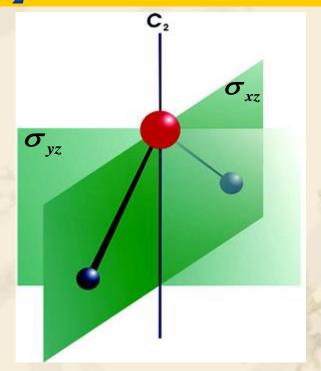
4.2 对称操作群 对称元素的组合

一个对称元素对应 多个对称操作,所 有这些对称操作的 集合,满足一些特 殊的规则,即满足 构成<mark>群</mark>的要求。

H_2O (三个原子xz平面上)



4.2.1 群的定义

G是一集合,对于其中元素规定了运算规则,称为乘法,若满足下面条件,则集合G就构成一个群:

- I. 封闭性: G中任意两个元素A和B的乘积AB仍然是G中的一个元素。
- II. 结合律: G中任意三个元素A, B和C, 其乘积满足(AB)C=A(BC)。
- III. 单位元: G中存在唯一单位元E,对于G中任意元素A满足关系式A=AE=EA。
- IV. 逆元:对于G中任意元素A,存在唯一元素,记为 A^{-1} ,使得 $AA^{-1}=A^{-1}A=E$,称 A^{-1} 为A的逆元。

上述群的定义有冗余,不符合公理化要求,但为方便起见,我们仍采用上述定义!书中定义不确切。

(了解一下: 群定义的冗余部分及其证明)

前述群的定义中有四个冗余部分:

- 1. 逆元定义只需要 $AA^{-1}=E$ 和 $A^{-1}A=E$ 中的一个。
- 2. 单位元定义只需要AE=A和EA=A中的一个。
- 3. 不需要在定义中指定逆元唯一。
- 4. 不需要在定义中指定单位元唯一。

定义中多余的性质可以由定义其余部分证明得到。

1. 若 $AA^{-1}=E$,则 $A^{-1}A=E$ 。

证明:由群的定义,任意元素有逆元,记 A^{-1} 的逆元为S。由 $AA^{-1}=E$,在上式两边同时左乘 A^{-1} ,上式变为 $A^{-1}AA^{-1}=A^{-1}E=A^{-1}$,再在前式两边同时右乘S得 $A^{-1}AA^{-1}S=A^{-1}S$,由逆元定义知 $A^{-1}S=E$,则前式变为 $A^{-1}AE=E$,再由结合律和单位元定义得 $A^{-1}A=E$ 。

(了解一下: 群定义的冗余部分及其证明)

2. 若AE=A,则EA=A。

证明: 在 $AA^{-1}=E$ 两边同时右乘A,得 $AA^{-1}A=EA$,将前面证得的第1条性质 $A^{-1}A=E$ 代入前式左边,得AE=EA,再由单位元定义知AE=A,则A=EA。

3. 逆元唯一。

证明:设S为A的另一逆元,则由逆元的定义可知 $E=AS=AA^{-1}$,在上式第二个等号 $AS=AA^{-1}$ 两边同时 左乘 A^{-1} ,得 $A^{-1}AS=A^{-1}AA^{-1}$,用结合律并代入第1 条 $A^{-1}A=E$,得 $ES=EA^{-1}$,再由第2条得 $S=A^{-1}$ 。

4. 单位元唯一。

证明:设E'是另一单位元,则对于G中任一元素A,由第2条和单位元定义A=EA=E'A,在EA=E'A两边同时右乘 A^{-1} , $EAA^{-1}=E'AA^{-1}\to EE=E'E$,得E=E'。

阶: 群中元素的个数。如果群的阶为有限大小,此群称为有限群,否则为无限群。

例:所有非零实数关于普通乘法构成群,这里把普通乘法作为群的乘法,单位元为整数1,互为倒数的一对实数互为逆元。这是一个"不可数"无限群。

例:所有有理数关于普通加法构成群,这里把普通加法作为群的乘法,单位元为整数0,互为相反数的一对有理数互为逆元。这是一个"可数"无限群。

例: {1,-1}关于普通乘法构成群,阶为2,是有限群; {1,-1,i,-i}关于普通乘法也构成群,阶为4,也是有限群。

♣一个物体的所有对称操作构成群。

证明:

- 1. 实施两次对称操作后物体复原,说明两次对称操作的乘积仍然是一个对称操作,即操作关于乘法是封闭的;
- 2. 不妨设对称操作C将点P移至P',操作B将点P'移至P',操作A将P"移至P'',则操作BC相当于将点P移至P'',操作AB相当于将点P'移至P'',则操作经BC再经A,与操作经C再经AB,结果相同,即对称操作满足结合律;
- 3. 恒等操作就是单位元;
- 4. 每个对称操作都可以反过来进行,即存在逆元。

♣一个对称元素对应的所有操作构成群。

一个对称元素对应的所有操作中,总可以找到一个生成元,由生成元反复多次实施,则可产生其它所有对称操作,这些操作构成群。记生成元为 \hat{A} ,其周期为n,显然,集合 $\{\hat{A},\hat{A}^2,\hat{A}^3,\dots,\hat{A}^n=\hat{E}\}$ 满足群的要求(这种群又称为循环群)。

例:对于对称元素反轴 I_4 ,操作 \hat{I}_4 周期为4,由它生成的所有对称操作构成 I_4 群:

$$I_4 = {\{\hat{I}_4^1, \hat{I}_4^2, \hat{I}_4^3, \hat{I}_4^4 = \hat{E}\}}$$

★注意符号的含义: 一个对称元素对应的所有对称操作构成群,一般就用这个对称元素的符号作为群的符号。

例:对称元素 C_n 轴,其生成元之一为 \hat{C}_n^1 ,由生成元生成的所有操作构成群,它也记为 C_n ,称为 C_n 群:

$$C_n = {\{\hat{E}, \hat{C}_n^1, \hat{C}_n^2, \dots, \hat{C}_n^{n-1}\}}$$

则符号 C_n 有两重含义:

- 1. 对称元素;
- 2. 此对称元素的所有对称操作构成的群。

子群:如果群G的一个子集H关于群G的乘法也构成一个群,那么H称为G的子群。

群G的单位元单独构成G的一个子群,群G本身也构成G的一个子群,这两个子群称为平凡子群。

性质:有限群G的阶是其子群的阶的整数倍。

推论: 若群G的阶是素数,则G没有非平凡子群。

证明需要用到群的其它概念,参考:徐光宪等,《量子化学》第二版(上册),第6章,科学出版社,2009年。

例: C_2 群是 C_6 群的一个子群, C_6 群的阶是6, C_2 群的阶是2,2是6的一个因数。

如果颠倒任意两个群元乘积的次序,结果都不变,这样的群称为阿贝尔群。(等同于两个算符对易)

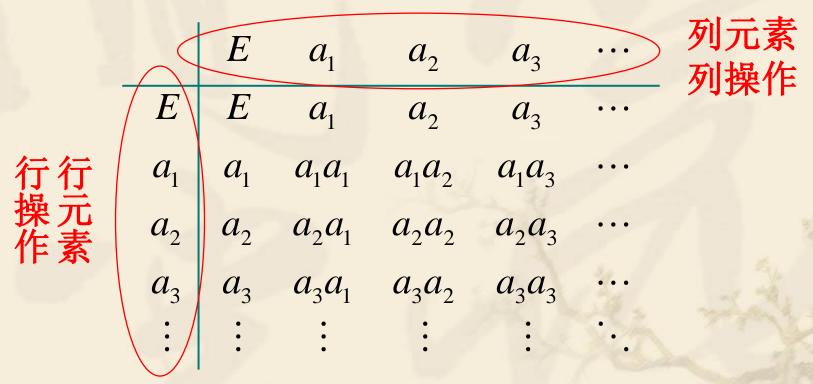
例:所有实数关于普通加法构成群,其中所有有理数构成其一个子群,所有偶数又构成有理数群的子群。它们都是无限群,也都是阿贝尔群。

例:对于对称元素 C_6 轴,由操作 \hat{C}_6 生成的所有对称操作构成一个群,记为: $C_6 = \{\hat{E}, \hat{C}_6^1, \hat{C}_6^2, \hat{C}_6^3, \hat{C}_6^4, \hat{C}_6^5\}$,其中 $\{\hat{E}, \hat{C}_6^2, \hat{C}_6^4\}$ 构成一个三阶子群, $\{\hat{E}, \hat{C}_6^3\}$ 构成一个二阶子群。它们都是阿贝尔群。

