

8-vertex model と Anisotropic  
Heisenberg model の Baxter による厳密解

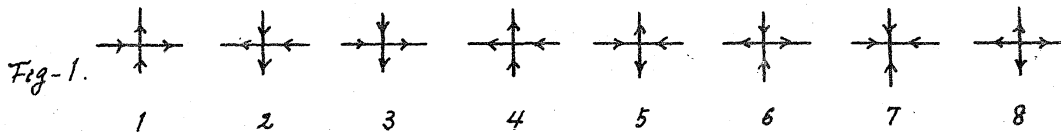
東大 物理 五十嵐儀孝

§ 0. Introduction

統計力学における多体問題としての厳密解は数少なく、一次元、二次元の Ising model (古典的スピン)、一次元  $x-y$  型 Heisenberg model (量子論的) 等の熱力学極限において解かれている程度である。<sup>0)</sup> 本稿では最近得られた標題の模型の解説を純数学的な厳密さを配慮せずにします。<sup>1)</sup>

Baxter の解法は、これまでこの種の問題に用いられて来た Bethe-ansatz を基にせずに、<sup>0)</sup> 解いた点に重要性があり、逆に Bethe-ansatz が特殊な場合として導出できる事で仮定の正当性を示したことに依っている。特に Anisotropic 模型では  $\sum_i \sigma_i^z$  が保存し存い事になっており、Bethe-ansatz は用いられなかった。

8-vertex model とはトーラス的周期境界条件を付けた、二次元格子  $Z^2$  上の各格子点上に状態空間を考へ、空間は次の 8 個の状態で生成するのである。



この状態は種々の物理的問題で異なるが、例えば *ice* 模型の場合は、格子点に酸素が固定されていて、一つのプロトンが格子点に近いか遠いかを矢印で示していると考えてよい。

その際各格子点に状態に応じた energy  $\epsilon_j$  を与えれば系の Hamiltonian は  $\sum_{j=1}^8 N_j \epsilon_j$  ( $N_j$  は  $j$ -state にある格子点の総数) で与えられ、partition function は、

$$Z = \sum \exp \left[ -\beta \sum_{j=1}^8 N_j \epsilon_j \right]. \quad (1)$$

$\Sigma$  は状態空間の直積空間上での全ての許される系全体の状態に関する和を表わす。

物理的に興味があるのは  $Z$  から定義される自由エネルギー、

$$-f = \lim_{M \rightarrow \infty} \lim_{N \rightarrow \infty} \beta^{-1} (MN)^{-1} \ln Z \quad (2)$$

であり、この熱力学的極限量において有限に残る部分が問題になる。始めは格子の大きさ  $M \times N$  は有限にして出発する。

Anisotropic Heisenberg 模型は一次元的な晶上の格子点に、 $SU(2)$  の generator を作用素として、その eigenvector で生成される空間を与える。そして系全体の Hamiltonian を次の様に定義する。

$$H = -\frac{1}{2} \sum_{j=1}^N \{ J_x \sigma_j^1 \sigma_{j+1}^1 + J_y \sigma_j^2 \sigma_{j+1}^2 + J_z \sigma_j^3 \sigma_{j+1}^3 \} .$$

$$\sigma_{N+1}^i \equiv \sigma_1^i . \quad (3)$$

$\sigma^1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $\sigma^2 = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}$ ,  $\sigma^3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ ,  $\sigma^4 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ .  
 $\sigma$  は Pauli matrix で表現してあり, これは強磁性体内のスピン自由度を表わす作用素である。なお  $J_x$ ,  $J_y$ ,  $J_z$  は任意の値をとる場合を *Anisotropic* と言う。

§ vertex model での最大固有値問題と *Anisotropic model* の最小固有値問題が密接に関係しており, 前者を解くことにより, 量子論的後者の問題が解ける所が, これまでの場合と違っている点でもある。

Baxter の論文はかなり長いものであり, 物理数学的計算がかなりの部分を占めておるので詳細は原論文を参照していただく事にし, ここでは証明の要点を示すことにします。

§ 1. 8-vertex の Transfer Matrix による解法  
 空間の Parity 変換に対して 8-vertex の Hamiltonian が不変である事を着れば,  $\epsilon_1 = \epsilon_2$ ,  $\epsilon_3 = \epsilon_4$ , さらに各格子点での回転不変性から,  $\epsilon_5 = \epsilon_6$ ,  $\epsilon_7 = \epsilon_8$  を仮定できる。

新しいパラメーターを次の様に定義する。

$$\omega_j = \exp(-\beta \epsilon_j) .$$

$$\omega_1 = \omega_2 = a, \quad \omega_3 = \omega_4 = b, \quad \omega_5 = \omega_6 = c, \quad \omega_7 = \omega_8 = d. \quad (3)$$

$$W_1 = \frac{1}{2}(c+d), \quad W_2 = \frac{1}{2}(c-d), \quad W_3 = \frac{1}{2}(a-b), \quad W_4 = \frac{1}{2}(a+b).$$

