

1049. 非ユークリッド空間ノ一般化ニ就イテ

小平 邦彦(東大)

菅原先生ノ一般 Poincaré 空間ハ、超射影空間、ノ部分空間ト考ヘルト統一約ニ理解セラレド、コノ立場カラ一般 Poincaré 空間、他ニ、種々、非ユークリッド空間ガ得ラレド、¹⁾以下コレヲ述ベド。

§1. 超射影空間. $(n+m, m)$ 型ノ real 又ハ complex matrix $X, Y, \text{etc.}$ ノ rank が $m+r \in \mathbb{Z}$ ノ考ヘ、

$$(1.1) \quad Y = XQ, \quad |Q| \neq 0$$

トルトキ X ト Y ハ同値デアルトイフコトニスド、同値ナル \mathbb{Z} ノ class ヲ

$$(1.2) \quad Z = [X]$$

ヲ現ハス。

定義 1.1. $Z = [X]$ ノ全体ヲ $n-m$ -次元超射影空間ト名付ケ $\mathcal{P}(n, m)$ ヲ現ハス。 X ガ實ナルトキハ實超射影空間、 complex ノトキハ複素超射影空間トヨブ $\mathcal{P}(n, m)$ ヲ又 \mathcal{P} ト略記スド。

然ルトキハ、 X ノ全体ヲユークリッド的 topology ヲ \mathbb{Z} ヲ位相空間ト考ヘレド、

$$(1.3) \quad X \rightarrow Z = [X]$$

ナル寫像ニヨツテ $\mathcal{P}(n, m)$ ニ topology ヲ導入セラレド、

1). F. Klein ノ考ヘ、一般化デアド。

定義1.2. (1.3) = ヨツテ定義セラレル topology φ φ topology トヨフ。

$X \rightarrow X = \begin{pmatrix} P \\ Q \end{pmatrix}$ ト現ハシタトキ $|Q| \neq 0$ + ラバ
 $Z = [X] \wedge P Q^{-1}$ テ定マシ。コノ意味デ $Z \wedge P Q^{-1}$ + ヲ
 matrix Z 現ハスト考ヘル。スナハチ

$$(1.4) \quad Z = \begin{bmatrix} Z \\ I \end{bmatrix}^{2)}$$

デアル。コノトキ φ , topology Z -空間, ユークリ
 ット φ topology ト一致スル。 $\varphi(n, m)$ ハ局所的ニハ
 $n \times m$ 或ハ $2nm$ 次元ノユークリッド空間ト同位相デア
 ル。 $Z = (Z_{jk})$ トスレバ nm 個ノ parameter Z_{jk}
 現ハサレル。

定理1.1. $\varphi(n, m)$ ハ compact + analytic
 manifold デアル。

証明 analytic manifold + ヲコトハ明ラカ
 デアル。 compact + ヲコトハ次ノ如クシテ分ル。 X が興
 ヲツタトキ $X^* X$ ハ positive definit デアルカラ

$$Q^* X^* X Q = I, \quad |Q| \neq 0$$

+ ヲ Q 存在スル。 $X \wedge P Q^{-1} = X Q$ トツテ思レバ, 任意ノ
 Z ハ

$$Z = [X], \quad X^* X = I$$

ト現ハサレルコトガ分ル。 $X^* X = I$ + ヲ X 全体ハ明ラカ

2) $\left[\begin{pmatrix} P \\ Q \end{pmatrix} \right]$ \rightarrow $\begin{bmatrix} P \\ Q \end{bmatrix}$ ト略記スル。

= compact 空間ヲ成ス。故ニソノ連続ナル $\varphi \in \text{compact}$ デナケレバナラヌ。

吾々ハ簡單ノキメ

$$(1.5) \quad \theta = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

トオク。

次ニ射影変換³⁾ナルニテ定義スル。 T ヲ $n+m$ 階ノ正
方行列トシ、 $|T| \neq 0$ トスルニテ、 X ト Y ガ (1.1) ノ意味デ
同値ナラバ TX ト TY モ同値デアアル。ソコデ

