}$, $\frac{\partial}{\partial x} = \frac{\Gamma}{i} a_i \frac{\partial}{\partial \theta_i}$ 内注意するとBO 才程式 (2.1) は

 $\mathcal{R}_{e}\left[\left\{ \sum_{i}f(i)a_{i}^{2}-\sum_{i,k}f(i,k)a_{i}a_{k}\right\} f^{*}\right]=\left(\sum_{i}\Delta_{ii}a_{i}\right)\left(\sum_{k}\Delta_{kk}a_{k}\right)^{*}$ (2.19) と書きかえられる。 この式に (2.11)から (2.18) までの式 を代入すると

$$\begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{M}_{2} \\ -\hat{A}_{1}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{M}_{2} \\ -\hat{A}_{2}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{M}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{M}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{M}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{M}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{M}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3}, \dots, -\hat{A}_{N} \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \hat{A}_{1} \\ \hat{A}_{2} \\ -\hat{A}_{3} \\ -\hat{A$$

となる。 上式はJacobiの恒等式に他ならなり。

Note 1 (2,20) は恒等式

を最初の N+2行に関して Laplace 展開すると得られる。

Note 2 First higher-order BO 方程式の双一次形式、からびそれの N-ソリトン解は次の形に書かれる。

$$i D_{*} f^{*} \cdot f = \frac{i}{4} D_{x} f^{*} \cdot f - \frac{3}{4} D_{x} D_{x} f^{*} \cdot f$$
 (2.22a)

$$i \mathcal{D}_{\tau} f^* \cdot f = \mathcal{D}_{x}^{2} f^* \cdot f \qquad (2.22b)$$

$$f = \det \widetilde{M}$$
 (2.23a)

$$\widetilde{M} = (\widetilde{m}_{jk}) = \begin{cases} \widetilde{O}_j + 1, (j = k) \\ \frac{2 q_j}{a_j - a_{jk}}, (j \neq k) \end{cases}$$
(7.23b)

$$\widehat{\theta}_{j} = a_{j} \left(\chi - \frac{3}{4} a_{j}^{2} t - a_{j} \tau - \chi_{0j} \right) \qquad (2.23 c)$$

ここででは補助変数である。 Bの方程式(2.3) K対して行ったのと同様の議論により(2.22)は次のJacobiの恒等式に帰着できる。

$$|\hat{M}| = \begin{vmatrix} a_{1}^{2} / \\ A_{N}^{2} / \\ -a_{1}, \dots, -a_{N} & 0 & 0 \\ -1, \dots, -1 & 0 & 0 \end{vmatrix} + Complex conjugate$$

$$= \begin{vmatrix} a_{1}^{2} \\ \hat{M} \\ \vdots \\ A_{N}^{2} \\ -a_{1}, \dots, -a_{N} & 0 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} 1 \\ \hat{M} \\ \vdots \\ -a_{1}, \dots, -a_{N} & 0 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} A_{1} \\ A_{2} \\ -a_{1}, \dots, -a_{N} & 0 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} A_{1} \\ A_{2} \\ -a_{1}, \dots, -a_{N} & 0 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} A_{1} \\ A_{2} \\ -a_{1}, \dots, -a_{N} & 0 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} A_{1} \\ -a_{1}, \dots, -a_{N} & 0 \\ -1, \dots, -1 & 0 \end{vmatrix}$$

+ Complex conjugate (2.24a)

:: 7"

$$\hat{M} = (\hat{m}_{\hat{a}\hat{k}}) = \begin{cases} i \theta_{\hat{d}}, (\hat{d} = \hat{k}) \\ \frac{a_{\hat{d}} + a_{\hat{k}}}{a_{\hat{d}} - a_{\hat{k}}}, (\hat{d} \neq \hat{k}) \end{cases}$$
 (7.24b)

3. KP 方程式

ここではKP方程式の代数的N-ソリトン解について、第2 章と同様の直接証明を行う。 詳細は文献引も参照のこと。 KP方程式

$$(U_{\pm} + (UU_{x} + U_{xxx})_{x} + 3\alpha^{2}U_{yy} = 0, \quad u = u(x, y, t)$$
 (3.1)

订従属变数变换

$$u = 2 \frac{3^2}{2\pi^2} \ln f$$
 (3.2)

