

算術幾何平均について

宮川 幸隆

θ関数の定義

$\text{Im } \tau > 0$ なる $\tau \in \mathbb{C}$ を τ と定め、 v を複素変数、

$$(1) \quad \begin{cases} z = \exp(\pi i v) \\ \rho = \exp(\pi i \tau) \end{cases}$$

とし、 v についての整関数 $\Theta(v)$ を

$$(2) \quad \Theta(v) = \sum_{m=-\infty}^{\infty} \rho^{m(m-1)} z^{2m}$$

と定める。更に

$$(3) \quad \begin{cases} \vartheta_1(v|\tau) = \exp(-\pi i v) \Theta(v - \frac{1}{2}) \\ \vartheta_2(v|\tau) = -i \exp(-\pi i v) \Theta(v) \\ \vartheta_3(v|\tau) = -i \exp(-\pi i \frac{\tau}{4}) \Theta(v + \frac{\tau}{2}) \\ \vartheta_0(v|\tau) = -i \exp(-\pi i \frac{\tau}{4}) \Theta(v - \frac{1}{2} + \frac{\tau}{2}) \end{cases}$$

と定義し、これらを θ関数 と呼ぶ。

$\vartheta_1, \vartheta_3, \vartheta_0$ を ϑ_2 で表せば

$$(4) \quad \begin{cases} \vartheta_1(v|\tau) = \vartheta_2(v - \frac{1}{2}|\tau) \\ \vartheta_3(v|\tau) = \varepsilon^{-1} \vartheta_2(v + \frac{\tau}{2}|\tau) \\ \vartheta_0(v|\tau) = -i \varepsilon^{-1} \vartheta_2(v - \frac{1}{2} + \frac{\tau}{2}|\tau) \end{cases}$$

とあり、但し、

$$(5) \quad \varepsilon = \exp(-\pi i (v + \frac{\tau}{4}))$$

とする。

θ関数の諸性質

(2)と(3)から、θ関数を z の無限級数に展開すれば

$$(6) \quad \begin{cases} \vartheta_1(v|\tau) = i \sum_{n=-\infty}^{\infty} (-1)^n q^{\left(\frac{2n-1}{2}\right)^2} z^{2n-1} \\ \vartheta_2(v|\tau) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} q^{\left(\frac{2n-1}{2}\right)^2} z^{2n-1} \\ \vartheta_3(v|\tau) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} q^{n^2} z^{2n} \\ \vartheta_0(v|\tau) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} (-1)^n q^{n^2} z^{2n} \end{cases}$$

とす。 $\vartheta_i(v|\tau)$ ($i=1, 2, 3, 0$) において変数 v を

$$v + \frac{1}{2}, v + \frac{\tau}{2}, v + \frac{1}{2} + \frac{\tau}{2}, v+1, v+\tau, v+1+\tau$$

に置き換之ると、次の表の公式を得る；但し、(5),

$$(7) \quad \delta = \exp(-\pi i(2v+\tau))$$

とす。

$$(8) \quad \begin{array}{c|cccccc} & v + \frac{1}{2} & v + \frac{\tau}{2} & v + \frac{1}{2} + \frac{\tau}{2} & v+1 & v+\tau & v+1+\tau \\ \hline \vartheta_1 & \vartheta_2 & i\varepsilon\vartheta_0 & \varepsilon\vartheta_3 & -\vartheta_1 & -\delta\vartheta_1 & \delta\vartheta_1 \\ \vartheta_2 & -\vartheta_1 & \varepsilon\vartheta_3 & -i\varepsilon\vartheta_0 & -\vartheta_2 & \delta\vartheta_2 & -\delta\vartheta_2 \\ \vartheta_3 & \vartheta_0 & \varepsilon\vartheta_2 & i\varepsilon\vartheta_1 & \vartheta_3 & \delta\vartheta_3 & \delta\vartheta_3 \\ \vartheta_0 & \vartheta_3 & i\varepsilon\vartheta_1 & \varepsilon\vartheta_2 & \vartheta_0 & -\delta\vartheta_0 & -\delta\vartheta_0 \end{array}$$

