

1. Elementy (abstrakcyjnej) teorii grup

Grupy symetrii

def. Grupy

Zbiór (skończony lub nieskończony) elementów $\{g\}$ tworzy grupę gdy:

- zdefiniowana operacja mnożenia (złożenia) $g_1g_2 = g_3 \in G$
- $(g_1g_2)g_3 = g_1(g_2g_3)$
- istnieje tylko jeden element tożsamościowy e , $eg = ge = g$
- każdy g posiada element odwrotny g^{-1} , $gg^{-1} = e$

grupy abelowe: $g_1g_2 = g_2g_1$ lub inaczej $[g_1, g_2] = 0$

przykłady podstawowe

- zbiór $[0,1]$ z dodawaniem zdef. jako

$0+0 \rightarrow 0$
 $0+1 \rightarrow 1$
 $1+1 \rightarrow 0$

tu $e = 0$, 1 – jest odwrotnością dla siebie

- zbiór $[0,1]$ z mnożeniem – jako składaniem
nie jest grupą, gdyż nie istnieje element odwrotny do 0
- grupa macierzy kwadratowych A o elementach rzeczywistych, rzędu n o $\det|A| \neq 0$,
ze zwykłym mnożeniem macierzy
(nieskończona)

ilość elementów, $m =$ rząd grupy

Własności grup

$g^n = ggg\dots g$ - n razy

dla grup skończonych, tworząc ciąg $e, g, g^2, g^3, \dots, g^n, \dots$

gdy pierwszym powtarzającym się elementem grupy będzie $e = g^m$
to grupę nazywamy **grupą cykliczną** (def.)

n – rząd grupy

Podzbiór G , będący grupą nazywa się **podgrupą**

Tw. (Lagrange'a)

Rząd podgrupy jest dzielnikiem rzędu grupy
rząd G / rząd H = indeks podgrupy

inaczej:

liczba elementów w grupie jest wielokrotnością
liczby elementów w podgrupie

zatem:

jeśli rząd grupy jest liczbą pierwszą to grupa nie ma podgrup
(za wyjątkiem podgrup *trywialnych*: e i G)

def.

g_1 i g_2 nazywają się sprzężonymi gdy istnieje taki $x \in G$, że

$$xg_1x^{-1} = g_2$$

sprzężenie (relacja równoważności) jest:

a) zwrotne

b) przechodnie

elementy wzajemnie sprzężone tworzą rozłączne klasy

(sprzęgający element x może być różny dla różnych par elementów)

każdy element grupy może należeć tylko do jednej klasy

Izomorfizm

Dwie grupy G i H jednakowego rzędu są izomorficzne jeśli pomiędzy elementami tych grup istnieje wzajemnie jednoznaczne przyporządkowanie, takie, że

Jeśli $g_1 \leftrightarrow h_1$ i $g_2 \leftrightarrow h_2$ to $g_1g_2 \leftrightarrow h_1h_2$

Elementowi e odpowiada e , g^{-1} odpowiada h^{-1}

Homomorfizm

Grupa G jest homomorficzna do grupy H gdy każdemu elementowi G przyporządkowany jest jednoznacznie element grupy H , ale jednemu elementowi z H może odpowiadać więcej niż jeden element z G

Homomorfizm nie jest zwrotny

Przekształcenia symetrii

(w 3D)

przekształcenia elementarne

- obroty
- odbicia w płaszczyźnie
- translacje

przekształcenia te tworzą grupy: grupy symetrii danych obiektów (atomów, molekuł, brył, ciał, kryształów,...)

pojęcie:

zbiór punktów nieruchomych – danego przekształcenia symetrii

obroty i odbicia mogą posiadać punkty nieruchome – ale ich złożenia (iloczyn) nie muszą

ciała o skończonych rozmiarach mają zawsze jeden punkt nieruchomy (środek ciężkości);

ich grupy symetrii nie mogą zawierać translacji;

translacje dotyczą obiektów nieskończonych i periodycznych;