定義 1.2 $|T| \neq 0$ ノトキ

$$(1.6) \quad [X] \rightarrow [TX]$$

ヲ射影変換ト名付ケ

$$(1.7) \quad [TX] = T[X]$$

ト書ク。 T ヲ変換ノ行列ト呼ビ、 T ヲ行列トスル射影変換ヲ
又 $[T]$ ガ表ハス。

$$(1.8) \quad T = \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}, \quad \begin{array}{l} A \text{ハ } (n, n) \text{ 型, } B \text{ハ } (n, m) \text{ 型} \\ C \text{ハ } (m, n) \text{ 型, } D \text{ハ } (m, m) \text{ 型} \end{array}$$

トオケバ

$$(1.9) \quad Z = \begin{bmatrix} P \\ Q \end{bmatrix} \rightarrow TZ = \begin{bmatrix} AP + BQ \\ CP + DQ \end{bmatrix}$$

ヲ映ヘラレル。此ニ X ノ行ヲ入れ換ヘル変換ハ射影変換デア
ル。

射影変換ノ全体ハ明ラカニ群ヲ作ル。コレヲ射影変換群

3) 或ハ超射影変換

ト名付ケ ψ of (n, m) 表ハス。

定理1.2 ψ ハ射影交換群ニ関シテ transitive ナリ

ル。

証明ハ

$$(1.10) \quad \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} g = \begin{bmatrix} B \\ D \end{bmatrix}$$

カラ明ラカデアル。

§2. 基本行列. $n+m$ 階ノ Hermite 正定行列 S ヲ一ツ定メテ基本行列ト呼ブ。 $Z = [X]$ ガ決ハラレタトキ $X^* S X$ ハ Hermite 行列デアルカラ, Q ヲ適當ニトツテ

$$Q^* X^* S X Q = \begin{pmatrix} \varepsilon_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & \varepsilon_m \end{pmatrix}, \quad \varepsilon_j = \pm 1 \text{ 又ハ } 0$$

ナラシメテ出スル。 スナハチ $Z = [X]$ ナル X ノ内ニ

$$(2.1) \quad X^* S X = \Delta, \quad \Delta = \begin{bmatrix} 1 & & & & 0 \\ & \ddots & & & \\ & & -1 & & \\ & & & \ddots & \\ 0 & & & & 0 \end{bmatrix}$$

ナル ε_j ガ存在スル。 コノトキ $\Delta =$ 現ハレル $+1, -1,$ 及 0 ノ個數ハ Z ガ定マリ代表 $X =$ 關係シナイ。

定義2.1. $X^* S X = \Delta$ ナル代表 X ヲ正規代表ト名付ケ, Δ ヲ Z ノ符号行列, 或ハ 準 = Z ノ符号ト呼ブ。

*) 曾原先生, matrix $S =$ 相當スル

$Z =$ 射影変換 $Z \rightarrow T^*Z$ を行へば

$$(2.2) \quad X^* S X \rightarrow X^* T^* S T X$$

トナル. T は適当ニトレバ $T^* S T$ が Δ ト同シ形ニ直ス事
 が出素ル. 故ニ始メカラ

$$(2.3) \quad S = \begin{pmatrix} \varepsilon_1 & & & 0 \\ & \varepsilon_2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & \varepsilon_{n+m} \\ & & & & 0 \end{pmatrix}, \quad \varepsilon_j = \pm 1, \text{ 又ハ } 0$$

ト假定シテ一般性ヲ失ハナイ.