また、 ϑ_i は次のような無限積表示を持つ：

$$(9) \quad \begin{cases} \vartheta_1(v|\tau) = -i q^{\frac{1}{4}} (z - z^{-1}) \prod_{n=1}^{\infty} (1 - q^{2n})(1 - q^{2n}z^2)(1 - q^{2n}z^{-2}) \\ \vartheta_2(v|\tau) = q^{\frac{1}{4}} (z + z^{-1}) \prod_{n=1}^{\infty} (1 - q^{2n})(1 + q^{2n}z^2)(1 + q^{2n}z^{-2}) \\ \vartheta_3(v|\tau) = \prod_{n=1}^{\infty} (1 - q^{2n})(1 + q^{2n-1}z^2)(1 + q^{2n-1}z^{-2}) \\ \vartheta_0(v|\tau) = \prod_{n=1}^{\infty} (1 - q^{2n})(1 - q^{2n-1}z^2)(1 - q^{2n-1}z^{-2}) \end{cases}$$

また公式(9) $z^2 v = 0$ ($z=1$)とあくと

$$(10) \quad \begin{cases} \vartheta_1(0|\tau) = 0 \\ \vartheta_2(0|\tau) = 2q^{\frac{1}{2}} Q_0 Q_1^2 \\ \vartheta_3(0|\tau) = Q_0 Q_2^2 \\ \vartheta_0(0|\tau) = Q_0 Q_3^2 \end{cases}$$

となり、同し

$$(11) \quad \begin{cases} Q_0 = \prod_{m=1}^{\infty} (1 - q^{2m}), & Q_1 = \prod_{m=1}^{\infty} (1 + q^{2m}) \\ Q_2 = \prod_{m=1}^{\infty} (1 + q^{2m-1}), & Q_3 = \prod_{m=1}^{\infty} (1 - q^{2m-1}) \end{cases}$$

である、また Gauss が与えた公式として

$$(12) \quad F(x) = \prod_{m=1}^{\infty} (1 - x^m)$$

とあくと

$$(13) \quad \begin{cases} Q_0 = F(q^2) \\ Q_1 = F(q^4)/F(q^2) \\ Q_2 = F(q^2)^2/(F(q)F(q^4)) \\ Q_3 = F(q)/F(q^2) \end{cases}$$

と表される。以上を用いて、次の定理が証明される:

定理1

$$(14) \quad \vartheta_3(2v|2\tau) = \frac{\vartheta_3^2(v|\tau) + \vartheta_0^2(v|\tau)}{2\vartheta_3(0|2\tau)}$$

系(Gauss) (14) $z^2 v = 0$ とあくと

$$(15) \quad 2\vartheta_3^2(0|2\tau) = \vartheta_3^2(0|\tau) + \vartheta_0^2(0|\tau)$$

母関数の変換公式

定理2

$$(16) \quad \begin{cases} \vartheta_1(v|\tau+1) = e^{\frac{iv}{\tau}} \vartheta_1(v|\tau) \\ \vartheta_2(v|\tau+1) = e^{\frac{iv}{\tau}} \vartheta_2(v|\tau) \\ \vartheta_3(v|\tau+1) = \vartheta_0(v|\tau) \\ \vartheta_0(v|\tau+1) = \vartheta_3(v|\tau) \end{cases}$$

$$(17) \quad \begin{cases} \vartheta_1\left(\frac{v}{\tau} \middle| \frac{-1}{\tau}\right) = \frac{1}{i} \sqrt{\frac{\tau}{i}} e^{\frac{iv}{\tau} v^2} \vartheta_1(v|\tau) \\ \vartheta_2\left(\frac{v}{\tau} \middle| \frac{-1}{\tau}\right) = \sqrt{\frac{\tau}{i}} e^{\frac{iv}{\tau} v^2} \vartheta_0(v|\tau) \\ \vartheta_3\left(\frac{v}{\tau} \middle| \frac{-1}{\tau}\right) = \sqrt{\frac{\tau}{i}} e^{\frac{iv}{\tau} v^2} \vartheta_3(v|\tau) \\ \vartheta_0\left(\frac{v}{\tau} \middle| \frac{-1}{\tau}\right) = \sqrt{\frac{\tau}{i}} e^{\frac{iv}{\tau} v^2} \vartheta_2(v|\tau) \end{cases}$$