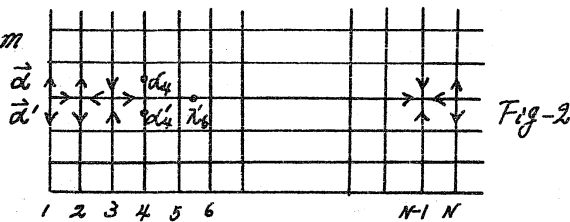
### a). Transfer Matrix と State の導入

site problem から bond problem

に移り, 格子点を結ぶ線分

上の矢印に注目し, 上方と

右方に対し+, 下方と左方に対して-なる符号を与える。



今 $\alpha$ 行に注目すれば, この状態は $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{N-1}, \alpha_N$ が+, -, のいずれかをとるかにより $2^N$ 個の状態が存在し, それのある特定の状態を $\alpha$ で記する。相隣接する $\alpha$ 行と $\alpha'$ 行を考えそれにより定まる $2^N \times 2^N$ の行列 $T$ を定義する。

$$T_{\alpha, \alpha'} = \sum \exp \left( -\beta \sum_{j=1}^8 \pi_j \epsilon_j \right)$$

$\Sigma$ :  $\alpha$ と $\alpha'$ 行間の水平 bond の許された配位矢印に関する総和を取る。

$\pi_j$ : 上記のある配位で, この水平な bond の行上の格子点での  $j$  形の vertex に相当するものの総和。

すると明らかに, (1)で定義した分配関数は,

$$Z = \sum_{\{\alpha\}} \dots \sum_{\{\alpha_M\}} T_{\alpha_1, \alpha_2} T_{\alpha_2, \alpha_3} \dots T_{\alpha_M, \alpha_1} = \text{Tr} \{ \hat{T}^M \}. \quad (4)$$

この $\hat{T}$ なる行列を Transfer Matrix と言い, 以下の様に重要役割をする。

b).  $\hat{T}$  - matrix の  $SU(2)$ -generator 表現

$J$  と  $J+1$  列の間にある水平 bond で  $\alpha$  と  $\alpha'$  にはさまれた場所にあるものの状態を  $\lambda_J$  で表わすと, 新しい  $\hat{R}$  matrix で,

$$T_{\alpha, \alpha'} = \sum_{\lambda_1} \cdots \sum_{\lambda_N} \prod_{J=1}^N R(\alpha_J, \alpha'_J | \lambda_J, \lambda_{J+1}). \quad (5)$$

ここで  $\hat{R}$  は許された矢印の配位に対してだけ  $\omega_j$  の値をとる様にすれば正確に  $\hat{T}$  を表現できる。  $\lambda_J, \lambda_{J+1}$  を行, 列の符号と考え,  $\lambda_J = +, -; \lambda_{J+1} = +, -$  に応じた  $2 \times 2$  matrix  $R(\alpha, \alpha')$  を次の様に定めればよい。(Fig-1 と  $\varepsilon_j$  の定義をくらべて)

$$\hat{R}(+, +) = \begin{matrix} + \\ \begin{pmatrix} a & \bar{0} \\ 0 & b \end{pmatrix} \\ \lambda_J \end{matrix}, \quad \hat{R}(+, -) = \begin{matrix} + \\ \begin{pmatrix} \bar{0} & \bar{a} \\ c & 0 \end{pmatrix} \\ \lambda_J \end{matrix}. \quad (6)$$

$$\hat{R}(-, +) = \begin{matrix} + \\ \begin{pmatrix} \bar{0} & \bar{c} \\ -d & 0 \end{pmatrix} \\ \lambda_{J+1} \end{matrix}, \quad \hat{R}(-, -) = \begin{matrix} + \\ \begin{pmatrix} \bar{b} & \bar{0} \\ 0 & a \end{pmatrix} \\ \lambda_{J+1} \end{matrix}.$$

Pauli - matrix  $\sigma$  で simple に表現できて,  $\hat{R}$  は,

$$R(\alpha, \alpha' | \lambda, \lambda') = \sum_{j=1}^4 w_j \sigma_{\alpha, \alpha'}^j \sigma_{\lambda, \lambda'}^j. \quad (7)$$

これを用いれば  $T_{\alpha, \alpha'}$  は,  $Tr$  を  $\lambda_1$  に関するものとして,

$$T_{\alpha, \alpha'} = Tr \{ \hat{R}(\alpha_1, \alpha'_1) \cdots \hat{R}(\alpha_N, \alpha'_N) \}, \quad (8)$$

と表現できる。

したがって  $T_{\alpha, \alpha'}$  は,  $\{ \alpha_J \}$  と  $\{ \alpha'_J \}$  を与えて, それに応じた  $\hat{R}(\alpha, \alpha')$  を  $N$  個えらび行列の積演算をし(この段階で

