

Combinatorial background of paragroups

| | |
|--------|-------------------------|
| 北大 理 | 日比 孝一 Takayuki Hibi |
| 筑波大 数学 | 飯冢 信保 Nobuo Iiyori |
| 北大 理 | 伊藤 豊治 Toyoharu Itoh |
| 筑波大 数学 | 増田 哲也 Tetsuya Masuda |

§ 1 序

1990年 Fields 賞を受賞した Jones による von Neumann 環の部分因子環の指数理論は大変有名であるが、驚嘆すべき現象のひとつに、4より小さい指数の値が

$$4\cos^2(\pi/c), \text{ 但し } c \text{ は } A_n, D_n, E_6, E_8 \text{ の Coxeter 数 } \dots (\ast)$$

と離散的になることが挙げられる。ここで Dynkin 図形に付随する Coxeter 数が出現するが、その背景には、von Neumann 環の部分因子環が上記に対応する状況では Dynkin 図形によって分類される、という事実が潜んでいる。この仕組みは 1987年頃に“発表”された Ocneanu の理論によるものであり、そこでは paragroup なる概念が重要な役割を演じている。Ocneanu 自身によれば、paragroup は有限群を一般化した概念で、その位数が (\ast) のように必ずしも整数とは限らない値を持つもの、と解説されている。もちろん、von Neumann 環の部分環の分類に際して発見された paragroup の記述には関数解析学の言葉が用いられるが、しかし、Dynkin

図形あるいは Coxeter 数という役者が登場することからも推測されるように、組合せ論や対称群の表現論などがその本質に携わる部分に影を投じている。更に、広範な領域に目を向ければ、可解格子模型、結び目の理論と 3 次元多様体の不変量、共形場理論、ソリトンに関する佐藤理論、あるいは量子群の表現論などとの深い相互関係も予想される。実際、Ocneanu による paragroup の定式化の中で、可解格子模型の理論に現われる inversion relations や crossing symmetry などと酷似したものが姿を見せている。

この Ocneanu による paragroup の理論により、代数的、組合せ的言葉で表現された問題が、解析的な理論を用いることで解決されている。枚々の仕事の根底を流れる哲学は、代数的、組合せ的な立場から解決しようとするところにある。

§ 2 Paragroup の定義

2.2. paragroup は次の様な graph 上で定義される。いま、 Γ_i ($i=1,2,3,4$) を finite, undirected \mathbb{Z}_2 bipartite graph (multi-edge を認める。) 2 次の性質を満すものとする:

$$(1) \quad V(\Gamma_i) = V_{i,0} \cup V_{i,1} \quad \text{disjoint union}$$

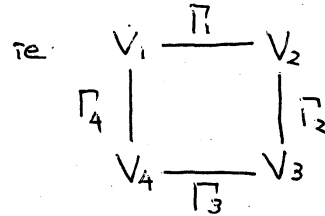
但し $V_{i,0}$ は Γ_i の even vertices の集合

$V_{i,1}$ は Γ_i の odd vertices の集合

とするとき、

$$V_{1,1} = V_{4,1} (=: V_1), \quad V_{2,0} = V_{1,0} (=: V_2), \quad V_{3,1} = V_{2,1} (=: V_3)$$

$$V_{4,0} = V_{3,0} (=: V_4).$$

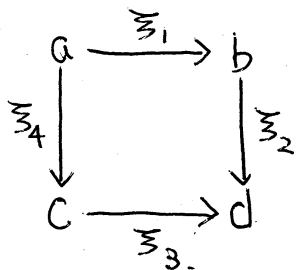


(2) θ_i を Γ_i の隣接行列の Perron-Frobenius 固有値 ($i=1,2,3,4$)

とするとき、

$$\theta_1 = \theta_3, \quad \theta_2 = \theta_4.$$

我々は、 \mathbb{C} の 4×4 の graph Γ_i ($i=1,2,3,4$) 上に与えられた次の様な図形を cell と呼ぶ。



但し、
 $\xi_1 \in E(\Gamma_1), \xi_2 \in E(\Gamma_2), \xi_3 \in E(\Gamma_3), \xi_4 \in E(\Gamma_4)$
 or
 $\xi_1 \in E(\Gamma_1), \xi_2 \in E(\Gamma_4), \xi_3 \in E(\Gamma_3), \xi_4 \in E(\Gamma_2)$
 or
 $\xi_1 \in E(\Gamma_3), \xi_2 \in E(\Gamma_2), \xi_3 \in E(\Gamma_1), \xi_4 \in E(\Gamma_4)$
 or
 $\xi_1 \in E(\Gamma_3), \xi_2 \in E(\Gamma_4), \xi_3 \in E(\Gamma_1), \xi_4 \in E(\Gamma_2).$