一般ニ Hermite 行列 H が実ハラレヌトキ, λ ノ固有値
 λ 正ノ ε ノ個數ヲ n_H^+ , 負ノ ε ノ個數ヲ n_H^- デ現ハス事
 ニスル. 然ルトキハ

定理 2.1. Δ ト S ノ間ニハ

$$(2.4) \quad \begin{cases} n_{\Delta}^+ \leq n_S^+ \\ n_{\Delta}^- \leq n_S^- \end{cases}$$

ナル關係ガアル. 従ツテ $\text{rank } \Delta$ ハ $\text{rank } S$ ヲ越エナイ.

証明. $X^* S X = \Delta$ トシ, X ノ各列ヲ $\varphi_1, \varphi_2, \dots, \varphi_m$
 トスル. スナハチ $X = (\varphi_1, \dots, \varphi_m)$ トスル
 ト

$$\Delta = \begin{pmatrix} \delta_1 & & & 0 \\ & \ddots & & \\ & & \delta_r & \\ 0 & & & 0 \dots 0 \end{pmatrix}, \quad \delta_j = \pm 1$$

トオケバ, $X^* S X = \Delta$ ナル關係ハ

トラシメ得ル。

Z が \mathcal{A} の動キトキ、 \forall 符号 Δ 、rank 最大値 μ 、上
1 = 定理カラ明ラカトシ如ク

$$(2.9) \quad \mu = \min \{ \text{rank } S, m \}$$

= 等シイ、吾カ、 Z 符号 $\Delta = \text{ヨツテ}$ 分類シテ:

定義 2.2. $\text{rank } \Delta = \mu + \nu$ Z の regular element
トヨブ。コレニ対シテ $\text{rank } \Delta < \mu + \nu$ Z の singular
element ト名付ケル。又 Δ 符号トスル Z 、作ル \mathcal{A} 部分

(前頁脚註、ツキ)

カ成立シテキルトラバ、 $\mathcal{Y}_1, \dots, \mathcal{Y}_m$ ハ一次独立アツテ、更
ニ独立ト $n - m$ 個、vector $\mathcal{Y}_{m+1}, \dots, \mathcal{Y}_n$ 補ツテ、
 $1 \leq j, k \leq n$ ツイテ

$$\mathcal{Y}_j^* H \mathcal{Y}_k = k_j \delta_{jk}, \quad (k_j \geq 0)$$

トラシメ得ルコトが出来る。証明。 \mathcal{Y} = 関スル m 個、一次方程式

$$\mathcal{Y}_j^* H \mathcal{Y} = 0, \quad j = 1, 2, \dots, m$$

ハ独立アツル。何トトラバ $\sum \lambda_j \mathcal{Y}_j^* H = 0$ トスレバ右カラ \mathcal{Y}_k ヲ
掛ケルコトニヨツテ $\lambda_k k_k = 0$ ヲ得ルカラ。故ニコノ方程式ハ
 $n - m$ 個、独立解ヲモツ。コノ解ハ又 $\mathcal{Y}_1, \dots, \mathcal{Y}_m$ トニ独立アツ
ル。何トトラバ $\lambda_1 \mathcal{Y}_1 + \dots + \lambda_m \mathcal{Y}_m$ が解デアツタトスレバ、之ニ
 $\mathcal{Y}_j^* H$ ヲ掛ケテ $k_j \lambda_j = 0$ ヲ得ルカラ。コノ事カラ又 $\mathcal{Y}_1, \dots, \mathcal{Y}_m$
ノ独立ナルコトが分ル。コノ解 \mathcal{Y} = ツイテ常ニ $\mathcal{Y}^* H \mathcal{Y} = 0$ トラバ、
 $n - m$ 個、独立解ヲ $\mathcal{Y}_{m+1}, \dots, \mathcal{Y}_n$ トスルコトニヨツテ目的ハ達セ
ラレル。然ラザル場合ニハ $\mathcal{Y}^* H \mathcal{Y} \neq 0$ ヲ満足スル \mathcal{Y} 一ツツテ
コレヲ \mathcal{Y}_{m+1} トスレバ、 m ハ一ツ増シテ $m + 1$ トナシ。