$\sum_{\lambda_2} \cdots \sum_{\lambda_N} \prod_{J=1}^N$  演算は完了する点から(6)による表現の利点),  $Tr \equiv \sum_{\lambda_1 = \lambda_{N+1}}$  をとれば得られることになる。

c). *Commuting Condition for  $\hat{T}$ -matrix.*

(8), (7) により得られる  $\hat{T}$  と,  $w_i \rightarrow w'_i$  と仮りに変換した場合の  $\hat{T}'$  が交換するための条件を求める。

$$(\hat{T} \hat{T}')_{\alpha, \beta} = \text{Tr} \left\{ \prod_{J=1}^N \hat{S}(\alpha_J, \beta_J) \right\}.$$

$$\begin{aligned} S^{\alpha\beta}_{\lambda\mu; \lambda'\mu'} &= \sum_{\gamma} R(\alpha, \gamma | \lambda, \lambda') R'(\gamma, \beta | \mu, \mu') \\ &= \sum_{j=1}^4 \sum_{k=1}^4 w_j w'_k (\sigma^j_{\alpha\beta} \sigma^k_{\lambda\lambda'})_{\mu\mu'}. \end{aligned} \quad (9)$$

$$(\hat{T}' \hat{T})_{\alpha, \beta} = \text{Tr} \left\{ \prod_{J=1}^N \hat{S}'(\alpha_J, \beta_J) \right\}.$$

$$S'^{\alpha\beta}_{\lambda\mu; \lambda'\mu'} = \sum_{j=1}^4 \sum_{k=1}^4 w_j w'_k (\sigma^k_{\alpha\beta} \sigma^j_{\lambda\lambda'})_{\mu\mu'}. \quad (10)$$

ここで  $\prod_{J=1}^N$  は  $\lambda, \lambda'$  と  $\mu, \mu'$  に対する *matrix* の積を  $\mu, \mu'$  実行し  $\text{Tr}$  は  $\sum_{\lambda_i = \lambda_{N+1}}$  と  $\sum_{\mu_i = \mu_{N+1}}$  を行う事を意味する。  $\text{Tr}_1 A_1 * \text{Tr}_2 A_2 = \text{Tr}_{1,2} A_1 \otimes A_2$ .

(9), (10) が同一のものに存在するためには,  $J$ -index に依存しないある *matrix*  $\hat{\mathcal{S}}$  が存在して,  $\hat{S}'(\alpha, \beta) = \hat{\mathcal{S}} \hat{S}(\alpha, \beta) \hat{\mathcal{S}}^{-1}$  または,  $\hat{S}'(\alpha, \beta) \hat{\mathcal{S}} = \hat{\mathcal{S}} \hat{S}(\alpha, \beta)$  (11)

に成れば,  $\text{Tr}$  があるので十分である。 $\hat{\mathcal{S}}$  は (9), (10) で  $\lambda, \lambda'$  と  $\mu, \mu'$  - suffix を交換する作用をする *matrix* であれば  $j$  と  $k$  の単なる書き換えによって (9), (10) は同一に成る。

$$(\hat{\mathcal{S}})_{\lambda\mu; \lambda'\mu'} = \sum_{j=1}^4 x_j \sigma^j_{\lambda\lambda'} \sigma^j_{\mu\mu'} \quad (12)$$

(9), (10) と (11), (12) より  $x_j$  に対する同次方程式をえり, 自明でない解が存在する条件は,

$$\frac{W_j^2 - W_k^2}{W_l^2 - W_m^2} = \frac{W_j'^2 - W_k'^2}{W_l'^2 - W_m'^2} = \frac{x_j^2 - x_k^2}{x_l^2 - x_m^2} = \text{const}(j, k, l, m). \quad (13)$$

これは独立な二つの関係式を与え、 $W_j^2 = \phi(\xi - s_j)$ 、  
 $W_j'^2 = \phi'(\xi' - s_j)$ 、 $x_j^2 = \psi(\xi'' - s_j)$  なる parametrization に  
 より常に満足される。もとの  $x_j$  に対する方程式から、

$$\frac{\partial \xi'' / \partial \xi}{\partial \xi'' / \partial \xi'} = \frac{-g(\xi')}{g(\xi)}, \quad g(\xi) = \text{const} \times \prod_{j=1}^4 (\xi - s_j)^{-1/2} \quad (14)$$

を得るが、 $\xi'' = f(V(\xi), V'(\xi'))$  なる関係にあるとし、また  
 $dV/d\xi = g(\xi)$ 、 $dV'/d\xi' = g(\xi')$  とすれば、 $f = f(V-V')$  とす  
 る事により (14) は満足される。もと  $V$  の関係式は積分により  
 得られ、 $W_j^2 = \phi(\xi - s_j)$  から、 $\phi$  を消去すれば、

$$W_1 : W_2 : W_3 : W_4 = \frac{\text{cn}(V, l)}{\text{cn}(S, l)} : \frac{\text{dn}(V, l)}{\text{dn}(S, l)} : 1 : \frac{\text{sn}(V, l)}{\text{sn}(V, l)} \quad (15)$$

$$l = \left( \frac{(s_3 - s_2)(s_4 - s_1)}{(s_4 - s_2)(s_3 - s_1)} \right)^{1/2}, \quad \text{sn}(S, l) = \left( \frac{s_3 - s_1}{s_4 - s_1} \right)^{1/2}$$

