

橍円関数論(17) テータ関数の加法公式(1)

緒方 秀教

電気通信大学 大学院情報理工学研究科 情報・ネットワーク工学専攻

2021年2月7日（日）

はじめに：橍円関数の加法定理

テータ関数

$$\begin{aligned}\vartheta_1(v|\tau) &= -i \sum_{n=-\infty}^{\infty} (-1)^n q^{(n+1/2)^2} \exp((2n+1)\pi i v) \\ &= 2q^{1/4} \sin \pi v \prod_{n=1}^{\infty} (1 - q^{2n})(1 - q^{2n}e^{2\pi i v})(1 - q^{2n}e^{-2\pi i v}), \quad \text{etc.} \\ \tau &: \text{複素パラメータ}, \quad \operatorname{Im} \tau > 0, \quad q = e^{i\pi\tau}.\end{aligned}$$

- 橍円関数は加法定理を満たす.
- 橍円関数はテータ関数で表される.

はじめに：橍円関数の加法定理

テータ関数

$$\begin{aligned}\vartheta_1(v|\tau) &= -i \sum_{n=-\infty}^{\infty} (-1)^n q^{(n+1/2)^2} \exp((2n+1)\pi i v) \\ &= 2q^{1/4} \sin \pi v \prod_{n=1}^{\infty} (1 - q^{2n})(1 - q^{2n}e^{2\pi i v})(1 - q^{2n}e^{-2\pi i v}), \quad \text{etc.} \\ \tau &: \text{複素パラメータ}, \quad \operatorname{Im} \tau > 0, \quad q = e^{i\pi\tau}.\end{aligned}$$

- 橍円関数は加法定理を満たす.
- 橍円関数はテータ関数で表される.

テータ関数も加法公式を満たす.

はじめに：橍円関数の加法定理

テータ関数

$$\begin{aligned}\vartheta_1(v|\tau) &= -i \sum_{n=-\infty}^{\infty} (-1)^n q^{(n+1/2)^2} \exp((2n+1)\pi i v) \\ &= 2q^{1/4} \sin \pi v \prod_{n=1}^{\infty} (1 - q^{2n})(1 - q^{2n}e^{2\pi i v})(1 - q^{2n}e^{-2\pi i v}), \quad \text{etc.} \\ \tau &: \text{複素パラメータ}, \quad \operatorname{Im} \tau > 0, \quad q = e^{i\pi\tau}.\end{aligned}$$

- 橍円関数は加法定理を満たす.
- 橍円関数はテータ関数で表される.

テータ関数も加法公式を満たす.

今回やること

- Riemann のテータ関係式を証明する（加法公式の出発点）.
- 加法公式をひとつ、テータ関係式より求める.

まず、テータ関数の復習（無限和表示）

* 動画「橿円関数論（6）：テータ関数（無限和表示）」参照

$$\tau : \text{複素パラメータ}, \quad \operatorname{Im} \tau > 0, \quad q = e^{i\pi\tau},$$

$$\vartheta_1(v|\tau) = -i \sum_{n=-\infty}^{\infty} (-1)^n q^{(n+1/2)^2} \exp((2n+1)\pi i v),$$

$$\vartheta_2(v|\tau) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} q^{(n+1/2)^2} \exp((2n+1)\pi i v),$$

$$\vartheta_3(v|\tau) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} q^{n^2} \exp(2n\pi i v),$$

$$\vartheta_0(v|\tau) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} (-1)^n q^{n^2} \exp(2n\pi i v).$$

Riemann のテータ関係式

テータ関数の加法定理の出発点.

Riemann のテータ関係式

$$\begin{aligned} & \vartheta_1(v_1|\tau)\vartheta_1(v_2|\tau)\vartheta_1(v_3|\tau)\vartheta_1(v_4|\tau) + \vartheta_2(v_1|\tau)\vartheta_2(v_2|\tau)\vartheta_2(v_3|\tau)\vartheta_2(v_4|\tau) \\ & + \vartheta_3(v_1|\tau)\vartheta_3(v_2|\tau)\vartheta_3(v_3|\tau)\vartheta_3(v_4|\tau) + \vartheta_0(v_1|\tau)\vartheta_0(v_2|\tau)\vartheta_0(v_3|\tau)\vartheta_0(v_4|\tau) \\ = & 2\vartheta_3(v'_1|\tau)\vartheta_3(v'_2|\tau)\vartheta_3(v'_3|\tau)\vartheta_0(v'_4|\tau), \\ v'_1 &= \frac{1}{2}(v_1 + v_2 + v_3 + v_4), \quad v'_2 = \frac{1}{2}(v_1 + v_2 - v_3 - v_4), \\ v'_3 &= \frac{1}{2}(v_1 - v_2 + v_3 - v_4), \quad v'_4 = \frac{1}{2}(v_1 - v_2 - v_3 + v_4). \end{aligned}$$

Riemann の テータ関係式

テータ関数の加法定理の出発点.