空間ヲ \mathcal{P}_Δ ヲ表ハス。

スルト上ノ定理カラ *regular part* \mathcal{P}_Δ ハ θ ヲ含ムト考ヘテヨイ事ガ分ル。

§3. 一般非ユークリッド空間. 定義3.1, *regular element* カラ成ル \mathcal{P}_Δ ヲ一般ユークリッド空間ト名付ケル。

コノ定義ガ不當デナイコトハ次條ニ分ル。先ツ

定理3.1. *regular part* \mathcal{P}_Δ ハ \mathcal{P} ノ開部分集合デアリ。ソノ境界ハスベテ *regular element* カラ成ル。

証明. $X_0^* S X_0 = \Delta$, $\text{rank } \Delta = \mu$ トシ $X \nearrow X_0 =$ 充分近い行列トスル。スルト $X^* S X$ ハ $X_0^* S X_0 =$ 近いカラ、ソノ固有値ニ $X_0^* S X_0$ ノ固有値ニ近い。スナハチソノ中ノ n_Δ^+ 個ハ殆ンド $+1$, n_Δ^- 個ハ殆ンド -1 , 残りハ殆ンド 0 デアル。然ルニ假定ニヨツテ $\text{rank } X^* S X \leq \mu = n_\Delta^+ n_\Delta^-$ デアル。故ニ殆ンド 0 ナル固有値ハ正シク 0 デナケレバナラス。スナハチ $X^* S X$ ハ丁度 n_Δ^+ 個ノ正ノ固有値ト n_Δ^- 個ノ負ノ固有値ヲモツ。故ニ $Z = [X]$ ノ符号ハ $Z_0 = [X_0]$ ノ符号ト一致スル。コレヲ *regular part* ハ開イテキル事ガ分ツタ。境界ガ *regular part* カラ成ルコトハコノ結果カラ直チニ従フ。

定義3.2

$$(3.1) \quad T^* S T = S$$

ナル射影変換 $[T]$ ヲ運動ト名付ケ、コノ全体ノ作ル群ヲ運動群トヨブ。 $O_f S$ ヲ現ハス。

各 φ_Δ の明らかな運動が不変であるが regular + φ_Δ
 = ツイテハ 次の重要定理が成立ス。

定理 3.2. Regular part φ_Δ の運動群 O_{φ_Δ} = 閉シ
 テ transitive である。

証明. 定理 2.2 = ヨツテ

$$(a) \quad \theta^* S \theta = \Delta$$

スハチ, $\theta \in \varphi_\Delta$ ト考ヘテヨイ. 従ツテコノ假定ノ下ニ

$$(b) \quad X^* S X = \Delta$$

ナラバ

$$(c) \quad T \theta = X$$

$$(d) \quad T^* S T = S$$

ナル T が存在スルコトヲ示セバ充分である。サテ (a) の

$$(a), \quad S = \begin{pmatrix} \Gamma & 0 \\ 0 & \Delta \end{pmatrix}$$

ナルコトヲ示シテキル。(c) の

$$(c), \quad T = (Y | X)$$

ト書カレルコトヲ要求スル。コノ T ヲ (d) = 入レルト, (d) の

結局

$$(d), \quad \begin{cases} Y^* S Y = \Gamma \\ X^* S Y = 0 \\ X^* S X = \Delta \end{cases}$$

トナルガ, コノ最後ノ式ハ (b) = ヨツテ既ニ満たサレテキル。

故ニ吾々ノ問題ハ

$$y_1, \dots, y_m, y_{m+1}, \dots, y_n$$

ハ独立デアル。何トナレバ

$$0 = \lambda_1 y_1 + \dots + \lambda_m y_m + \lambda_{m+1} y_{m+1} + \dots + \lambda_{m+n} y_n$$

デアツタトスレバ

$$\lambda_1 \Delta_1 + \dots + \lambda_\mu \Delta_\mu = X^* S (\lambda_1 y_1 + \dots + \lambda_{m+n} y_n) = 0$$