をえる。結局  $S$  と  $l$  が同じ二つの  $\hat{T}$  matrix は  $W_j$  の比の関係が  
 (15) を満足する存らば  $V$  が異存っても交換する。

従って  $\hat{T}$ -matrix を対角化する手段が得られたことに存る。

このことについては d). で述べるとして、(15) は次の様にも  
 表わせる。  $k = 1 - l / 1 + l$ 、 $v = iV / 1 + k$ 、 $\eta = iS / 1 + k$

$$a : b : c : d = \text{sn}(v + \eta, k) : \text{sn}(v - \eta, k) : \text{sn}(2\eta, k) :$$

$$k \text{sn}(2\eta, k) \text{sn}(v - \eta, k) \text{sn}(v + \eta, k). \quad (16)$$

a).  $\hat{T}$ -matrix に対する方程式

$\hat{T}$ -matrix を対角化し固有値を求める手法を Bethe 仮説に基づいた解法との類比によりおこなう。すなわち次の性質をもつ  $\hat{Q}$ -matrix を求める。

$$\hat{T}(v) \hat{Q}(v) = \phi(v-\eta) \hat{Q}(v+2\eta) + \phi(v+\eta) \hat{Q}(v-2\eta).$$

$$\hat{T}(v) \hat{Q}(v) = \hat{Q}(v) \hat{T}(v). \quad (17)$$

$$\hat{Q}(u) \hat{Q}(v) = \hat{Q}(v) \hat{Q}(u).$$

$\hat{Q}$  を求める詳細は長く居るので大体の所を示すと、まず

$$\hat{T} \hat{Q}_R = \hat{Q}\text{-type} + \hat{Q}\text{-type}, \quad \hat{Q}_R = \mathcal{L} \times 2^N \text{ matrix}$$

を仮定し,  $[\hat{Q}_R]_{\alpha, \beta} = \text{Tr} \left\{ \prod_{J=1}^N \hat{S}(\alpha_J, \beta_J) \right\}$  の形で求める。  $\hat{S}$  は

$L \times L$  matrix で  $\text{Tr}$  はこの行列の suffix に関する  $\sum_{m=1}^L$  を意味する

。すると  $[\hat{T} \hat{Q}_R]_{\alpha, \beta} = \text{Tr} \left\{ \prod_{J=1}^N \hat{U}(\alpha_J, \beta_J) \right\}$  となり,  $\hat{U}(\alpha, \beta)$  は

$L \times 2L$  matrix であり, 適当な  $L \times 2L$  matrix  $\hat{M}$  を用いる

と,  $\hat{M}^{-1} \hat{U}(\alpha, \beta) \hat{M} = \begin{pmatrix} \hat{A}(\alpha, \beta) & \hat{O} \\ \hat{C}(\alpha, \beta) & \hat{B}(\alpha, \beta) \end{pmatrix}$  とすることができて

$$\hat{T} \hat{Q}_R = \hat{H}_1 + \hat{H}_2, \quad [H_i]_{\alpha, \beta} = \text{Tr} \left\{ \prod_{J=1}^N \hat{A}(\alpha_J, \beta_J) \right\} \text{ 等の形をうる。}$$

$\hat{S}$ ,  $\hat{A}$ ,  $\hat{B}$  は  $L \times L$  matrix で適当な

境界条件を matrix の要素に課すると

その形は同一の形になり, 右の行列

形をとる。

$$\begin{pmatrix} Z_0 & Z_1 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ Z_1 & 0 & Z_2 & 0 & & \\ 0 & Z_2 & 0 & & & \\ 0 & 0 & & & & \\ \vdots & & & & & \\ 0 & \dots & 0 & Z_{L-1} & Z_L \end{pmatrix}$$



$Z_m$  ( $m=1, 2, \dots, L$ ) は,

$$\hat{S}(\alpha, \beta) : Z_m = g(\alpha, \beta, m; v).$$

$$\hat{A}(\alpha, \beta) : Z_m = \rho \oplus (0) H(v-\eta) \oplus (v-\eta) X_m X_{m+1}^{-1} g(\alpha, \beta, m; v+2\eta). \quad (18)$$

$$\hat{B}(\alpha, \beta) : Z_m = \rho \oplus (0) H(v+\eta) \oplus (v+\eta) X_{m+1} X_m^{-1} g(\alpha, \beta, m; v-2\eta).$$

$$X_m = \oplus [K + (2m-1)\eta]$$

$$g(+, \beta, m; v) = H(v+K+2m\eta) \tau_{\beta, m}, \quad g(-, \beta, m; v) = \oplus (v+K+2m\eta) \tau_{\beta, m}.$$