そして、 \mathbb{C} の cell 全体の集合から \mathbb{C} への写像 W を connection

としよう。

$$W \left(\begin{array}{ccc} a & \xrightarrow{\xi_1} & b \\ \xi_4 \downarrow & & \downarrow \xi_2 \\ c & \xrightarrow{\xi_3} & d \end{array} \right) \in \mathbb{C}$$

以下、混乱が生じない限り W を省略して cell のみにより、 \mathbb{C} connection W の値を表わす。

之を μ_i を Θ_i の固有ベクトルとする。このベクトルの index は $V(\Gamma_i)$ なる

$$\mu_i: V(\Gamma_i) \rightarrow \mathbb{C}$$

と考えられる。この記号において

$$\mu: V_1 \cup V_2 \cup V_3 \cup V_4 \rightarrow \mathbb{C}$$

$$j \quad x \mapsto \mu(x) = \begin{cases} \mu_1(x) & x \in V_1 \text{ or } V_2 \\ \mu_3(x) & x \in V_3 \text{ or } V_4 \end{cases}$$

とする。

次に connection W についての条件, crossing symmetry と unitarity を定義する。

(a) crossing symmetry.

$$\begin{array}{ccc} a & \xrightarrow{\xi_1} & b \\ \downarrow \xi_4 & & \downarrow \xi_2 \\ c & \xrightarrow{\xi_3} & d \end{array} = \sqrt{\frac{\mu(b)\mu(c)}{\mu(a)\mu(d)}} \begin{array}{ccc} b & \xrightarrow{\xi_1} & a \\ \downarrow \xi_2 & & \downarrow \xi_4 \\ d & \xrightarrow{\xi_3} & c \end{array}$$

$$= \sqrt{\frac{\mu(b)\mu(c)}{\mu(a)\mu(d)}} \begin{array}{ccc} c & \xrightarrow{\xi_3} & d \\ \downarrow \xi_4 & & \downarrow \xi_2 \\ a & \xrightarrow{\xi_1} & b \end{array}$$

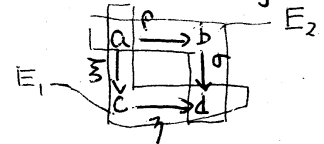
(b) unitarity

$$\sum_{\xi_2} \begin{array}{ccc} a & \xrightarrow{\xi_1} & b \\ \downarrow \xi_4 & & \downarrow \xi_2 \\ c & \xrightarrow{\xi_3} & d \end{array} = \delta_{\xi_3, \eta_3} \delta_{\xi_4, \eta_4} \delta_{c, c'}$$

すなわち、 $a \in V_i, d \in V_{i+2}$ を固定すると、

$$E_1 := \left\{ \begin{array}{c} \begin{array}{ccc} a & & \\ \downarrow \xi & & \\ c & \xrightarrow{\eta} & d \end{array} \mid c \in V_{i+3}, \xi \in E(\Gamma_{i+3}), \eta \in E(\Gamma_{i+2}) \end{array} \right\}$$

$$E_2 := \left\{ \begin{array}{c} \begin{array}{ccc} a & \xrightarrow{\rho} & b \\ & \downarrow \sigma & \\ & d & \end{array} \mid b \in V_{i+1}, \rho \in E(\Gamma_i), \sigma \in E(\Gamma_{i+1}) \end{array} \right\}$$