Przekształcenia symetrii (elementy grup symetrii) przeprowadzają obiekty w siebie (punkty obiektów w punkty równoważne lub w te same punkty)

obroty – przykład tworzenia grupy

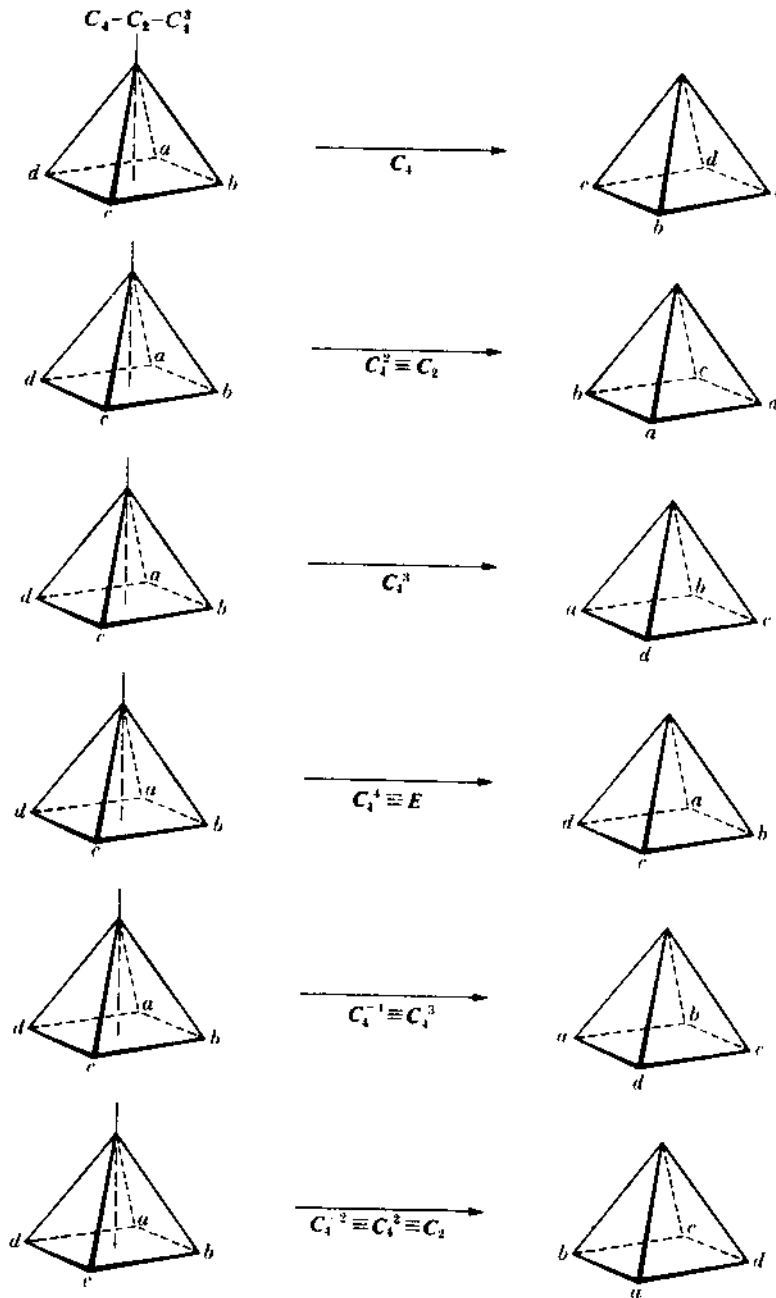
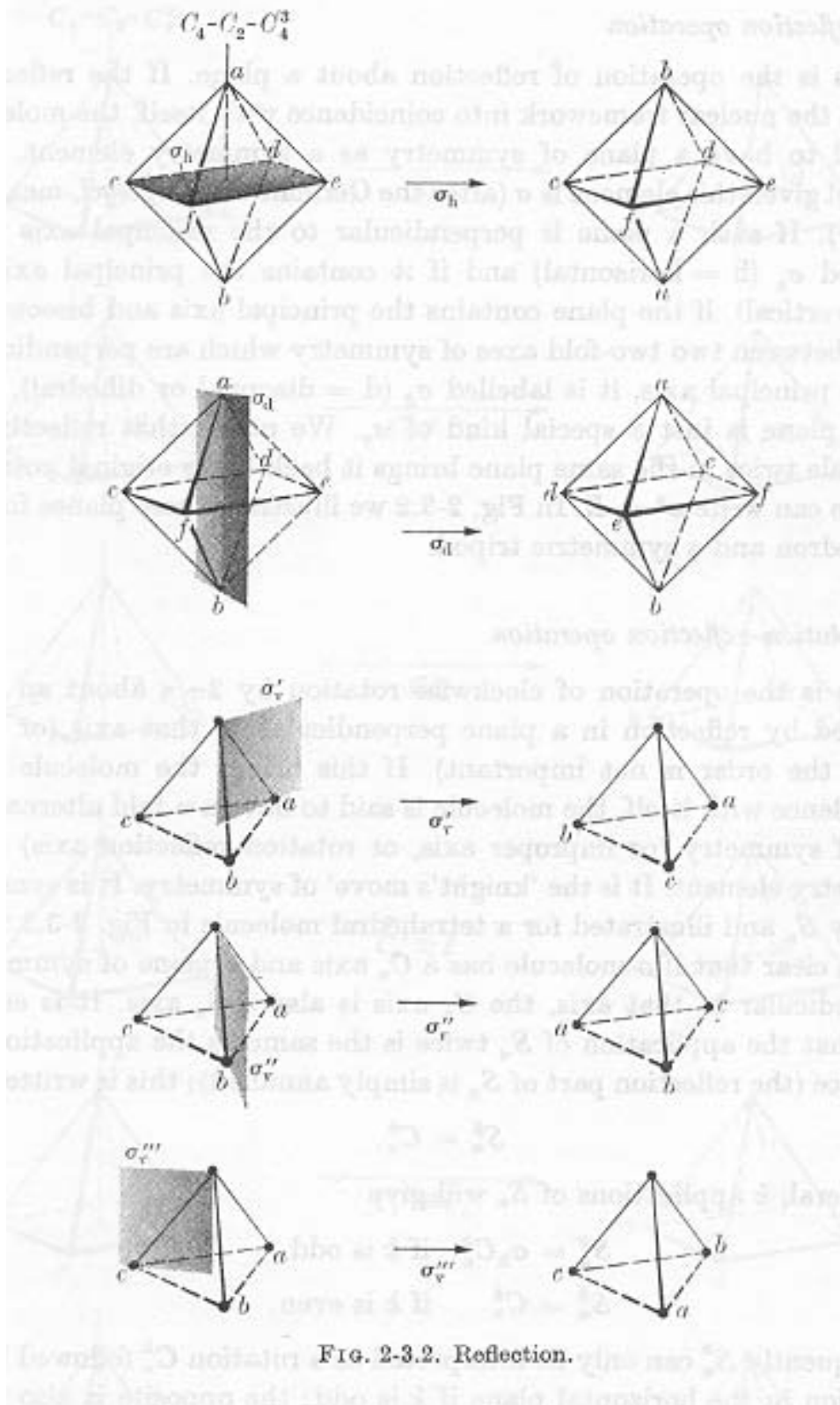