従ツテ $\lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_\mu = 0$ ナケレバナラズ。更ニ

$y_{\mu+1}, \dots, y_n$ が独立デアツタカラ、 $\lambda_{\mu+1} = \dots = \lambda_{m+n} = 0$ トナルカラ。コレヲ

$$Y = (y_1, \dots, y_n)$$

トオケバ

$$X^* S Y = 0, \quad \det(Y | X) \neq 0$$

ナルコトガ分ツタ。

コノ Y ハ未ダ $Y^* S Y = \Gamma$ ヲ満足シナイカラ、コレヲ Y_1 ト書クコトニシヨウ。 $T_1 = (Y_1 | X)$ トオケバ、上ノ結果カラ

$$T_1^* S T_1 = \begin{pmatrix} Y_1^* S Y_1 & 0 \\ 0 & \Delta \end{pmatrix}$$

ナルコトガ分ル。一チ S ハ (a), ナル形ヲモツデアアルカラ

$$A_1^* Y_1^* S Y_1 A_1 = \Gamma, \quad |A_1| \neq 0$$

ナル A_1 が存在スル。コレヲ用ヒテ

$$Y = Y_1 A_1$$

トオケバ、 Y ハ明ラカニ求ムルモノデアアル。

Singular part = ツイテハ次ノ定理が成立ツ:

定理 3.3. Singular part ϕ_Δ ハ $\psi = \phi_\Delta$ ナルヲ

至る所密デナイ。

証明. 一般 = A, B, C が同じ型 / 正方形列デ, $|A| \neq 0$
+ ルトキハ

$$|\lambda^2 A + \lambda B + C| = \lambda^{2n} |A| + \lambda^{2n-1} a_1 + \dots$$

デアルカラ, 高々 2 個 / λ ヲ除ケバ $|\lambda^2 A + \lambda B + C| \neq 0$ デ
アル. 従ッテ一般 = 高々有限個 / λ ヲ除ケバ

$$\text{rank}(\lambda^2 A + \lambda B + C) \geq \text{rank} A$$

が成立ツ. コノ事ヲ用ヒルト, λ が real + ルトキ

$$(\lambda X_0 + X)^* S (\lambda Y_0 + X)$$

$$= \lambda^2 X_0^* S X_0 + \lambda (X_0^* S X + X^* S X_0) + X^* S X$$

アルカラ, X_0 が regular + ラベ有限個, ハヲ除キ
 $\lambda X_0 + X$ は regular デアルコトが成ル. $\lambda \lambda + X$ は
 $\lambda \rightarrow 0$ / トキ明ラカ = X = 近ヅク. 故 = 如何 + ル X / 近
傍 = \exists regular element が存在スル. 従ッテ sin-
gular part へ至る所密デナイ。

コノ結果カラ次ノコトが成ル。

定理 3.4. ψ の singular part ヲ境界トスル有
限個 / regular part / 和 = 命タレル。

34. 計量基本式 $|S| \neq 0$ + ル場合 = ハ regular
part ψ_Δ の運動ヲ不変 + 計量ヲ \equiv . 行ノ順序ヲ適当ニ
トツテ

$$(4.1) \quad \theta S \theta = \Delta$$

トシ, コレ = 標準シテ

$$(4.2) \quad S = \begin{pmatrix} \Gamma & 0 \\ 0 & \Delta \end{pmatrix}$$

トオク. コトヲ Γ, Δ ハ共ニ ± 1 ノ對角要素トスル對角行列
列デアレガ, 一般ニ

$$\begin{cases} \Gamma^2 = I \\ \Delta^2 = I \end{cases}$$

トレトキ次ノ定理ガ成立ス.

定理4.1. $Z = \begin{bmatrix} Z \\ 1 \end{bmatrix}$ = 対シテ dS^2 7

$$(4.3) \quad dS^2 = S_p (\Delta + Z^* \Gamma Z)^T dZ^* (\Gamma + Z \Delta Z^*)^T dZ$$

ト從テスレバ, dS^2 ハ運動ヲ不変デアアル.