よって、

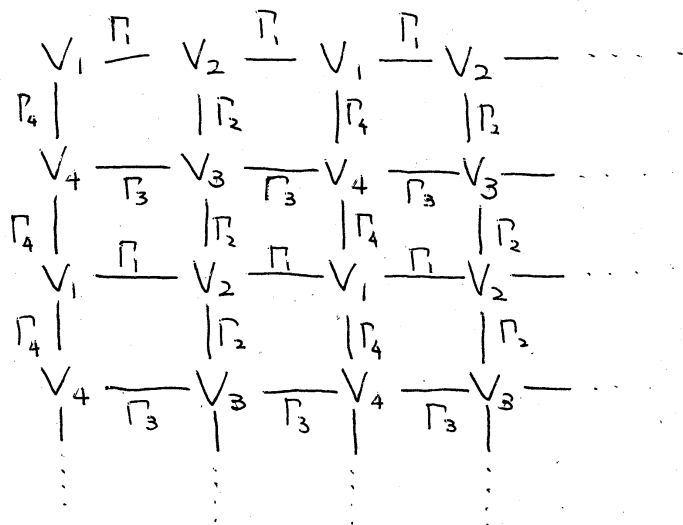
$\begin{pmatrix} a & \downarrow \xi \\ c & \xrightarrow{\eta} d \end{pmatrix} : E_1 \times E_2$ -行列 over \mathbb{C} .

$$\begin{pmatrix} a & \downarrow \xi \\ c & \xrightarrow{\eta} d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & \xrightarrow{\rho} b \\ & \downarrow \sigma \\ & d \end{pmatrix} = W \begin{pmatrix} a & \xrightarrow{\rho} b \\ c & \xrightarrow{\eta} d \end{pmatrix}$$

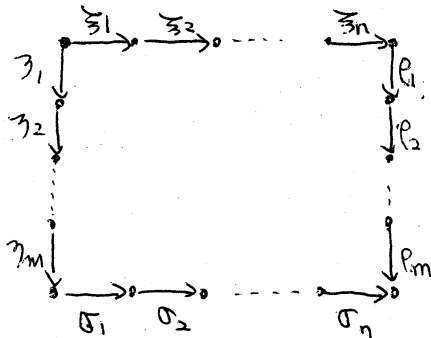
よめる。このとき、connection W が unitarity を満たすとは、行列 $\begin{pmatrix} a & \downarrow \xi \\ c & \xrightarrow{\eta} d \end{pmatrix}$ が unitary 行列であることである。

他方、flatness の定義であるが、それは次の様な無限

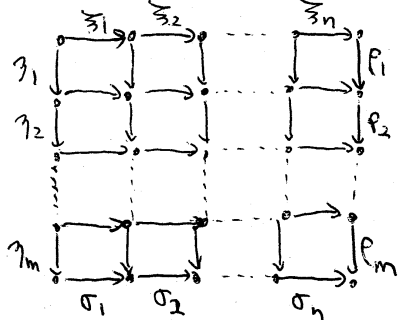
graph の上で考える。



そこで、上の無限 graph 上での次の様な図形の connection の値を以下のようにしとく。



まず、この図形に張り合わせることにできる cell を張り合わせる。



そして、それぞれの cell の connection の値の積を取る。また別の張り合わせに対しと同様に積を取り、前の積に加える。この操作を可能なだけ行う。

例えば $\Gamma_i = \begin{matrix} a & & c & & e \\ & \searrow & / & & \\ & b & & d & \end{matrix}$ $i=1,2,3,4$ $V_1 (=V_3) = \{a, c, e\}$
 $V_2 (=V_4) = \{b, d\}$

とあるとき、

$$\begin{matrix} a \rightarrow b \rightarrow a \\ \downarrow \quad \downarrow \\ b \rightarrow a \rightarrow b \\ \downarrow \quad \downarrow \\ c \rightarrow b \rightarrow a \end{matrix} = \begin{matrix} a \rightarrow b \rightarrow a \\ \downarrow \quad \downarrow \\ b \rightarrow a \rightarrow b \\ \downarrow \quad \downarrow \\ c \rightarrow b \rightarrow a \end{matrix} + \begin{matrix} a \rightarrow b \rightarrow a \\ \downarrow \quad \downarrow \\ b \rightarrow c \rightarrow b \\ \downarrow \quad \downarrow \\ c \rightarrow b \rightarrow a \end{matrix}$$