補母数と算術幾何平均

$a > 0, b > 0$ に対し

$$(18) \quad \begin{cases} a_1 = \frac{a+b}{2}, & a_2 = \frac{a_1+b_1}{2}, & \dots, & a_{m+1} = \frac{a_m+b_m}{2}, & \dots \\ b_1 = \sqrt{ab}, & b_2 = \sqrt{a_1 b_1}, & \dots, & b_{m+1} = \sqrt{a_m b_m}, & \dots \end{cases}$$

を伴ると

$$0 < b_1 < b_2 < \dots < b_m < \dots < a_m < \dots < a_2 < a_1$$

が成り、かつ

$$(19) \quad a_m - b_m < (a_{m-1} - b_{m-1})/2 \quad (m=1, 2, \dots)$$

故

$$(20) \quad \lim_{m \rightarrow \infty} a_m = \lim_{m \rightarrow \infty} b_m = M(a, b)$$

が定まり、これを a と b との算術幾何平均という。(20)の収束は極めて速い。次の公式は自明である:

$$(21) \quad M(ac, bc) = M(a, b)c$$

$M(a, b)$ と ϑ 関数との関係は、次の補題から導かれる:

補題

$$(22) \quad \vartheta_3^2(0|2\tau) = \frac{1}{2}(\vartheta_3^2(0|\tau) + \vartheta_0^2(0|\tau))$$

$$(23) \quad \vartheta_0^2(0|2\tau) = \vartheta_3(0|\tau)\vartheta_0(0|\tau) \quad //$$

(22)は定理1, 系(14)式である。

(23)は(10), (12), (13)から従う。

いま与えられた2つの正数 a, b に対し

$$(24) \quad a = \mu \vartheta_3^2(0|\tau), \quad b = \mu \vartheta_0^2(0|\tau)$$

となるように τ ($\text{Im} \tau > 0$) を採れたとする。i.e.,

$$\frac{b}{a} = \frac{\vartheta_0^2(0|\tau)}{\vartheta_3^2(0|\tau)} \Rightarrow k'(\tau) = k'$$

に採れたとすれば、上の補題によつて

$$(25) \quad a_m = \mu \vartheta_3^2(0|2^m \tau), \quad b_m = \mu \vartheta_0^2(0|2^m \tau) \quad (m=1, 2, \dots)$$

こゝで $m \rightarrow \infty$ とすれば $f(2^m \tau) = \exp(2^m \pi i \tau) \rightarrow 0$ [$\text{Im} \tau > 0$]

故、(10), (11)から

$$\lim_{m \rightarrow \infty} \vartheta_3^2(0|2^m \tau) = 1, \quad \lim_{m \rightarrow \infty} \vartheta_0^2(0|2^m \tau) = 1$$

となり、したがつて

$$(26) \quad M(a, b) = \lim_{m \rightarrow \infty} a_m = \lim_{m \rightarrow \infty} b_m = \mu = \frac{a}{\vartheta_3^2(0|\tau)}$$

となる。以上から、次の定理が証明された:

定理3 $\text{Im} \tau > 0$ なる $\tau \in \mathbb{C}$ に対し

$$k' = k'(\tau) = \frac{\vartheta_0^2(0|\tau)}{\vartheta_3^2(0|\tau)}, \quad K = K(\tau) = \frac{\pi}{2} \vartheta_3^2(0|\tau)$$

とおくと、

$$(27) \quad \boxed{M(1, k'(\tau)) = \frac{\pi}{2K} = \frac{1}{\vartheta_3^2(0|\tau)}} \quad //$$