FIG. 2-3.1. Rotation.

odbicia – przykład

(drugi przykład to też odbicia trójkąta równobocznego na płaszczyźnie ale uwaga: same odbicia nie tworzą grupy)



def.

Grupa punktowa

grupa symetrii zachowująca punkt nieruchomy

w grupie punktowej, wszystkie osie obrotów i płaszczyzny symetrii przecinają się w jednym punkcie – w punkcie nieruchomym

niech α będzie kątem $= 2\pi / n$

obrót o kąt α nazwijmy $c(\alpha)$ [lub C_n]

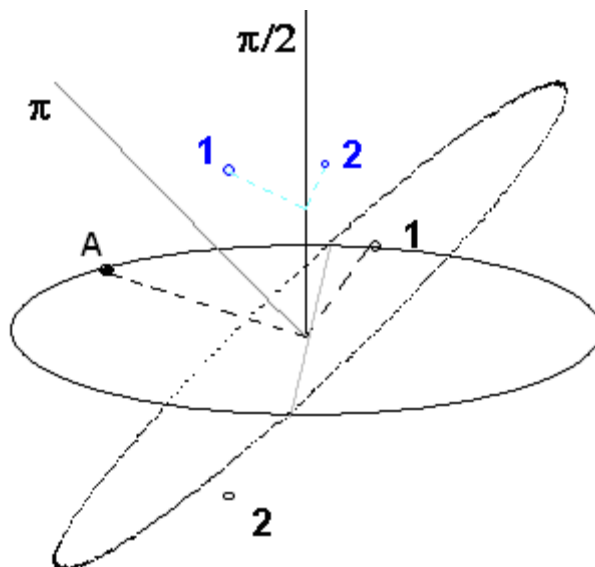
wykonanie n obrotów to $c^n(\alpha) = e$

zbiór obrotów o kąt α wokół zadanej osi tworzy grupę cykliczną C_n .