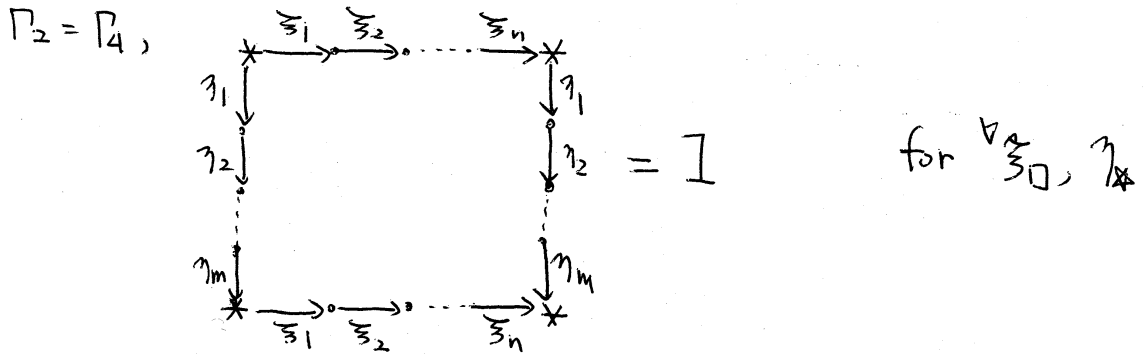
$$= \left\{ \begin{matrix} a \rightarrow b \rightarrow a \\ \downarrow \quad \downarrow \\ b \rightarrow a \rightarrow b \\ \downarrow \quad \downarrow \\ c \rightarrow b \rightarrow a \end{matrix} \times \begin{matrix} b \rightarrow a \\ \downarrow \\ a \rightarrow b \end{matrix} \times \begin{matrix} b \rightarrow a \\ \downarrow \\ c \rightarrow b \end{matrix} \times \begin{matrix} a \rightarrow b \\ \downarrow \\ b \rightarrow a \end{matrix} \right\}$$

$$+ \left\{ \begin{matrix} a \rightarrow b \rightarrow a \\ \downarrow \quad \downarrow \\ b \rightarrow c \rightarrow b \\ \downarrow \quad \downarrow \\ c \rightarrow b \rightarrow a \end{matrix} \times \begin{matrix} b \rightarrow c \\ \downarrow \\ c \rightarrow b \end{matrix} \times \begin{matrix} b \rightarrow c \\ \downarrow \\ c \rightarrow b \end{matrix} \times \begin{matrix} c \rightarrow b \\ \downarrow \\ b \rightarrow a \end{matrix} \right\}$$

とある。

以上の記号を用いて flatness は次の様に定義される。

V_1 の点を Γ と取り、その点を $*$ とする。そして $\Gamma_1 = \Gamma_4,$



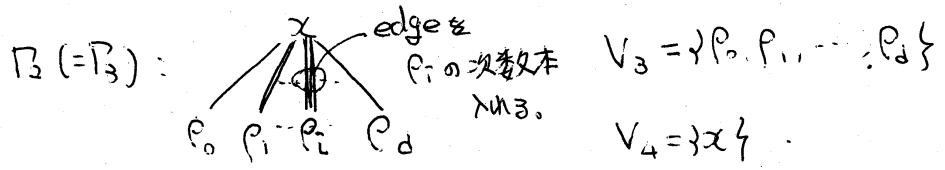
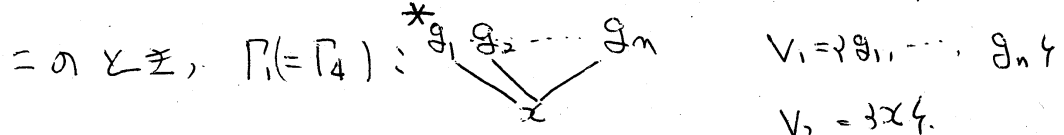
をみたすとき、connection W は flat であるという。

定義 $(\{\Gamma_1, \Gamma_2, \Gamma_3, \Gamma_4\}, W)$ は paragroup である。

\iff connection W は crossing symmetry, unitarity
 として flatness をみたす。

そして β を Γ_1 の隣接行列の Perron-Frobenius 固有値とする
 とき、 β^2 を paragroup $(\{\Gamma_1, \Gamma_2, \Gamma_3, \Gamma_4\}, W)$ の位数という。

例。 G を有限群, $\text{Rep}(G)$ を G の既約な $1 = \text{tr}$ - 表現
 の代表系とする。 $G = \{g_1 (= e), g_2, \dots, g_m\}, \text{Rep}(G) = \{\rho_0, \rho_1, \dots, \rho_d\}$



とすると、Perron-Frobenius 固有値は \sqrt{n} .

$$\begin{aligned} \therefore \text{固有ベクトルは } \mu(g_i) &= 1 \quad i=1,2,\dots,n. \\ \mu(x) &= \sqrt{n}. \\ \mu(e_i) &= \deg(e_i) \quad i=1,\dots,d. \end{aligned}$$

とすると, connection は..

$$W \begin{pmatrix} g_i & \xrightarrow{\quad} & x \\ \downarrow & & \downarrow b \\ x & \xrightarrow{a} & e_j \end{pmatrix} = (e_j(x))_{(a,b)}$$

によ, 2つある $(\{P_1, P_2, P_3, P_4\}, W)$ は paragroup とする。
($g_1=e$) は * とする。

§ 3 2-skeleton について.