証明. 任意ノ $Z \in \mathcal{P}_\Delta$ ハ適當ニ運動ヲ $\theta =$ 移シ
ル. 故ニ

$$(a) \quad T\theta = \begin{pmatrix} Z \\ 1 \end{pmatrix}, \quad T^* S T = S$$

トレトキ $T = \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}$

$$T dW = dZ$$

トレトキ, (4.3) ガ決ヘラレル dS^2 ガ

$$dS^2 = S_p \Delta dW^* \Gamma dW$$

ヲ満足スルコトヲ言ハシ定理ハ証明セラレル. $T = \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}$

トオケバ (a) トレトキ

$$(b) \quad B = ZD$$

$$及ニ \quad \begin{cases} A^* \Gamma A + C^* \Delta C = \Gamma \\ B^* \Gamma B + D^* \Delta D = \Delta \\ A^* \Gamma B + C^* \Delta D = 0 \end{cases}$$

$$(c) \quad \begin{cases} B^* \Gamma B + D^* \Delta D = \Delta \\ A^* \Gamma B + C^* \Delta D = 0 \end{cases}$$

ト書カレル。 (c) = (b)ヲ入レルト, 最後ノ式カラ

$$(d) \quad C = -\Delta Z^* \Gamma A;$$

真中ノ式カラ

$$D^*(Z^* \Gamma Z + \Delta) D = \Delta$$

ヲ得ル。又 Cノ値ヲ (c)ノ最初ノ式ニ入レルト

$$A^* \Gamma (\Gamma + Z \Delta Z^*) \Gamma A = \Gamma$$

ガ出ル。簡單ノタメ

$$\begin{cases} \Delta + Z^* \Gamma Z = F \\ \Gamma + Z \Delta Z^* = G \end{cases}$$

トオケバ, スナハチ

$$(e) \quad \begin{cases} D^* F D = \Delta \\ A^* \Gamma G \Gamma A = \Gamma \end{cases}$$

次ニ $T dW = dZ$ カラ dZ ヲ求メルト, $B = ZD$ ヲ用

ヒテ

$$\begin{aligned} dZ &= (A dW + ZD)(C dW + D)^{-1} - Z \\ &= (A - ZC) dW D^{-1} \end{aligned}$$

ヲ得ル。 (d) カラ $A - ZC$ ヲ求メレバ

$$A - ZC = A + Z \Delta Z^* \Gamma A = G \Gamma A$$

トナル。故ニ

$$dZ = G \Gamma A dW D^{-1}$$

従ツテ

$$\begin{aligned} ds^2 &= \text{Sp} F^{-1} dZ^* G^{-1} dZ \\ &= \text{Sp} F^{-1} D^{*+} dW^* A^* \Gamma G^{-1} \Gamma A dW D^{-1} \\ &= \text{Sp} (D^* F D)^{-1} dW^* (A^* \Gamma G \Gamma A) dW \end{aligned}$$

ト+ \mathbb{R} . 故 $\epsilon = (E) = \text{ヨツテ}$

$$dS^2 = S_p \Delta dW^* \Gamma dW$$

コレヲ定理カ証明サレタ.

次ニ運動ヲ不変計量ハ常数因子ヲ除ケ、バー意的ニ定マ
ルコトヲ示サシ。コノタメニ \mathbb{R} ノ Hermite 形式ヲ不変
トシテ \mathbb{R} ノ変換群ノ不変式ニツイテ考ヘル。 H ヲ $\det H \neq 0$
トシ Hermite 行列トシ、 $y = (z^1, z^2, \dots, z^n) =$ 對
シテ.