ここで  $\oplus$ ,  $H$  は Jacob の楕円関数で,  $\text{sn}(u) = k^{-1/2} H(u) / \oplus(u)$  なる関係をもつ。  $\tau_{\beta, m}$  は任意定数であり定数としてもよい。

$Q_L(v) \hat{T}(v)$  についても同様に  $\hat{Q}_L$  を構成できて,  $Q_L(u) Q_R(v) = Q_R(v) Q_L(u)$  が成り立ち,  $\hat{Q}(v) = \hat{Q}_R(v) \hat{Q}_R^{-1}(v_0) = \hat{Q}_L^{-1}(v_0) \hat{Q}_L(v)$ ,  $v_0$ : fixed を用いると (17) が成立する。ただし  $\phi(v) = \{ \rho \oplus (0) H(v) \oplus (v) \}^N$  であり,  $\rho$  は規格化定数である。

$\oplus$ ,  $H$  関数は *entire-funct.* であり,  $\phi$ ,  $\hat{Q}$  はやはり *entire* となるので, (17) より明らかに  $\hat{T}(v)$  も  $v$  の関数として *entire* になる。

(17) から, 任意の  $v$  のある値に対して,  $\hat{Q}$ ,  $\hat{T}$  が同時に対角化できて, その固有値を  $Q(v)$ ,  $T(v)$  と表わせる表示が存在する。ところで  $\hat{T}(u) \hat{T}(v) = \hat{T}(v) \hat{T}(u)$  であつたから, 他の  $u$  の値に対しても, この表示で  $\hat{T}(u)$  は対角的で同様に  $\hat{Q}(u)$  も対角的になる。この事実を基にして  $\hat{T}$  の固有値を求めるのである。

e).  $\hat{Q}$  matrix の対角表示

$\hat{T}(v)$ ,  $\hat{Q}(v)$  は次の2個の“量子数”によって部分空間に分割できる。

$v'$  : ある  $\vec{a}$  (矢印が上向, 下向を各縦方向  $\theta$  and  $\theta'$  に対して指定する状態であった。Fig-2参照) に含まれる下向き矢印の数が  $even = 0$ ,  $odd = 1$  .

$v''$  : 格子系の矢印方向の逆転, つまり Parity 変換に対する  $\hat{Q}$ ,  $\hat{T}$  の対称 = 0, 反対称 = 1, 性.

Jacob の楕円関数に関する擬周期性を利用して,  $v'$ ,  $v''$  量を  $\hat{Q}$  の関係に入れる。

$\wp = \exp(-\pi K'/K)$ ,  $K, K'$  は  $k, k'$  を母数とする完全楕円積分とすると擬周期性は,

$$\begin{aligned} H(u+2K) &= -H(u), & \Theta(u+2K) &= \Theta(u), \\ H(u+iK) &= i \wp^{1/4} \exp(-\frac{1}{2}i\pi u/K) \Theta(u), & (19) \\ \Theta(u+iK) &= i \wp^{1/4} \exp(-\frac{1}{2}i\pi u/K) H(u). \end{aligned}$$

(18) より  $v \rightarrow v+2K$  の変換に際して,  $\hat{Q}$  を構成する  $\hat{S}$  の要素  $\wp(\pm, \beta; m, v)$  は,  $\wp(+; v+2K) = -\wp(+, v)$ ,  $\wp(-; v+2K) = \wp(-, v)$  以上, 下方向で符号が異なるので, 今  $N$  を  $even$  と仮定すれば  $N_{\uparrow} + N_{\downarrow} = N$ , 結局  $v$  量子数を用いて,

$$\hat{Q}(v+2K) = (-1)^{v'} \hat{Q}(v) \quad (20)$$

を得る。次に  $v \rightarrow v + ik'$  なる変換を考えると, (18), (19)より  
 $H(\uparrow) \rightarrow \Theta(\downarrow)$ ,  $\Theta \rightarrow H$  なる変換つまり  $+ \rightarrow -$ ;  $- \rightarrow +$  方  
 向に変える。例えば,  $g(+, \beta, m; v + ik') = H(v + k + ik' + 2m\eta) =$   
 $= i g^{\frac{1}{4}} e^{-\frac{1}{2}\pi i(v+k+2m\eta)/k} \Theta(v+k+2m\eta) = i g^{\frac{1}{4}} e^{\frac{1}{2}\pi i(v+k+2m\eta)} g(-, v)$   
 なるのである。したがって  $\hat{Q}$  を構成する  $\hat{S}$  の具体的表現を用い  
 ると, この変換に対して,  $\hat{Q}(v + ik') = g^{N/4} e^{\frac{1}{2}iN\pi v k^{-1}} Q(v) \chi(v)$   
 をうるが,  $\chi(v)$  は,  $[g(+, v)]^m [g(-, v)]^{N-m} / [g(-, v)]^m [g(+, v)]^{N-m}$   
 の様な形であり,  $\chi(v+2k) = \chi(v)$ ,  $\chi(v+ik') = \chi^{-1}(v)$ ,  
 $\chi(v+2ik') = \chi(v)$  なる周期性を有している関数であるが,  
 $v \rightarrow v - ik'$  と  $v \rightarrow v + ik'$  なる変換をして得る  $\hat{Q}$  の関係式と  
 $\hat{Q}(v+2ik') = g^N e^{-\pi i v N k^{-1}} \hat{Q}(v)$  を用いると  $\chi^2(v) = 1$  を得て矢印の  
 反転変換に対する対称, 反対称性に依じて  $\chi(v) = (-1)^{\nu}$  なる簡  
 単な関数にすることが出来る。結局,  $\nu$  量子数を用いて,  