以下では, paragroup の graph の部分 を 2-skeleton とし
て定義し, その諸性質 について考察する。

定義

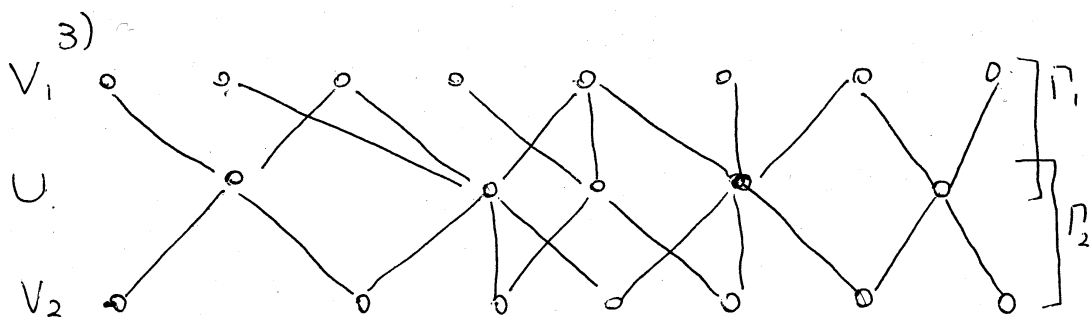
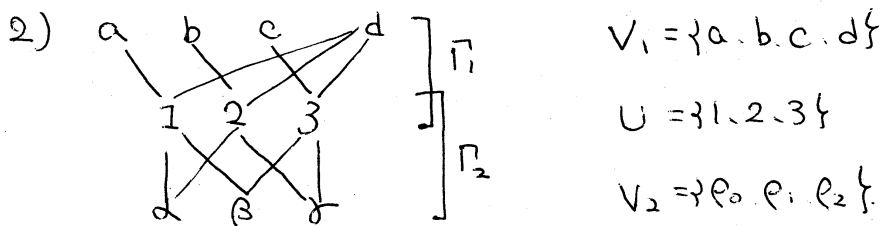
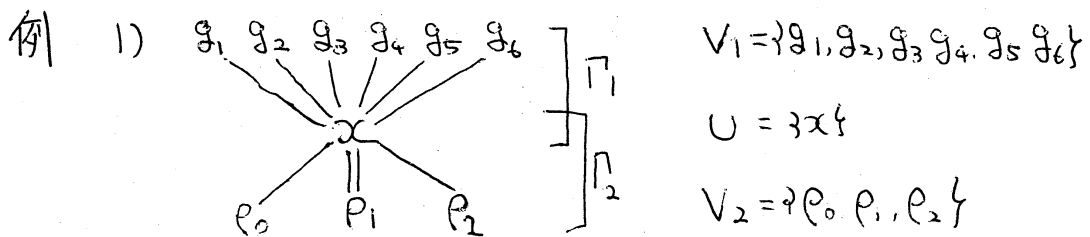
有限集合, V_1, V_2, U が与えられ, bipartite graph Γ_i を odd vertices の集合が V_i , even vertices の集合が U とする, undirected "multi-edge" を認めるものとする。 ($i=1,2$) このとき, (Γ_1, Γ_2) が 2-skeleton とあるとは、

$$\# N_{xy}^{(1)} = \# N_{xy}^{(2)} \quad \text{for } \forall x, y \in U$$

$$\text{但し, } N_{xy}^{(i)} = \{(\xi, \eta) \in E(\Gamma_i) \times E(\Gamma_i) \mid U(\xi)=x, U(\eta)=y, V_i(\xi)=V_i(\eta)\}$$

$U(\xi)$ は edge ξ の U 側の点, $V_i(\xi)$ は V_i 側の点

をみたすときをいう。



以下 体 K を固定する。

いま $A(\Gamma_i)$ を Γ_i の隣接行列とし、 $A(\Gamma_i)$ の index を V_i, U の順序で並べるとき、 Γ_i は bipartite graph なの 2- 次の様になる。

$$A(\Gamma_i) = \begin{pmatrix} 0 & {}^t A_{\Gamma_i} \\ A_{\Gamma_i} & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} V_i \\ U \end{matrix} \quad \text{但し、} A_{\Gamma_i} \text{ は } A(\Gamma_i) \text{ の } U \times V_i \text{-}$$