$$(4.4) \quad h(y, y) = y^* H y$$

ニヨツテ Hermite 形式 $h(y, y)$ ヲ定義スル。一次変
換 $y \rightarrow \tilde{y} = U y$ カ $h(y, y)$ ヲ不変トシテ \mathbb{R} ノ
必要且充分ノ条件ハ明カニ

$$(4.5) \quad U^* H U = H$$

ナラシム。コノ様ニ変換 U 全体ノ群ヲ O_H トスル。スル
ト

定理 4.2 m 個ノ vector y_1, y_2, \dots, y_m ,
 m 個ノ成分 z^i , Hermite 形式 $h(y_1, \dots, y_m)$
カ O_H ノ変換 $y_j \rightarrow U y_j$ ($j = 1, 2, \dots, m$) ヲ不
変トシ、 $h(y_1, \dots, y_m)$ ハ

$$(4.6) \quad h(y_1, \dots, y_m) = \sum a_{jk} h(y_j, y_k),$$
$$a_{kj} = \bar{a}_{ik}$$

トシテ示シ。

証明. H ハ適當ニ変換ヲ對角行列ニ直セルカラ、
始メカラ

$$H = \begin{pmatrix} \varepsilon_1 & & & 0 \\ & \varepsilon_2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & \varepsilon_n \end{pmatrix}, \quad \varepsilon_j = \pm 1$$

トシテ一般性ヲ失ハナイ。先ツ

Lemma. $h(\mathbf{y}, \mathbf{y}) = h(\mathbf{y}, \mathbf{y}) \neq 0$ トラバ
 $\mathbf{y}' = U\mathbf{y} + \mathbf{v}$ of H , 変換 U が存在スル。

何トレバ, 假定カラ, $\mathbf{y}_1 = \mathbf{y}, \mathbf{y}_2, \dots, \mathbf{y}_n$ 及ビ
 $\mathbf{y}'_1 = \mathbf{y}_1, \mathbf{y}'_2, \dots, \mathbf{y}'_n$ 十 ν 一次独立ト vector 組ヲ

$$h(\mathbf{y}_i, \mathbf{y}_k) = h(\mathbf{y}'_i, \mathbf{y}'_k) = \lambda_i \delta_{ik}$$

ト \mathbf{y} ヲ = 選ベルコトガ允ル。コレヲ用ヒテ

$$\mathbf{y}'_i = U\mathbf{y}_i$$

= ヨツテ一次変換 U ヲ定義スレバ, 明ラカニ $\mathbf{y}' = U\mathbf{y}$ テ
 アツテ $H = U^* H U$ ガ成立シ。

サテ vector ノ個數 $m = n$ スル帰納法 = ヨツテ定
 理ヲ証明シヨウ。今 $m-1$ 個ノ vector = ツイテハ既ニ定
 理ガ証明サレタトスルト

$$h(\mathbf{y}_1, \mathbf{y}_2, \dots, \mathbf{y}_m) = \sum_{j=2}^n \sum_{k=2}^n a_{jk} h(\mathbf{y}_j, \mathbf{y}_k)$$

ト現ハサレシ。 \mathbf{y} ヲ

$$h(\mathbf{y}, \mathbf{y}) = \varepsilon_1 \lambda^2, \quad \lambda > 0$$

十 ν vector トスレバ, \mathbf{y} ヲ $\mathbf{y}' = (\lambda, 0, \dots, 0) =$ 移ス
 of H , 変換ガ存在スル。コノ変換 = ヨツテ \mathbf{y}'_i ハ $\mathbf{y}'_i = +\nu$
 外ニヨウ。スルト

$$h(\mathbf{y}_1, \mathbf{y}_2, \dots, \mathbf{y}_m) = h(\mathbf{y}', \mathbf{y}_2, \dots, \mathbf{y}_m)$$

$$= \alpha \lambda^2 + 2 \operatorname{Re} \lambda \sum \sum \alpha_{\nu}^j z_j^{\nu} + \sum \sum a_{jk} h(y_j, y_k)$$