$$\hat{Q}(v + ik') = (-1)^{\nu} g^{N/4} \exp(-\frac{1}{2}iN\pi v/k) \hat{Q}(v) \quad (21)$$
 を得る。

$\hat{Q}(v)$  は entire func. を要素とするから, 対角表示をした結果の  
 固有値  $Q(v)$  も entire である。 $\hat{Q}$  の要素は  $\Theta^{N-m} H^m$  の形をして  
 おり適当な変数の原点をとることにより  $\Theta^{N/2} H^{N/2}$  の形におき  
 , その際 (20), (21) の周期性を考慮すれば固有値関数  $Q(v)$  は,

$$Q(v) = e^{-\frac{1}{2}i\nu\pi v/k} \prod_{j=1}^{N/2} \{ H(v-v_j) \Theta(v-v_j) \} \quad (22)$$

の形で表現できる。

この様に周期性と解析性 (④,  $H$  の零点) が固有値の形を大體決定したことに存る。

$\nu$  と  $\nu_1, \dots, \nu_{N/2}$  は次の關係を満足する。

$$\nu + \nu' + N/2 = \text{even integer}.$$

$$K' \left\{ \pm i \nu K' - \sum_{j=1}^{N/2} \nu_j \right\} = \nu' + N/2 + \text{even integer}. \quad (23)$$

かくして  $\hat{Q}$  を完全に決定する手段を得た。すなわち,  $H(0) = 0$  であるから, 対角表示における (17) の表現,

$$T(\nu) Q(\nu) = \phi(\nu - \eta) Q(\nu + 2\eta) + \phi(\nu + \eta) Q(\nu - 2\eta) \quad (24)$$

の  $\nu$  に  $\nu_1, \dots, \nu_{N/2}$  を入れると左辺は (22) により零に存るので,  $Q(\nu_j \pm 2\eta)$  等に対する, すなわち  $\nu_j$  に対する超越代数的方程式と存り,  $N/2$  - 方程式系から  $N/2$  個の  $\nu_j$  を得る。これは正に, Bethe 仮説を基に解く場合の一般化に存っており  $\text{sn}(\nu)$  等の関数が, 他の Beth 仮説で解ける系の  $\sin(\nu)$ ,  $\sinh(\nu)$  の代りに存っているだけである。

$\nu_1, \dots, \nu_{N/2}$  が求まれば, (24) によって  $T(\nu)$  を  $Q$  で表わす事ができて,  $T(\nu)$  の固有値がすべて決定できる事に存る。

ここまでは全く一般的に解いてきたが, 具体的に (24) を解く場合に, 必要を最大固有値を求めに際しては, 既知の模形の固有値 (最大) に一致する様を極限領域で摂動展開法で求める事にする。しかし, これによって解法の厳密性は失なわ

れる事は存い。存せ存り Beth 仮定は正しい事が示せたので、それに基づいた解法で解けている模形の解の最大固有値も正しい。

### §2. $\hat{T}$ -matrix の最大固有値と Free Energy.

今,  $w_1 > w_2 > w_3 > |w_4|$  の領域に限定して固有値を考える。

これは  $q < x^2 < 1$ ,  $x < z < x^{-1}$ ;  $q \equiv e^{\pi K'_2/K_2}$ ,  $x \equiv e^{i\pi\eta/K_2}$ ,  $z \equiv e^{i\pi v/K_2}$ ;  $0 < \ell < 1$ ,  $|\nu| < \xi < K_2$ ;  $K_2 = \frac{1}{2}(1+k)K'_2$  等に相当するが,  $H(v) \otimes \oplus(v)$  を無限乗積表示を行い, 第0近似として  $q \ll x^2 \ll 1$  の下で  $z_j \equiv e^{i\pi v_j K_2^{-1}}$  ( $j=1, \dots, r=N/2$ ) が単位円上  $|z_j| \cong 1$  に分布していると仮定し(23)を用いると,  $z_1 \dots z_r = (-1)^{r+v}$  を得るが(24)から,  $T(v) \cong (-1)^{v'} \xi^N$ ,  $\xi \equiv i\rho \oplus(0) \gamma^2 q^{\frac{1}{2}} x^{-1}$ ,  $\gamma \equiv \prod_{n=1}^{\infty} (1-q^{2n})$  を第0近似として得る。これは F-model<sup>0)</sup> の最大固有値に相当する。この解のまわりにおいて摂動展開をするが,  $N \rightarrow \infty$  の条件下で無視できる項を除けば実は(24)を  $T(v)$  に関して厳密に解くことができる。詳細は原論文を参照していただき結果を示すと, 物理数学的存長い計算の末に,

