

### Garnier system に関する一つの考察

東大数理科学 博士2年 川向 洋之 (KAWAMUKO, Hiroyuki)

Garnier system とは 次の Hamiltonian  $H_i$  ( $i = 1, \dots, n$ ) で与えられる Hamiltonian system  $\partial q_i / \partial t_j = \partial H_j / \partial p_i$ ,  $\partial p_i / \partial t_j = -\partial H_j / \partial q_i$  のことである。

$$H_i := \frac{1}{t_i(t_i - 1)} \left[ \sum_{j,k=1}^n E_{jk}^i(t, q) p_j p_k - \sum_{j=1}^n F_j^i(t, q) p_j + \kappa q_i \right]$$

$$E_{jk}^i := \begin{cases} q_i q_j q_k, & \text{if } i \neq j \neq k \neq i \\ q_i q_j (q_j - R_{ji}), & \text{if } i \neq j = k \\ q_i q_k (q_k - R_{ki}), & \text{if } i = j \neq k \\ q_i (q_i - 1)(q_i - t_i) - \sum_{l=1, l \neq i}^n S_{il} q_i q_l, & \text{if } i = j = k \end{cases}$$

$$F_j^i := \begin{cases} A q_i q_j - \theta_i R_{ij} q_j - \theta_j R_{ji} q_i, & \text{if } i \neq j \\ (\kappa_0 - 1) q_i (q_i - 1) + \kappa_1 q_i (q_i - t_i) + \theta_i (q_i - 1)(q_i - t_i) \\ + \sum_{k=1, k \neq i}^n \{ \theta_k q_i (q_i - R_{jk}) - \theta_i S_{ik} q_k \} & \text{if } i = j \end{cases}$$

$$R_{ij} := \frac{t_i(t_j - 1)}{t_j - t_i}, \quad S_{ij} := \frac{t_i(t_i - 1)}{t_i - t_j}$$

$$A := k_0 + k_1 + k_\infty + \left( \sum_{i=1}^n \theta_i \right) - 1$$

$$\kappa := \frac{1}{4}(A^2 - \kappa_\infty^2)$$

特に  $n = 1$  として Hamiltonian system から  $p$  を消去すると、 $q$  の満たす微分方程式は Painlevé VI 型方程式になる。また 次のことが知られている。

**Theorem** parameter  $t (\in \mathbb{C})$  の入った 2 階の線形常微分方程式

$$\frac{d^2}{dx^2} y + p_1(x, t) \frac{d}{dx} y + p_2(x, t) y = 0 \tag{1}$$

は Riemann 図式

$$\left\{ \begin{array}{cccccccccccc} x = 0 & x = 1 & x = \infty & x = t_1 & x = t_2 & \cdots & x = t_N & x = \lambda_1 & x = \lambda_2 & \cdots & x = \lambda_N \\ 0 & 0 & \rho & 0 & 0 & \cdots & 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \kappa_0 & \kappa_1 & \rho + \kappa_\infty & \kappa_1 & \kappa_2 & \cdots & \kappa_N & 2 & 2 & \cdots & 2 \end{array} \right\}$$

ただし  $\kappa_0, \kappa_1, \kappa_\infty, \theta_1, \dots, \theta_n$  は非整数で、 $x = \lambda_i$  は見かけの特異点

を持つものとする。この時、

$$K_j := -\text{Res}_{x=t_j} p_2(x, t),$$

$$\mu_j := \text{Res}_{x=\lambda_j} p_2(x, t).$$

とおいて  $\lambda_j, \mu_j$  を  $t$  の関数とすると (1) の解の基本系で、その monodromy 群が  $t$  によらないものが存在するための必要十分条件は  $\lambda_j, \mu_j$  が  $K_j$  を Hamiltonian とする Hamiltonian system を満たすことである。

またこの Hamiltonian system は正準変換で Garnier system に移すことが出来る。

この事から Garnier system は (1) の解の基本系でその monodromy 群が  $t$  によらないものが存在するための条件として得られることがわかる。

以下 monodromy 群が  $t$  によらない解の基本系が存在するとき (1) は Isomonodromic deformation を許すということにする。