但しここで z_j^{ν} は y_j の ν -成分を表はす。 θ は又

$$(z^1, z^2, \dots, z^n) \rightarrow (z^1, -z^2, \dots, -z^n)$$

による変換を含む。 $h(y_1, y_2, \dots, y_m)$ がこの変換で不変となるためには

$$\alpha_2^j = \alpha_3^j = \dots = \alpha_n^j = 0$$

でなければならず、故に、 $\lambda^2 = \varepsilon$, $h(y, y)$, $\lambda z_j^1 = \varepsilon$, $h(y, y_j)$ であるから

$$\begin{aligned} & h(y, y_2, \dots, y_m) \\ &= \alpha \varepsilon h(y, y) + 2 \operatorname{Re} \sum \alpha_j^i \varepsilon h(y, y_j) + \sum \sum a_{jk} h(y_j, y_k) \end{aligned}$$

これで定理が証明された。

定理 4.3. $|S| \neq 0$ かつ非ユークリッド空間 \mathcal{P}_{Δ} の運動が不変な計量 Δ の指数因子を除けば唯一通りは定まる。

証明. $\theta^* S \theta = \Delta$ とする。 \mathcal{P}_{Δ} の運動群は関して *transitive* であるから、 θ の動かす任意の運動は関して不変な θ の周りに計量が一意的 = 定まることを示せば、定理は証明される。 S は

$$S = \begin{pmatrix} \Gamma & 0 \\ 0 & \Delta \end{pmatrix}; \quad T = \begin{pmatrix} \gamma_1 & 0 \\ \vdots & \vdots \\ 0 & \gamma_m \end{pmatrix}, \quad \Delta = \begin{pmatrix} \delta_1 & 0 \\ \vdots & \vdots \\ 0 & \delta_m \end{pmatrix}$$

と置く。 θ を動かす任意の運動は

$$\begin{aligned} (a) \quad Z &\rightarrow U Z V; \quad U^* \Gamma U = \Gamma, \\ &V \Delta V^* = \Delta \end{aligned}$$

となる形をとる。 dS^2 は dZ の Hermite 形式で、(a) による

変換ヲ不変ヲナシレバトラス。⁶⁾ 先ツ

$$dZ = (dy_1, \dots, dy_m)$$

トナケト, dZ ノ変換 U ヲ

$$UdZ = (Udy_1, \dots, Udy_m)$$

トナレ. dS^2 ハ S ノハチ Of_P ノ不定式ナラレ. 故ニ前定理ニ

ヨツテ

$$(B) \quad dS^2 = \sum a_{jk} dy_j^* \Gamma dy_k = \sum a_{jk} \gamma_{\ell} \overline{dZ}_{\ell j} dZ_{k\ell}$$

ナレ形ヲモツ. 次ニ

$$dZ = \begin{pmatrix} dy'_1 \\ \vdots \\ dy'_n \end{pmatrix}$$

ト考ヘレバ, dS^2 ハ Of_{Δ} ノ不変式ナラレカラ

$$(C) \quad dS^2 = \sum b_{jk} dy_j^* \Delta dy_k = \sum b_{jk} \delta_{\ell} \overline{dZ}_{\ell j} dZ_{k\ell}$$

(B)ト(C)ヲ合セルト

$$dS^2 = g \cdot \sum \gamma_j \delta_{\ell} |dZ_{j\ell}|^2 = g S_p \Delta dZ^* \Gamma dZ$$

ヲナレバトラスコトガ出ル. 且シコトヲ g ノ定数ナラレ.

6) 一般ニ $Z^j = x^j + iy^j$ ($j=1, 2, \dots, n$) ナレトナシ, dx^j, dy^j ニ

次形式カ $Z^j \rightarrow iZ^j$ ナレ変換ヲ変ヲナシラバ, ソレハ

$$dS^2 = \sum g_{jk} \overline{dZ}^j dZ^k, \quad g_{jk} = \overline{g_{kj}}$$

ナレ形ヲモツ.