Riemann の テータ関係式

$$\begin{aligned} & \vartheta_1(v_1|\tau)\vartheta_1(v_2|\tau)\vartheta_1(v_3|\tau)\vartheta_1(v_4|\tau) + \vartheta_2(v_1|\tau)\vartheta_2(v_2|\tau)\vartheta_2(v_3|\tau)\vartheta_2(v_4|\tau) \\ & + \vartheta_3(v_1|\tau)\vartheta_3(v_2|\tau)\vartheta_3(v_3|\tau)\vartheta_3(v_4|\tau) + \vartheta_0(v_1|\tau)\vartheta_0(v_2|\tau)\vartheta_0(v_3|\tau)\vartheta_0(v_4|\tau) \\ = & 2\vartheta_3(v'_1|\tau)\vartheta_3(v'_2|\tau)\vartheta_3(v'_3|\tau)\vartheta_0(v'_4|\tau), \end{aligned}$$

$$v'_1 = \frac{1}{2}(v_1 + v_2 + v_3 + v_4), \quad v'_2 = \frac{1}{2}(v_1 + v_2 - v_3 - v_4),$$

$$v'_3 = \frac{1}{2}(v_1 - v_2 + v_3 - v_4), \quad v'_4 = \frac{1}{2}(v_1 - v_2 - v_3 + v_4).$$

見た目がゴチャゴチャしているので、表記を簡略化する.

$$\vartheta_j(v) = \vartheta_j(v|\tau) \quad (j = 0 \sim 3),$$

$$\prod_{i=1}^4 \vartheta_j(v_i) = \vartheta_j(v_1|\tau)\vartheta_j(v_2|\tau)\vartheta_j(v_3|\tau)\vartheta_j(v_4|\tau) \quad (j = 0 \sim 3).$$

Riemann のテータ関係式

Riemann のテータ関係式

$$\prod_{i=1}^4 \vartheta_1(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_2(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_3(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_0(v_i) = 2 \prod_{i=1}^4 \vartheta_3(v'_i),$$
$$v'_1 = \frac{1}{2}(v_1 + v_2 + v_3 + v_4),$$
$$v'_2 = \frac{1}{2}(v_1 + v_2 - v_3 - v_4),$$
$$v'_3 = \frac{1}{2}(v_1 - v_2 + v_3 - v_4),$$
$$v'_4 = \frac{1}{2}(v_1 - v_2 - v_3 + v_4).$$

これから、この関係式を証明する。

Riemann の テータ関係式 (証明 1/6)

データ関数の無限和表示より,

$$\begin{aligned} & \prod_{i=1}^4 \vartheta_1(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_2(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_3(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_0(v_i) \\ = & \sum_{n_1, n_2, n_3, n_4 \in \mathbb{Z}} (-1)^{n_1+n_2+n_3+n_4} q^{(n_1+1/2)^2 + (n_2+1/2)^2 + (n_3+1/2)^2 + (n_4+1/2)^2} \\ & \quad \times \exp(i\pi((2n_1+1)v_1 + (2n_2+1)v_2 + (2n_3+1)v_3 + (2n_4+1)v_4)) \\ + & \sum_{n_1, n_2, n_3, n_4 \in \mathbb{Z}} q^{(n_1+1/2)^2 + (n_2+1/2)^2 + (n_3+1/2)^2 + (n_4+1/2)^2} \\ & \quad \times \exp(i\pi((2n_1+1)v_1 + (2n_2+1)v_2 + (2n_3+1)v_3 + (2n_4+1)v_4)) \\ + & \sum_{n_1, n_2, n_3, n_4 \in \mathbb{Z}} q^{n_1^2 + n_2^2 + n_3^2 + n_4^2} \exp(2\pi i(n_1 v_1 + n_2 v_2 + n_3 v_3 + n_4 v_4)) \\ + & \sum_{n_1, n_2, n_3, n_4 \in \mathbb{Z}} (-1)^{n_1+n_2+n_3+n_4} q^{n_1^2 + n_2^2 + n_3^2 + n_4^2} \exp(2\pi i(n_1 v_1 + n_2 v_2 + n_3 v_3 + n_4 v_4)). \end{aligned}$$