$V_i \quad U$

部分行列 とする、($i=1,2$)。

となる。

$$S := \begin{pmatrix} 0 & {}^t A_{\Gamma_1} & 0 \\ A_{\Gamma_1} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & I_{V_2} \end{pmatrix} \begin{matrix} V_1 \\ U \\ V_2 \end{matrix} \quad T := \begin{pmatrix} I_{V_1} & 0 \\ 0 & A_{\Gamma_2} \\ 0 & {}^t A_{\Gamma_2} & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} V_1 \\ U \\ V_2 \end{matrix}$$

となる。但し I_{V_i} は $|V_i| \times |V_i|$ -単位行列。

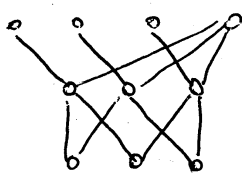
命題. 1. 次の (1) ~ (3) は同値である.

(1) (Γ_1, Γ_2) は 2-skeleton

(2) $STS = TST$

(3) $\exists X \in \text{Mat}_{|V_1|, |V_2|}(\mathbb{R})$ s.t. $A_{\Gamma_1} X = A_{\Gamma_2}$, $A_{\Gamma_2}^t X = A_{\Gamma_1}$.

例. (Γ_1, Γ_2) を



とすると

$$A_{\Gamma_1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}, \quad A_{\Gamma_2} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

とすると. このとき $X = \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 & -1/2 \\ -1/2 & 1/2 & 1/2 \\ 1/2 & -1/2 & 1/2 \\ 1/2 & 1/2 & 1/2 \end{pmatrix}$ とおくと,

$A_{\Gamma_1} X = A_{\Gamma_2}$, $A_{\Gamma_2}^t X = A_{\Gamma_1}$ とはる。

定理. 2. (Γ_1, Γ_2) を 2-skeleton とする. $\#V_1 \leq \#V_2$ のとき,
次が成り立つ。

(1) $\det(xI - A(\Gamma_2)) = x^{\#V_2 - \#V_1} \det(xI - A(\Gamma_1))$.

(2) $\forall \beta \in \text{Spec}_k^{\times}(A(\Gamma_i)) := k \setminus A(\Gamma_i)$ の non-zero 固有値の集合
($i=1,2$)
に対して $v_{\beta}^{(i)}$ を β の $A(\Gamma_i)$ に対する固有ベクトルとする。
このとき,

$$\exists v_\beta^{(1)}, v_\beta^{(2)} \text{ s.t. } v_\beta^{(1)}(x) = \lambda v_\beta^{(2)}(x) \text{ for } \exists \lambda \in k \quad \forall x \in U.$$

この定理の(1)は、2-skeleton を成す (R, R_2) に対し $2 A(R_1)$ と $A(R_2)$ の non-zero 固有値は重複度も含め 2 一致することを表している。また(2)の結果において固有値 $\beta (\neq 0)$ の各々の固有ベクトルをうまく取ることで

$$\mu: V_1 \cup V_2 \cup U \longrightarrow k$$

$$\left. \begin{array}{l} \text{)} \\ \text{)} \end{array} \right\} x \longmapsto \mu(x) = \begin{cases} \mu_\beta^{(1)}(x) & x \in V_1 \cup U \\ \lambda \mu_\beta^{(2)}(x) & x \in V_2. \end{cases}$$

となる μ が定義できる。よって 2-skeleton 上で crossing symmetry, unitarity など flat は connection を考えることができる。

$$\begin{array}{ccc} V_1 & \xrightarrow{\Gamma_1} & U \\ \Gamma_1 \downarrow & & \downarrow \Gamma_2 \\ U & \xrightarrow{\Gamma_2} & V_2 \end{array}$$

尚、ここでは紙数の都合上から細部にふれることが出来なかった。参考文献を含め、詳しいことは、現在準備中の論文を参照していただきたい。

(付記) この仕事のきっかけとなったのは、1991年の春に筑波の高エネルギー物理学研究所で行われた Ocneanu 理論の勉強であった。その時、講師を引き受けて下さった東大の河東泰之氏に感謝する。