例:恒等操作Ê和反演操作i与所有点操作对易,原因是它们的表示矩阵是常数矩阵,等同于数。

4.2.2 有限群的乘法表

群对于乘法运算封闭,如果任意两个群元的乘积都已知,那么群的性质也就清楚了——乘法表。



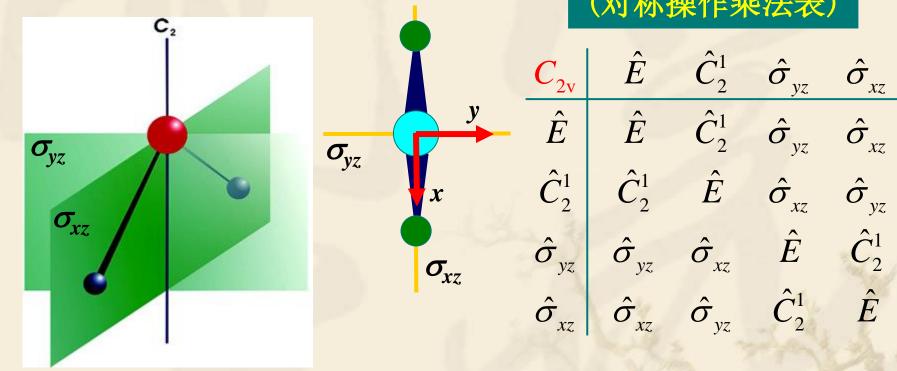
注意列操作和行操作的定义!

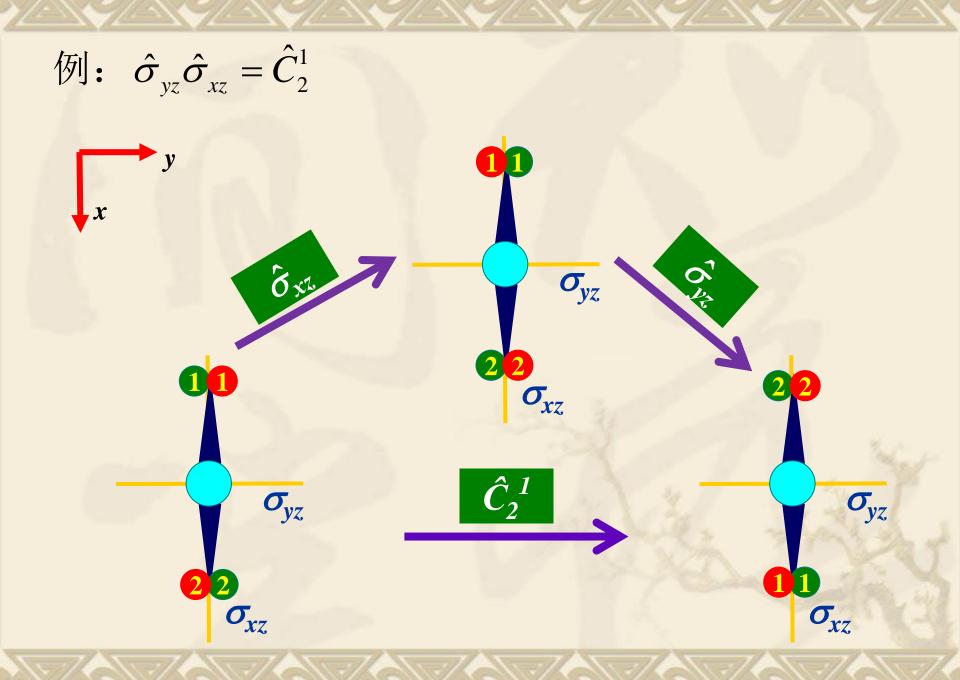
推算乘法表时,应注意:

- 1. 对称操作的对象是分子中各原子,进行操作时,对称元素保持不动,让原子移动。用矩阵语言就是: 对称操作的表示矩阵不变,坐标(x, y, z)变;
- 2. 在数学表达式中,我们默认操作的对象放在操作符号的右边,所以连续的多个操作应按<u>从右往左的顺序</u>进行(与连续多个算符作用在波函数上类似),例如;对称操作AB作用在某个对象 f 上,ABf,则首先应进行操作B,其后进行操作A;
- 3. 乘法表中,列操作放在行操作的右边,也就是先实施列操作,后实施行操作。

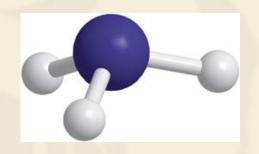
例: H_2O (三个原子都在xz平面上)

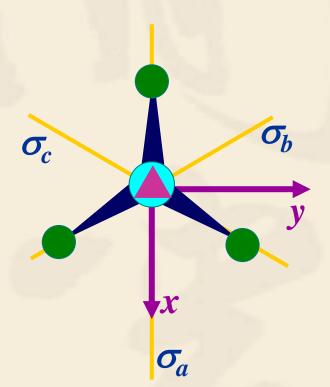
C_{2v} 群的乘法表 (对称操作乘法表)