かなり煩雑な式だが、よく見ると…

Riemann の テータ関係式 (証明 2/6)

$\sum \bigcirc + \sum (\pm 1) \bigcirc$ の形が現れている.

$$\begin{aligned} & \prod_{i=1}^4 \vartheta_1(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_2(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_3(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_0(v_i) \\ = & \sum_{n_1, n_2, n_3, n_4 \in \mathbb{Z}} (-1)^{n_1+n_2+n_3+n_4} q^{(n_1+1/2)^2 + (n_2+1/2)^2 + (n_3+1/2)^2 + (n_4+1/2)^2} \\ & \quad \times \exp(i\pi((2n_1+1)v_1 + (2n_2+1)v_2 + (2n_3+1)v_3 + (2n_4+1)v_4)) \\ + & \sum_{n_1, n_2, n_3, n_4 \in \mathbb{Z}} q^{(n_1+1/2)^2 + (n_2+1/2)^2 + (n_3+1/2)^2 + (n_4+1/2)^2} \\ & \quad \times \exp(i\pi((2n_1+1)v_1 + (2n_2+1)v_2 + (2n_3+1)v_3 + (2n_4+1)v_4)) \\ + & \sum_{n_1, n_2, n_3, n_4 \in \mathbb{Z}} q^{n_1^2 + n_2^2 + n_3^2 + n_4^2} \exp(2\pi i(n_1 v_1 + n_2 v_2 + n_3 v_3 + n_4 v_4)) \\ + & \sum_{n_1, n_2, n_3, n_4 \in \mathbb{Z}} (-1)^{n_1+n_2+n_3+n_4} q^{n_1^2 + n_2^2 + n_3^2 + n_4^2} \exp(2\pi i(n_1 v_1 + n_2 v_2 + n_3 v_3 + n_4 v_4)). \end{aligned}$$

$n_1 + n_2 + n_3 + n_4 = \text{奇数}$ の項は第 1 和と第 2 和, 第 3 和と第 4 和で
相殺して消える.

Riemann の テータ関係式 (証明 3/6)

(中間地点)

$$\begin{aligned} & \prod_{i=1}^4 \vartheta_1(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_2(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_3(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_0(v_i) \\ = 2 \sum_{m_1, m_2, m_3, m_4} ' q^{m_1^2 + m_2^2 + m_3^2 + m_4^2} \exp(2\pi i(m_1 v_1 + m_2 v_2 + m_3 v_3 + m_4 v_4)), \end{aligned}$$

ここで, $\sum'_{m_1, m_2, m_3, m_4}$ は次を満たす m_1, m_2, m_3, m_4 についての和を表す:

$$(1) \quad m_1, m_2, m_3, m_4 \in \mathbb{Z} \quad \& \quad m_1 + m_2 + m_3 + m_4 \in 2\mathbb{Z},$$

または

$$(2) \quad m_1, m_2, m_3, m_4 \in \mathbb{Z} + 1/2 \quad \& \quad m_1 + m_2 + m_3 + m_4 \in 2\mathbb{Z}.$$

今度は, この m_1, \dots, m_4 についての和を書き直す.

次でひとつ, トリックキーな操作を行う.

Riemann の テータ関係式 (証明 4/6)

Riemann の テータ関係式では次の変数が使われていた：

$$\begin{pmatrix} v'_1 \\ v'_2 \\ v'_3 \\ v'_4 \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \end{pmatrix}, \quad A = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & 1 & -1 \\ 1 & -1 & -1 & 1 \end{pmatrix}.$$

そこで、次の n_1, \dots, n_4 を導入してみる：

$$\begin{pmatrix} n_1 \\ n_2 \\ n_3 \\ n_4 \end{pmatrix} = A \begin{pmatrix} m_1 \\ m_2 \\ m_3 \\ m_4 \end{pmatrix}.$$

すると、 A は直交行列 ($A^T A = I$) であるから、

$$\sum_{i=1}^4 m_i^2 = \sum_{i=1}^4 n_i^2, \quad \sum_{i=1}^4 m_i v_i = \sum_{i=1}^4 n_i v'_i.$$

Riemann の テータ関係式 (証明 5/6)

ここで、次の (M), (N) は同値である.

