

に等しいことがわかる。

$SO(m)$ のときと同様に、実数 $1 < c_1 < \dots < c_m$ を選び、関数 $f: U(m) \rightarrow \mathbb{R}$ を

$$(3.63) \quad f(U) = \Re(C_1 Z_{11} + C_2 Z_{22} + \dots + C_m Z_{mm})$$

と定義する。ここに、 \Re は実数部分をとる記号で、また、

$$(3.64) \quad U = \begin{pmatrix} Z_{11} & Z_{12} & \dots & Z_{1m} \\ Z_{21} & Z_{22} & \dots & Z_{2m} \\ & & \ddots & \\ Z_{m1} & Z_{m2} & & Z_{mm} \end{pmatrix}$$

である。

以下の議論は、 $SO(m)$ とほとんど同じであるが、 $SO(m)$ の場合に使った回転行列 $B_\theta^{(i,k)}$ ($1 \leq i < k \leq m$) のほかに、次のような行列 $C_\theta^{(i,k)}$ ($1 \leq i < k \leq m$) と行列 $A_\theta^{(i)}$ ($1 \leq i \leq m$) を使う。行列 $C_\theta^{(i,k)}$ を成分 Z_{pq} を用いて定義すれば、

$$(3.65) \quad Z_{pq} = \begin{cases} \cos \theta & (p, q) = (i, i) \text{ または } (k, k) \\ \sqrt{-1} \sin \theta & (p, q) = (i, k) \text{ または } (k, i) \\ 1 & (p, q) = (j, j) \text{ ただし } j \neq i, k \\ 0 & \text{その他} \end{cases}$$

例えば、

$$C_\theta^{(1,2)} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sqrt{-1} \sin \theta & \dots & 0 \\ \sqrt{-1} \sin \theta & \cos \theta & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}$$

である。

また、行列 $A_\theta^{(i)}$ の定義は、

$$(3.66) \quad A_\theta^{(i)} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ & & \ddots & \exp \sqrt{-1} \theta \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}$$

である。(対角線上は第 i 番目を除いて 1, 第 i 番目に $\exp \sqrt{-1} \theta$, 対角線以外の所はすべて 0.)