ĸより次の双-次方程式に還元できる:

$$(f_{xx} + f_{xxxx} + 3 x^2 f_{yy}) f - f_x f_x - 4 f_{xxx} f_{xx}$$

$$+ 3 f_{xx}^2 - 3 x^2 f_y^2 = 0$$

$$(3.3)$$

(3.3) ,代数的 N-ソリトン解は以下のように表わせる。

$$f = \det M$$
 (3.44)

$$M = (m_{jk}) = \begin{cases} \Theta_{j}, (j=k) \\ \frac{za_{j}}{a_{j}-a_{k}}, (j\neq k) \end{cases}$$
(3.4b)

$$\theta_{j} = a_{j} \left(x + \alpha^{-1} a_{j} y - 3 a_{j}^{2} t - x_{0j} \right)$$
 (3.4c)

ここで aj は条件、aj + ak (j+ k) も満たす任意の種素定数である。

(2,9), (2,10) および (3,4b) を用いると以下の恒等式が 容易に証明できる。

$$I_{i,o} = \sum_{i} f(i) \; a_i \qquad (3.5)$$

$$I_{i,i} = \frac{\pi}{i} f(i) a_i^2 - \frac{\pi}{i k} f(i,k) a_i a_k$$
 (3.6)

$$I_{1,2} = \frac{1}{5} f(\delta) a_{j}^{3} - 2 \sum_{i,k}^{r} f(\delta,k) a_{j}^{2} a_{k}$$

$$+ \frac{2}{3} \sum_{i,k}^{r} f(\delta,k,m) a_{j} a_{k} a_{m} \qquad (3.7)$$

$$I_{2,0} = \sum_{i} f(i) a_{i}^{2} + \sum_{i,k} f(i,k) a_{i} a_{k}$$
 (3.8)

$$I_{2,j} = I_{j} f(i) q_{j}^{3} - \frac{4}{3} I_{i,k,m} f(i,k,m) q_{j} a_{k} a_{m}$$

$$I_{3,0} = I_{j} f(i) q_{j}^{3} + z I_{j} f(i,k) q_{j}^{2} q_{k}$$

$$(3.9)$$

$$+ \frac{2}{3} \int_{j,k,m}^{r} f(j,k,m) q_j a_k a_m \qquad (3.10)$$

$$J = \begin{vmatrix} a_{i}^{2} / \\ M & \vdots \\ a_{N}^{2} / \\ -a_{i}, \dots, -a_{N} & 0 & 0 \\ -1, \dots, -1 & 0 & 0 \end{vmatrix} = \sum_{j,k} f(i,k) a_{j}^{3} a_{k} - \sum_{j,k} f(i,k) a_{j}^{2} a_{k}^{2} \\ -\frac{1}{3} \sum_{j,k,m,n} f(i,k,m,n) a_{j}^{2} a_{k} a_{m} a_{n} \quad (3.11)$$

ナのメ、かよびオに関する微分は、上記(3.5)-(3.10)により

$$f_{x} = \sum_{i} a_{i} \frac{2f}{2\theta_{i}} = \sum_{i} a_{i} f(i) = I_{1,0}$$
 (3.12)

$$f_{\pm x} = \frac{1}{2} \left(I_{z,o} - I_{b,1} \right) \tag{3.13}$$

$$f_{xxx} = \frac{1}{4} \left(I_{3,0} - Z I_{2,1} + I_{1,2} \right) \tag{3.14}$$

$$f_{*} = - (I_{3,o} + I_{2,1} + I_{1,2})$$
 (3.15)

$$f_y = (z_{\alpha})^{-1} (I_{z,o} + I_{i,i})$$
 (3.16)

となる。後って

$$- \int_{X} \int_{A} - 4 \int_{XXX} \int_{X} + 3 \int_{XX}^{2} - 3 \alpha^{2} \int_{Y} y$$

$$= - \left(\int_{A} + 4 \int_{XXX} \right) \int_{X} + 3 \left(\int_{XX} + \alpha \int_{Y} \right) \left(\int_{XX} - \alpha \int_{Y} \right)$$

$$= 3 \left(I_{2,1} I_{1,0} - I_{2,0} I_{1,1} \right)$$

$$= 3 \int_{X} |M| \qquad (3.17)$$

ここで (3.17) の最後の行に移るときに次の Jacobio 恒等式を用いた。

$$\begin{vmatrix} a_{1}^{2} \\ M \vdots \\ a_{N}^{\perp} \\ -a_{1}, \dots, -a_{N} \ 0 \end{vmatrix} \begin{vmatrix} a_{1} \\ M \vdots \\ a_{N}^{\perp} \\ -1, \dots, -1 \ 0 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} a_{1}^{2} \\ M \vdots \\ a_{N}^{2} \\ -1, \dots, -4_{N} \ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} M \\ A_{1}^{2} \\ A_{N} \end{vmatrix} \begin{vmatrix} a_{1}^{2} \\ A_{1} \\ A_{2}^{2} \end{vmatrix}$$

$$(3.18)$$

(3.17)、かよび関係式

$$f_{xxxx} = \sum_{i,k,m,n} f(i,k,m,n) \, a_i \, a_k \, a_m \, a_n \qquad (3.19)$$

$$f_{\pm x} = -3 \sum_{k} f(i,k) a_{j}^{3} a_{k}$$
 (3.20)

$$f_{yy} = \alpha^{-2} \sum_{j,k} f(j,k) a_j^2 a_k^2$$
 (3.21)

