上江洲由 晃

参考文献

- J.Villain and S.Stamenkovic, Phys. Stat. Sol., <u>15</u> (1966), 585.
- 2) K.K.Kobayashi, J.Phys. Soc. Japan. 24 (1968), 497.
- I.P.Kaminow and T.C.Damen, Phys. Rev. Letters, 20 (1968), 1105.
- 4) 例えば G.L.Paul, W.Cochran, W.J.L.Buyers and R.A.Cowley, Phys. Rev. B2 (1970), 460.
- 5) J.Kobayashi, Y.Enomoto and Y.Sato, Phys. Stat. Sol.,
 (b) <u>50</u> (1972), 535.
- 6) Y.Uesw, T.Tanaka and J.Kobayashi, Ferroelectrics. 7 (1974), 印刷中

コメント 「硫安の自発分極の温度依存性」

東工大・理 弘 津 俊 輔

硫酸アンモニウムの自発分極 (P_s) の測定結果は、Hoshino 6^{1} , Ikeda 6^{2} による ものと Unruh³⁾によるものとで、温度依存性が非常に異なっている。われわれは、いく つかの測定法により、また試料の状態なども変化させて、 P_s を測定したので、以下に その結果を述べる。なお、測定は東工大・理、鈴木友信氏による。

〔1〕 試料:単結晶は水溶液から育成した。微量の $C_0(NO_3)_2 \cdot 6H_2Oe$ 加えると、 比較的大きい結晶が得られるが、この添加物は P_s に影響を与えないことを確認した。 試料は細いリードのみで保持し、電極には銀ペーストを用いた。

〔2〕 測定方法:以下の四つの方法を試みた。

 D-E 履歴曲線による方法。
 ② 焦電荷測定。
 ③ 焦電流測定。
 ④ 分極反転による 方法。

コメント 「硫安の自発分極の温度依存性」

〔3〕 熱処理: P_s にたいする熱処理の効果をしらべた。硫安は 90 \degree 以上で徐々に 分解し、 (NH_a) HSO₄ になるので、温度が 90 \degree を超えないように注意した。

[4] 結果: $50 H_z$ 履歴曲線は飽和が明瞭でなく、測定誤差が大きいので、データと して採用しなかった。焦電荷測定により、Unruh の結果と定量的にもほぼ一致する結 果を得た(図1のa)。焦電流による測定は精度は良くないが、その結果は少くとも定 性的には Unruh の結果を支持する。すなわち、T_c 以下では、T_c における焦電流の ピークとは逆極性の電流が検出された。これは P_s が温度降下とともに減少することを 示している。分極反転による測定では明解な結論は得られなかった。その原因について は検討中である。以上は熱処理をしていない試料についての結果である。熱処理の効果 を図1の a.b に示す。bではピークが鋭どくなっているが c ではむしろ Hoshinre らの結果に近い。一般に熱処理の時間が増すにつれ、P_s の温度変化がにぶくなる。こ れが、熱分解のためかどうか、今のところ不明である。最後に、現段階での結論を述べ る。



図1 硫酸アンモニウムの自発分極と熱処理の影響(いずれも焦電荷法による。)

(1) 測定法としては, 焦電荷法が, もっとも適している。そして, 熱処理をしていない結晶についての測定結果は Unruh の結果とほぼ一致する。

(2) 熱処理が P_s の温度依存性に与える影響は大きい。この原因を明らかにする必要がある。

弘津俊輔

参考文献

- S.Hoshino, K.Vedam, Y.Okaya and R.Pepinsky: Phys. Rev. 112 405 (1958).
- 2) T.Ikeda, K.Fujibayashi, T.Nagai and J.Kobayashi : Phys. Stat.
 Sol. (a) <u>16</u> 279 (1973).
- 3) H.G.Unruh : Solid State Commun. <u>8</u> 1951 (1970).
- 4) K.Hamano : J.Phys. Soc. Japan <u>35</u> 157 (1973).

強誘電性と対称性

名大工 高木 豊

§1. ベクトルの組の既約成分への分解

具体例として $P2_12_12(D_2^3)$ の結晶を考える。この群の対称操作は ($\hat{E}|0$), ($\hat{X}|\tau$), ($\hat{Y}|\tau$), ($\hat{Z}|0$), ただし, \hat{X} , \hat{Y} , \hat{Z} はそれぞれ x, y, z 軸のまわ りの π の回転, τ は半端な並進で

-402 -

 $\tau = \frac{1}{2} \left(\mathbf{a}_1 + \mathbf{a}_2 \right)$

1つの general position α は これらの操作で順に β , γ , δ に 移る(図1)。また α , β , γ , δ にさらに対称操作をほどこすと, 点 の行方は表1のとおりである。

いま α , β , τ , δ 点にそれぞれ 全く任意のベクトル \mathbf{P}^{α} , \mathbf{P}^{β} , \mathbf{p}^{τ} , \mathbf{P}^{δ} をおく。





第 1 図