$$-\beta f = \lim_{N \rightarrow \infty} N^{-1} \ln [T(v)]_{\max}$$

$$= \ln(w_1 + w_2) + 2 \sum_{n=1}^{\infty} \frac{\sinh^2[(\tau - \lambda)n] \{ \cosh(n\lambda) - \cosh(n\alpha) \}}{n \sinh(2n\tau) \cosh(n\lambda)} \quad (25)$$

$$\tau \equiv \pi K_2 / K_2', \quad \lambda \equiv \pi \xi / K_2', \quad \alpha \equiv \pi v / K_2'$$

§ 3. Anisotropic Heisenberg Hamiltonian と 8-vertex の  $\hat{T}(v)$  の関係.

まず  $v = v(1+k)i^{-1}$  の変数変換をして,  $\hat{T}(v)$  から得る次の量に注目する.  $\hat{\mathcal{L}} = \hat{T}^{-1}(\zeta) \frac{d}{dV} \hat{T}(v) \Big|_{v=\zeta}$ . ( $v=\zeta$  は  $\eta=v$  に相当). (26)

これまで解かれていた諸系で,  $\hat{T}$  と  $\mathcal{R}$  が  $SU(2)$  の generator を介して多くの場合同等に存ったりすることに類似して,  $\hat{\mathcal{L}}$  と

(3) の  $\mathcal{R}$  が関連している事を示す.  $\vec{p} = (p_1, \dots, p_4)$ ,  $\vec{w} = (w_1, \dots, w_4)$

に対して変換  $\vec{p} = \frac{1}{2} \hat{I} \vec{w}$ ;  $\hat{I} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & 1 \\ -1 & 1 & -1 & 1 \\ -1 & -1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$  を行くと (7) は,

$$R(\alpha, \alpha'; \lambda, \lambda') = \sum_{j=1}^4 p_j \sigma_{\lambda \alpha'}^j \sigma_{\alpha \lambda'}^j \quad (27)$$

$v = \zeta$  は  $p_1 = p_2 = p_3 = 0$ ,  $p_4 = 2$  に相当し,  $R(\alpha, \alpha'; \lambda, \lambda') = 2\delta_{\lambda \alpha'} \delta_{\alpha \lambda'}$  と

なる。(5)に代入すると,

$$T_{\alpha, \alpha'} = 2^N \delta_{\alpha_1 \alpha'_1} \delta_{\alpha_2 \alpha'_2} \dots \delta_{\alpha_N \alpha'_N} \quad (28)$$

次に(5)を  $v$  で微分し,  $v = \zeta$  とおけば明らかに,

$$\frac{d}{dV} T_{\alpha, \alpha'} = 2^{N-1} \sum_{j=1}^N \delta_{\alpha_1 \alpha'_1} \delta_{\alpha_2 \alpha'_2} \dots \delta_{\alpha_{j-2} \alpha'_{j-2}} R'(\alpha_j \alpha'_j | \alpha_{j-1}, \alpha'_{j-1}) \delta_{\alpha_{j+1} \alpha'_{j+1}} \dots \delta_{\alpha_N \alpha'_N}$$

(28) から容易に  $\hat{T}^{-1}(\zeta)$  を得て, (29) を用いれば, (29)

$$\begin{aligned} \hat{\mathcal{L}} &= \frac{1}{2} \sum_{j=1}^N \left\{ \delta_{\alpha_1 \alpha'_1} \delta_{\alpha_2 \alpha'_2} \dots \delta_{\alpha_{j-1} \alpha'_{j-1}} \sum_{j=1}^4 p'_j \sigma_{\alpha_j \alpha'_j}^j \sigma_{\alpha_{j+1} \alpha'_{j+1}}^j \delta_{\alpha_{j+2} \alpha'_{j+2}} \dots \delta_{\alpha_N \alpha'_N} \right\} \\ &= \frac{1}{2} \sum_{j=1}^N \{ p'_1 \sigma_j^1 \sigma_{j+1}^1 + p'_2 \sigma_j^2 \sigma_{j+2}^2 + p'_3 \sigma_j^3 \sigma_{j+2}^3 \} + \frac{1}{2} p'_4 N \hat{E} \quad (30) \end{aligned}$$

(  $p'_i = \frac{\partial}{\partial v} p_i \Big|_{v=\zeta}$ ,  $\hat{E}$ : identity )

と,  $\zeta$  を次の様にえらべば,

$$J_x : J_y : J_z = cn \, 2\zeta : dn \, 2\zeta : 1$$

$$\hat{H} = -J_z \operatorname{sn} 2\zeta \left\{ \hat{\mathcal{L}} - \frac{1}{2} N p'_4 \hat{E} \right\} \quad (31)$$