を (3.3)へ代入すると

$$[-3 \sum_{j,k} f(i,k) a_j^3 a_k + \sum_{j,k,m,n} f(i,k,m,n) a_j a_k a_m a_n + 3 \sum_{j,k} f(i,k) a_j^2 a_k^2 + 3 \int]|M| = 0$$
 (3.22)

となる。 上式は(3.11)により恒等的に成り立つ。

4.水の波のモデル方程式

最近提案された深い水の中での波動を記述するモデル方程 式の双一次形式は次のようになる。3,4)

$$(iD_{x} + iD_{x} + D_{x}D_{x})f^{*} \cdot f = 0$$
 (4.1)

(4.1) の代数的 N-yyトン解は以下のように表めされる:

$$f_{N} = \prod_{j=1}^{N} \vec{j}_{j} + \sum_{M=1}^{\lfloor \frac{N}{2} \rfloor} \sum_{\hat{d}_{1}, \dots, \hat{d}_{2n}} B_{\hat{d}_{1}, \hat{d}_{2}} \dots B_{\hat{d}_{2n-1}, \hat{d}_{2n}} \prod_{\hat{d}_{2n}} \vec{j}_{\hat{d}_{2n}} (4.2a)$$

$$(4.2a)$$

$$\vec{\beta}_{\dot{0}} = \vec{i} \, \theta_{\dot{0}} + 1 = \vec{i} \, a_{\dot{i}} \, (x - \frac{1}{1 - a_{\dot{0}}} \, t - x_{o\dot{0}}) + 1$$
 (4.2b)

$$B_{jk} = \frac{2(2-q_{j}-a_{k}) a_{j} a_{k}}{(a_{j}-a_{k})^{2}}, (j \neq k, j, k=1,2,...,N)$$
 (4.2c)

ここで aj (i=1,z,…,N) は条件 O < aj < 1 , aj + a*(i+*) を満た す定数、そして記号 junjagen は、条件 ji < jag, … , jan-) < jan ,

$$f_1 = \xi_1 + 1 \tag{4.3a}$$

$$J_2 = 3_1 3_2 + B_{12} \tag{4.3b}$$

$$f_3 = \tilde{3}_1 \tilde{3}_2 \tilde{3}_3 + B_{23} \tilde{3}_1 + B_{13} \tilde{3}_2 + B_{12} \tilde{3}_3$$
 (4.3c)

等である。 (4.2) は次りように Pfaffianを用りて書くことができる。

$$f_N = \epsilon_N P_F F_{2N} \tag{4.4}$$

ここで $E_N = (-1)^{N(N-1)/2}$ である。 また、 F_{2N} は次か $2N \times 2N = 0$ を対称行列である。

$$\overline{H}_{2N} = \begin{vmatrix} -A_N & \Xi_N \\ -\Xi_N & B_N \end{vmatrix}$$

$$(4.5a)$$

$$A_N = (a_{jk}) = \frac{2-a_{j-1k}}{a_{j-1k}} (1-a_{j,k})$$
 (4.5b)

$$B_N = (\theta_{jk}) = \frac{zq_j q_k}{q_j - q_k} (1 - \delta_{j,k}) \qquad (4.5c)$$

$$\widetilde{z}_{N} = (\tilde{z}_{jk}) = \tilde{z}_{j} \delta_{j,k} \qquad (4.5d)$$

また、(4.4)で表めてれた Juが Pfaffian に関する ある二次の 恒等式も満たすことも最近証明された。 従って方程式(4.1) は、従来の行列式表示を解としてもつソリトン方程式とは全 く異なる構造をもっと言える。

参考文献

- 1) Y. Matsuno, J. Phys. Soc. Japan 57 (1988) 1924
- 2) Y. Matsuno, J. Phys. Soc. Japan 58 (1989) No1
- 3) Y. Matsuno, J. Math. Phys. 20 (1988) 49
- 4) Y. Matsuno, J. Phys. Soc. Japan 57 (1988) 1577
- 5) Y. Matsuno, to be published.