ところで Garnier system は、一見非常に複雑な形をしている。この理由は Garnier system を与える Fuchs 型方程式の見かけを除いた  $n+3$  個の確定特異点の内、3つを  $0, 1, \infty$  に固定しているからだと思われる。この事から次のようなことを考えてみた。

$x = \lambda_j$  ( $j = 1, \dots, N$ ) は見かけの特異点であるとして、Riemann 図式

$$\left\{ \begin{array}{cccccccc} x = t_1 & x = t_2 & \cdots & x = t_N & x = \lambda_1 & x = \lambda_2 & \cdots & x = \lambda_N \\ \rho & \rho & \cdots & \rho & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \rho + \kappa_1 & \rho + \kappa_2 & \cdots & \rho + \kappa_N & 2 & 2 & \cdots & 2 \end{array} \right\}$$

を持つ Fuchs 型方程式

$$\frac{d^2}{dx^2}y + \tilde{p}_1(x, t)\frac{d}{dx}y + \tilde{p}_2(x, t)y = 0 \quad (2)$$

の解の基本系で、その monodromy 群が  $t$  によらないものが存在するための条件を求めよ。

そして結論として次のようなことがわかった。

**Theorem**

$$\begin{aligned} \tilde{K}_j &:= -\operatorname{Res}_{x=t_j} p_2(x, t), \\ \mu_j &:= \operatorname{Res}_{x=\lambda_j} p_2(x, t) \end{aligned}$$

とおいた時、 $\lambda_j, \mu_j$  が

$$\sum_{i=1}^N \tilde{K}_i = \sum_{i=1}^N \mu_i, \quad (3)$$

$$\sum_{i=1}^N t_i \tilde{K}_i = \sum_{i=1}^N \lambda_i \mu_i - \rho(N \cdot \rho + 2), \quad (4)$$

$$\sum_{i=1}^N t_i^2 \tilde{K}_i = \sum_{i=1}^N \lambda_i^2 \mu_i + 2\rho \sum_{i=1}^N t_i(\rho + \kappa_i) \quad (5)$$

及び

$$\frac{\partial \lambda_j}{\partial t_k} = \frac{\partial \tilde{K}_k}{\partial \mu_j}, \quad \frac{\partial \mu_j}{\partial t_k} = -\frac{\partial \tilde{K}_k}{\partial \lambda_j} \quad (j, k = 1, \dots, N) \quad (6)$$

を満たすとき、(2) は Isomonodromic deformation を許す。

Hamiltonian system (6) は完全積分可能であり、(3), (4), (5) を満たす Hamiltonian system の解も存在する。また Garnier system の時と同様の正準変換  $(\lambda, \mu, \tilde{K}, t) \rightarrow (q, p, \tilde{H}, t)$  を行うと Hamiltonian  $\tilde{K}_j$  は

$$\begin{aligned} \tilde{H}_j := & - \sum_{\substack{i=1 \\ i \neq j}}^N \frac{1}{t_j - t_i} [(p_j - p_i)^2 q_j q_i + (p_j - p_i)(\kappa_i q_j - \kappa_j q_i) \\ & + \rho(2\rho + \kappa_i + \kappa_j)] + q_j p_j^2 - \kappa_j p_j. \end{aligned} \quad (7)$$

に移る。さらに  $q_j, p_j$  は一つの関数  $\tau$  を使って表せ、この  $\tau$  により Hamiltonian system を書き直すと、

$$\begin{aligned} (t_l - t_k)\tau_{lk} &= \tau_k D\tau_l - \tau_l D\tau_k, \\ \kappa_l^2 + 2\tau_l D^2\tau_l - (D\tau_l)^2 &= 0 \quad (k, l = 1, \dots, N), \end{aligned}$$

where

$$D := \sum_{i=1}^N \frac{\partial}{\partial t_i}, \quad \tau_k := \frac{\partial \tau}{\partial t_k}, \quad \tau_{kl} := \frac{\partial^2 \tau}{\partial t_k \partial t_l},$$

となる。

最後に  $N = n + 3$  の時、(2) の見かけの特異点は (1) のものに比べ3つ多いが、(1) の解と (2) の解は 双有理変換で移り合うので、(7) を Hamiltonian とする Hamiltonian system は Garnier system を含むと思われる。