jeśli α nie jest współmierny z 2π , i obrót o α zachowuje symetrię to mamy dopuszczone obroty o dowolne kąty, grupa zawiera nieskończenie elementów i mówimy o symetrii osiowej

iloczyn obrotów wokół przecinających się osi też jest obrotem wokół pewnej osi

obroty (wokół różnych osi) na ogół nie są przemienne (zaczynamy od A)



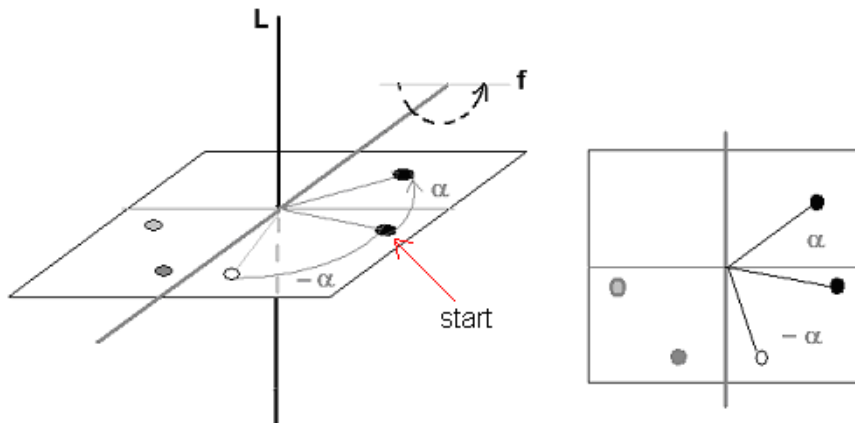
Tw.

jeśli $C_l(\alpha)$ jest obrotem o α wokół osi l , a f - oznacza dowolny obrót \Rightarrow

$f C_l(\alpha) f^{-1}$ jest obrotem o α wokół osi fl

$f C_l(\alpha) f^{-1}$ - oznacza się jako $C_{fl}(\alpha)$

przykład szczególny



(tu: obrót o $(-\alpha)$ to obrót wokół osi fl)

Tw.

Jeśli dwie osie l i l' tworzą kąt α , to złożenie 2 obrotów o π wokół l i l' daje obrót o 2α wokół l'' prostopadłej do l i l'

Własności odbić

$$\sigma^2 = e$$

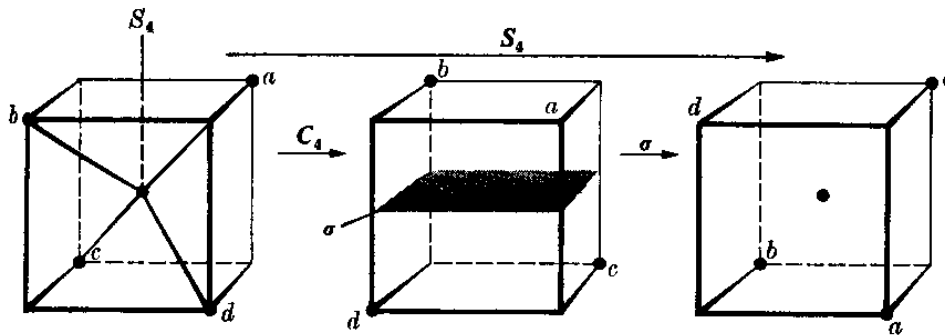
def

obrotem zwierciadlanym S_n nazywamy przekształcenie składające się z obrotu C_n i odbicia σ_h w płaszczyźnie prostopadłej do osi obrotu