$$(M) \quad \begin{cases} (1) \quad m_1, m_2, m_3, m_4 \in \mathbb{Z} \quad \& \quad m_1 + m_2 + m_3 + m_4 \in 2\mathbb{Z}, \\ \text{または} \\ (2) \quad m_1, m_2, m_3, m_4 \in \mathbb{Z} + 1/2 \quad \& \quad m_1 + m_2 + m_3 + m_4 \in 2\mathbb{Z}. \end{cases}$$
$$(N) \quad n_1, n_2, n_3, n_4 \in \mathbb{Z}.$$

(証明) 次の式からわかる.

$$\begin{cases} n_1 = \frac{1}{2}(m_1 + m_2 + m_3 + m_4) \\ n_2 = \frac{1}{2}(m_1 + m_2 - m_3 - m_4) \\ n_3 = \frac{1}{2}(m_1 - m_2 + m_3 - m_4) \\ n_4 = \frac{1}{2}(m_1 - m_2 - m_3 + m_4), \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} m_1 = \frac{1}{2}(n_1 + n_2 + n_3 + n_4) \\ m_2 = \frac{1}{2}(n_1 + n_2 - n_3 - n_4) \\ m_3 = \frac{1}{2}(n_1 - n_2 + n_3 - n_4) \\ m_4 = \frac{1}{2}(n_1 - n_2 - n_3 + n_4). \end{cases}$$

$$n_2 = n_1 - (m_3 + m_4), \quad m_1 + m_2 + m_3 + m_4 = 2n_1, \quad \text{etc.}$$

Riemann の テータ関係式 (証明 6/6)

以上より,

$$\begin{aligned} & \prod_{i=1}^4 \vartheta_1(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_2(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_3(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_0(v_i) \\ &= 2 \sum_{n_1, n_2, n_3, n_4 \in \mathbb{Z}} q^{n_1^2 + n_2^2 + n_3^2 + n_4^2} \exp(2\pi i(n_1 v'_1 + n_2 v'_2 + n_3 v'_3 + n_4 v'_4)) \\ &= 2 \left\{ \sum_{n_1=-\infty}^{\infty} q^{n_1^2} e^{2n_1 \pi i v'_1} \right\} \left\{ \sum_{n_2=-\infty}^{\infty} q^{n_2^2} e^{2n_2 \pi i v'_2} \right\} \\ &\quad \times \left\{ \sum_{n_3=-\infty}^{\infty} q^{n_3^2} e^{2n_3 \pi i v'_3} \right\} \left\{ \sum_{n_4=-\infty}^{\infty} q^{n_4^2} e^{2n_4 \pi i v'_4} \right\} \\ &= 2\vartheta_3(v'_1)\vartheta_3(v'_2)\vartheta_3(v'_3)\vartheta_3(v'_4). \end{aligned}$$

(Riemann の テータ関係式の証明終わり)

ご苦労さまでした。

Riemann のテータ関係式群

Riemann のテータ関係式は他にもいろいろ存在する.

Riemann のテータ関係式

$$(RI) \quad \prod_{i=1}^4 \vartheta_3(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_0(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_1(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_2(v_i) = 2 \prod_{i=1}^4 \vartheta_3(v'_i),$$

$$(RII) \quad \prod_{i=1}^4 \vartheta_3(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_0(v_i) - \prod_{i=1}^4 \vartheta_1(v_i) - \prod_{i=1}^4 \vartheta_2(v_i) = 2 \prod_{i=1}^4 \vartheta_0(v'_i),$$

$$(RIII) \quad \prod_{i=1}^4 \vartheta_3(v_i) - \prod_{i=1}^4 \vartheta_0(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_1(v_i) - \prod_{i=1}^4 \vartheta_2(v_i) = 2 \prod_{i=1}^4 \vartheta_1(v'_i),$$

$$(RIV) \quad \prod_{i=1}^4 \vartheta_3(v_i) - \prod_{i=1}^4 \vartheta_0(v_i) - \prod_{i=1}^4 \vartheta_1(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_2(v_i) = 2 \prod_{i=1}^4 \vartheta_2(v'_i),$$

$$v'_1 = \frac{1}{2}(v_1 + v_2 + v_3 + v_4), \quad v'_2 = \frac{1}{2}(v_1 + v_2 - v_3 - v_4),$$

$$v'_3 = \frac{1}{2}(v_1 - v_2 + v_3 - v_4), \quad v'_4 = \frac{1}{2}(v_1 - v_2 - v_3 + v_4).$$

* $\vartheta_3 \leftrightarrow v_1, \vartheta_0 \leftrightarrow v_2, \vartheta_1 \leftrightarrow v_3, \vartheta_2 \leftrightarrow v_4.$

Riemann の テータ関係式群

(RII~IV) : (RI) で変数をシフトすることにより得られる.