$\hat{T}(\nu)$  の最大固有値は  $0 < \ell < 1$ ,  $0 < \zeta < K_2$ ,  $|\nu| < \zeta$  の条件下で得られており,  $\hat{T}(\nu)$  の最大固有値に対応する固有ベクトルが  $\hat{H}$  の最小固有値のベクトルに相当すると仮定すれば (これは既知の系では正しいが, 一般には証明されていない)

(26), (31) から  $\hat{H}$  の最小固有値は,

$$\Lambda_{\min} = -J_z \operatorname{sn} 2\zeta \left\{ \frac{d}{d\nu} \ln T(\nu) \Big|_{\nu=\zeta} - \frac{1}{2} N \frac{1}{K_2} \right\} \quad (32)$$

ここで単位格子点当りの基底エネルギー  $F$  を求めると,

$$f = \lim_{N \rightarrow \infty} (2N)^{-1} \Lambda_{\min} \equiv F(J_x, J_y, J_z) \quad (33)$$

$$-J_z > -J_y > |J_x|$$

$N \rightarrow \infty$  の  $f$  を (25) を用いて, 結局

$$F(J_x, J_y, J_z) = \frac{1}{2} J_z + \pi J_z \operatorname{sn} 2\zeta (K_2)^{-1} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{\sinh^2 [n(\tau-\lambda)] \tanh(n\lambda)}{\sinh(2n\tau)} \quad (34)$$

$F(J_x, J_y, J_z)$  は  $J_x, J_y, J_z$  の置換, 例えば  $J_y, J_z, J_x$  の置換, 符号の反転  $J_y, -J_x, -J_z$  に対してやはり  $\Lambda_{\min}$  の性質を変えない。さらに, (34) の総和は  $-J_z > -J_y > |J_x|$  で一様収束し, 変数  $J_x, J_y, J_z$  の解析関数に存する。

#### § 4. おわりに

以上で解法のありすじを示したが, 原論文で論じてある事  
で詳細に述べなかったり, 省略した事は, 1). *F-model*,  
*free-fermion model*, *KDP-model*, *ice-model*, *Ising-model*

等の諸関係。 2). 8-vertex model の熱力学的諸性質 (特に比熱の発散の index が interaction 強度に依り, Kadanoff の Scaling Law が破れる事。) 3). 8-vertex で  $a, b, c, d$  が各格子点で異なる非均質系の場合。 4).  $F(J_x, J_y, J_z)$  の  $J_x = J_y, J_z = J_y$  等の領域の境界での  $F$  の解析性。 等であるが興味のある方はぜひ原論文を参照して下さい。

楢岡関数が現れた事に関して H. Araki 先生からコメントがあったが, Bethe 仮説が用い得る系では平面波から状態ベクトルを作るので, 高々  $\sin, \cos$  等が現われ, 有限温度系でも,  $\sinh, \cosh$  で終るが, 今の系では保存量が単純でなく, 特に Aniso. Heisenberg - model では  $\sum S_i^z$  なる角運動量が保存せず, Bethe 仮説は用い得ない。したがって, あるエネルギーが与えられた場合,  $\hat{H}$  の恒量が  $\sum S_i^z$  ではなく, 全角運動量は時間的には複雑な運動をヒルベルト空間で行う。  $\sum S_i^z$  が保存される系では, それに相補的な角変数は単純な一周期的な調和運動をするであろうが, 今の場合  $\sum S_i^z$  に対応するベクトルはヒルベルト空間では多周期的な運動をするものと考えられる。

現在のところ, 楢岡関数の出所や, 他の解釈に関しては, 筆者は分析不十分であり数学諸氏に御教示いただきたい。

最近固有ベクトルの具体的表現が Baxter<sup>2)</sup>により得られたがこれに関しては他の機会にゆずることにする。



## R E F E R E N C E

- 0). a) Fundamental Problems in Statistical Mechanics II  
(edited by E.G.D.Cohen, North-Holland, 1968)  
"Phase Transition" P.W.Kasteleyn.
- b) Mathematical Methods in Solid State & Superfluid  
Theory (edited by Clark, Derrick, Oliver & Boyd)  
Review article by E.H.Lieb.
- c) See also the articles referred in Baxter's one.
- 1). a) R.J.Baxter, Phys. Rev. Let. Vol. 26, No.14, 832,  
834, (1971)
- b) R.J.Baxter, Annals of Physics (New York), Vol.70,  
193-228, (1972) full paper of 8-vertex.
- c) R.J.Baxter, preprint, full paper of Anisotropic  
Heisenberg Model.
- 2). a) R.j.Baxter, Preprint, Eight Vertex Model in Lattice  
Statistics and One-Dimensional  
Anisotropic Heisenberg Chain. III.  
(Eigen Vectors of The Transfer Matrix  
and Hamiltonian. ) May, 1972.