$$S_n = \sigma_h C_n = C_n \sigma_h$$

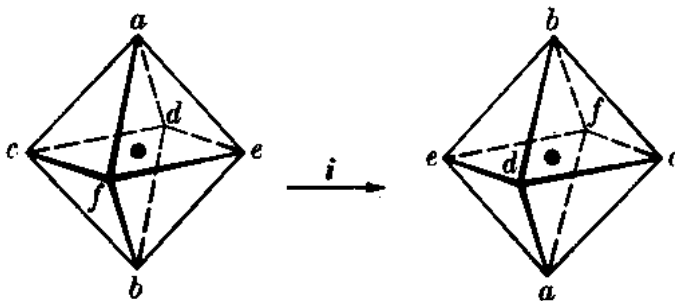
$$(S_n)^2 = (C_n)^2$$

$$\sigma_h C_n = S_n$$



to jest pewne nowe przekształcenie symetrii

Inwersja „i” - przypadek szczególny dla $n=2$

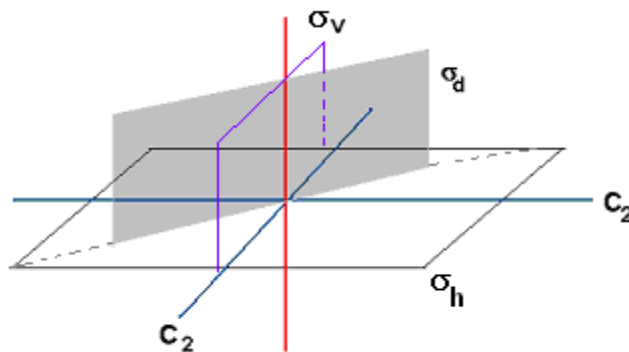


Przy inwersji, każdy wektor a przechodzi w $-a$

Inwersja jest przemienna ze wszystkimi obrotami i odbiciami

σ_v - odbicie w płaszczyźnie zawierającej oś obrotu

σ_d - odbicie w płaszczyźnie zawierającej oś obrotu, ale jednocześnie rozdzielającej (diagonalnie – d) dwie prostopadłe osie 2-krotne



Elementy grup obrotów –

elementy I-go rodzaju
(obroty właściwe)

Elementy grup zawierające odbicia - elementy II-go rodzaju

Każdy element, h , II-go rodzaju można przedstawić jako

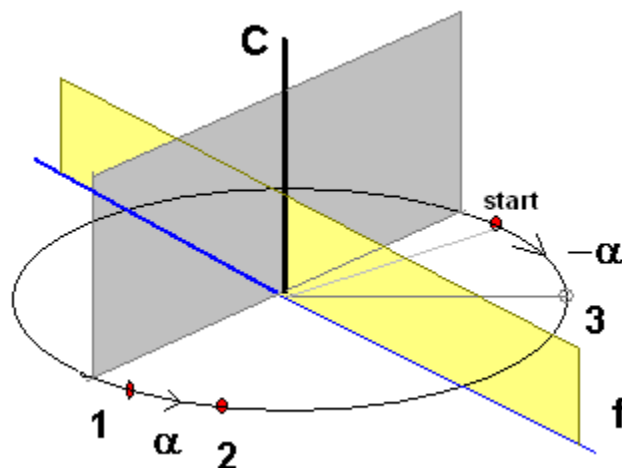
$$h = i f = f i$$

gdzie f - jest obrotem

(inwersja jest przemienna z wszystkimi operacjami)

Oś dwustronna: - obroty o α i $-\alpha$ są wzajemnie sprzężone,
[tzn. istnieje przekształcenie f , które $C(-\alpha) = f C(\alpha) f^{-1}$]

tym elementem f może być obrót o π wokół osi prostopadłej
lub płaszczyzna odbicia σ_v
(np. ta zdefiniowana na żółto na rysunku)



Iloczyn prosty grup

Jeśli $f \in H$ i $g \in G$, to pary elementów (f, g) tworzą nową grupę B z prawem mnożenia

$$(f_1, g_1) (f_2, g_2) = (f_1 f_2, g_1 g_2)$$

$$B = H \times G$$

Liczba elementów w B – iloczyn liczb elementów

Liczba klas w B – iloczyn liczb klas H i G

Jeśli część wspólna H i G to tylko e i dla każdych g, h
zachodzi $[h, g] = 0 \Rightarrow B$ można uważać za grupę o elementach fg