楕円関数論に依れば

$$K = \int_0^1 \frac{dx}{\sqrt{(1-x^2)(1-k^2x^2)}}$$

である。但し、

$$k = \sqrt{\frac{\vartheta_2^4(0|\tau)}{\vartheta_3^4(0|\tau)}} = k(\tau)$$

であって、楕円関数論に依れば

$$(28) \quad k^2 + k'^2 = 1$$

が成り立つ。 $k = k(\tau)$ を 母数(modulus), $k' = k'(\tau)$ を 補母数 という。 Gauss は補母数 $k' = k'(\tau)$ を与えて、これを τ を求めるのに、次の定理を用いた:

定理4 $k' = k'(\tau)$ を与えるとき

$$(29) \quad \tau = i \frac{M(1, k')}{M(1, k)}$$

および

$$(30) \quad \tau = 1 + i \frac{M(1, k')}{M(-ik, k')}$$

が成り立つ。

定理4は楕円関数の変換公式(定理2)と定理3によって示される。

例 $k'(\tau) = \sqrt{2}$ のとき、 $k^2 = -1/2$, $k = i$ とすると(30)から

$$\tau = 1 + i \frac{M(1, \sqrt{2})}{M(1, \sqrt{2})} = 1 + i \text{ である。 よって } K = \omega = \int_0^1 \frac{dx}{\sqrt{1-x^4}} \text{ に対して}$$

$M(1, \sqrt{2}) = \frac{\pi}{2\omega}$ である。 また、このとき正確に $k(\tau) = i$ である。 //

定理4によって、2つの正数 a, b に対して、 $\frac{b}{a} = k'(\tau)$, $\text{Im}(\tau) > 0$ なる τ が定まる。 よって(24)なる τ が採れるから、定理3により

$$M(a, b) = a M\left(1, \frac{b}{a}\right) = a M(1, k'(\tau)) = \frac{a\pi}{2 \int_0^1 \frac{dx}{\sqrt{(1-x^2)(1-k^2x^2)}}},$$

但し、 $k = \sqrt{1 - \frac{\vartheta_0^4(0|\tau)}{\vartheta_3^4(0|\tau)}} = \sqrt{\frac{\vartheta_2^4(0|\tau)}{\vartheta_3^4(0|\tau)}}$ である。

例 $r > 0$, $0 < \theta < \frac{\pi}{2}$, $a = r$, $b = r \cos \theta$ のとき,
 $\frac{b}{a} = \cos \theta = k'(t)$ から $\text{Im}(t) > 0$ ならば,

$$k = \sqrt{1 - k'^2(t)} = \sqrt{1 - \cos^2 \theta} = \sin \theta$$

により, 定理 4 から, $\tau = i \frac{M(1, \cos \theta)}{M(1, \sin \theta)}$ である. よって定理 3 により

$$M(r, r \cos \theta) = \frac{r\pi}{2 \int_0^1 \frac{dx}{\sqrt{(1-x^2)(1-\sin^2 \theta x^2)}}$$

$$\text{である. よして, } \lim_{\theta \rightarrow 0} \int_0^1 \frac{dx}{\sqrt{(1-x^2)(1-\sin^2 \theta x^2)}} = \int_0^1 \frac{dx}{\sqrt{1-x^2}} = \frac{\pi}{2}$$

は $\lim_{\theta \rightarrow 0} M(r, r \cos \theta) = r$ に合致している! //

[参考文献]

[1] 河田敬義, ガウスの楕円関数論,
 上智大学数学講究全集 No. 24

[2] A. フルヴィッツ / R. シーラト 著,
 足立 恒雄 / 小松 啓一 訳,
 楕円関数論, シュプリンガー・フェアラース東京

[3] 梅村 浩, 楕円関数論, 東京大学出版会

おわりに

近世数学史談に依れば, ガウスは, 第一部超幾何級数,
 第二部算術幾何平均及び modular function, 第三部楕円関数
 を総括する大著述を計画していたようですが, 現代の視点から,
 その様なものを著したものとして, 参考文献 [3] が存在している
 と思います.