(RI) \Rightarrow (RII) (RI) で $v_1 \rightarrow v_1 + 1$ とする.

$$(RI) \quad \prod_{i=1}^4 \vartheta_3(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_0(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_1(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_2(v_i) = 2 \prod_{i=1}^4 \vartheta_3(v'_i).$$

において、データ関数の無限和表示より

$$\vartheta_{1,2}(v_1 + 1) = -\vartheta_{1,2}(v_1), \quad \vartheta_{3,4}(v_1 + 1) = \vartheta_{3,4}(v_1),$$

$v'_i \rightarrow v'_i + 1/2$ ($i = 1 \sim 4$) となって、 $\vartheta_3(v'_i + 1/2) = \vartheta_0(v'_i)$ であるから、

$$(RII) \quad \prod_{i=1}^4 \vartheta_3(v_i) + \prod_{i=1}^4 \vartheta_0(v_i) - \prod_{i=1}^4 \vartheta_1(v_i) - \prod_{i=1}^4 \vartheta_2(v_i) = 2 \prod_{i=1}^4 \vartheta_0(v'_i).$$

- (RIII) : (RI) で $v_1 \rightarrow v_1 + 1 + \tau$ とおいて得られる.
- (RIV) : (RI) で $v_1 \rightarrow v_1 + \tau$ とおいて得られる.

テータ関数の加法公式

Riemann のテータ関係式よりテータ関数の加法公式をひとつ求める.

(RI), (RIII) で $v_1 = v_2 = v, v_3 = v_4 = w$ とおく.

$v'_1 = v + w, v'_2 = v - w, v'_3 = v'_4 = 0$ と $\vartheta_1(0) = 0$ より,

$$\begin{aligned} \vartheta_3^2(v)\vartheta_3^2(w) + \vartheta_0^2(v)\vartheta_0^2(w) + \vartheta_1^2(v)\vartheta_1^2(w) + \vartheta_2^2(v)\vartheta_2^2(w) \\ = 2\vartheta_3^2(v+w)\vartheta_3(v-w), \end{aligned} \tag{1}$$

$$\vartheta_3^2(v)\vartheta_3^2(w) - \vartheta_0^2(v)\vartheta_0^2(w) + \vartheta_1^2(v)\vartheta_1^2(w) - \vartheta_2^2(v)\vartheta_2^2(w) = 0. \tag{2}$$

テータ関数の加法公式

Riemann のテータ関係式よりテータ関数の加法公式をひとつ求める.

(RI), (RIII) で $v_1 = v_2 = v, v_3 = v_4 = w$ とおく.

$v'_1 = v + w, v'_2 = v - w, v'_3 = v'_4 = 0$ と $\vartheta_1(0) = 0$ より,

$$\begin{aligned} \vartheta_3^2(v)\vartheta_3^2(w) + \vartheta_0^2(v)\vartheta_0^2(w) + \vartheta_1^2(v)\vartheta_1^2(w) + \vartheta_2^2(v)\vartheta_2^2(w) \\ = 2\vartheta_3^2(v+w)\vartheta_3(v-w), \end{aligned} \tag{1}$$

$$\vartheta_3^2(v)\vartheta_3^2(w) - \vartheta_0^2(v)\vartheta_0^2(w) + \vartheta_1^2(v)\vartheta_1^2(w) - \vartheta_2^2(v)\vartheta_2^2(w) = 0. \tag{2}$$

(1), (2) より

テータ関数の加法公式（のひとつ）

$$\begin{aligned} \vartheta_3^2\vartheta_3(v+w)\vartheta_3(v-w) &= \vartheta_1^2(v)\vartheta_1^2(w) + \vartheta_3^2(v)\vartheta_3^2(w) \\ &= \vartheta_2^2(v)\vartheta_2^2(w) + \vartheta_0^2(v)\vartheta_0^2(w). \end{aligned}$$

まとめ

- 楕円関数の加法定理と同様， テータ関数は加法公式を満たす.
- Riemann のデータ関係式： 加法公式の基本.
- Riemann のデータ関係式よりデータ関数の加法公式を導出した.

次の予定.

- Jacobi 楕円関数をデータ関数を用いて再定義する.
- データ関数の加法公式は Jacobi 楕円関数の加法定理と整合性をもつ.