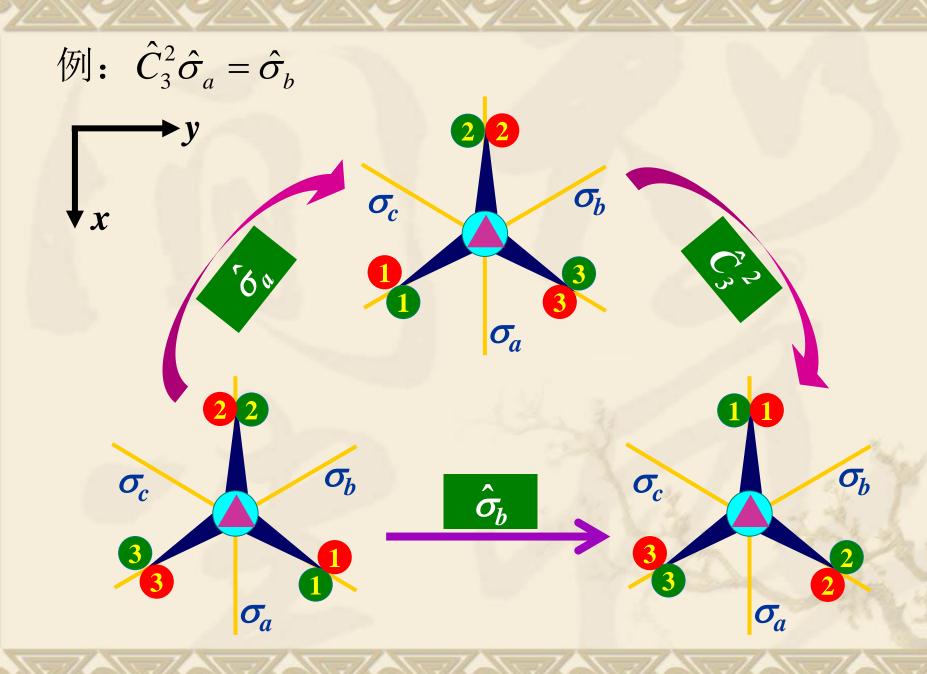
NH₃



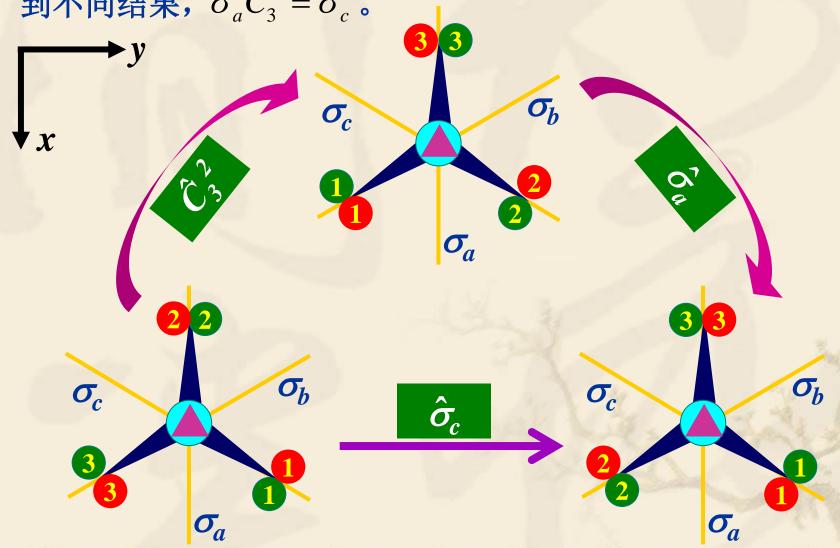


C_{3v} 群的乘法表

C_{3v}	Ê	\hat{C}_3^1	\hat{C}_3^2	$\hat{\pmb{\sigma}}_a$	$\hat{\sigma}_{_b}$	$\hat{\pmb{\sigma}}_c$
\hat{E}	\hat{E} \hat{C}_3^1 \hat{C}_3^2 $\hat{\sigma}_a$	\hat{C}_3^1	\hat{C}_3^2	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_a$	$\hat{\pmb{\sigma}}_b$	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_{c}$
\hat{C}_3^1	\hat{C}_3^1	\hat{C}_3^2	\hat{E}	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_c$	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_a$	$\hat{\pmb{\sigma}}_b$
\hat{C}_3^2	\hat{C}_3^2	\hat{E}	\hat{C}_3^1	$\hat{\pmb{\sigma}}_b$	$\hat{\pmb{\sigma}}_c$	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_{a}$
$\hat{\pmb{\sigma}}_a$	$\hat{\pmb{\sigma}}_{a}$	$\hat{\sigma}_{_b}$	$\hat{\pmb{\sigma}}_c$	\hat{E}	\hat{C}_3^1	\hat{C}_3^2
$\hat{\pmb{\sigma}}_b$	$\hat{\pmb{\sigma}}_b$	$\hat{\pmb{\sigma}}_c$	$\hat{\sigma}_{a}$	\hat{C}_3^2	\hat{E}	\hat{C}_3^1
$\hat{\pmb{\sigma}}_c$	$\hat{\sigma}_{_{c}}$	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_a$	$\hat{\sigma}_{_b}$	\hat{C}_3^1	\hat{C}_3^2	\hat{E}



 C_{3v} 是最简单的**非阿贝尔群**,把前例操作顺序反过来,将得到不同结果, $\hat{\sigma}_a\hat{C}_3^2 = \hat{\sigma}_c$ 。



重排定理: 记群 $G = \{E, A_1, A_2, A_3, \ldots\}$,任意取一个元素 A_i ,则集合 $A_iG = \{A_iE, A_iA_1, A_iA_2, A_iA_3, \ldots\}$ 与G相同。类似的,集合 GA_i 也与G相同。

证明:只要证明 $A_iG \subset G和G \subset A_iG$ 均成立,即证明 A_iG 中任意元素属于G,G中任意元素也属于 A_iG 。

对于 A_iG 中任意元素 A_iA_k , $A_i \in G$, $A_k \in G$,因群G关于乘法封闭, A_iA_k 必属于G,则 $A_iG \subset G$ 。

对于G中任意元素 A_k ,由乘法封闭性和存在逆元知, $A_i^{-1}A_k$ 必是G中的一个元素,记其为 A_m ,则 $A_k=A_iA_m$,因此, $A_k\in A_iG$,则 $G\subset A_iG$ 。

推论:乘法表任意一行或任意一列没有重复元素。

4.2.3 对称元素的组合

由于分子对称性高低不同,分子中既可能只有个别类型的对称元素,也可能是多种对称元素,共同存在,分子中的两种对称元素还可能组合导出第三种对称元素。

分子是有限图形(封闭图形),参加组合的 所有对称元素必通过至少一个公共点(点操作, 点群名称的由来)。

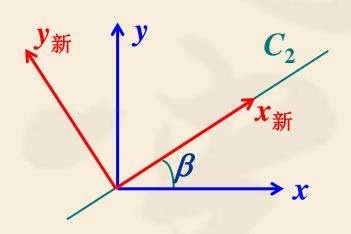
对称元素组合原则

- 中 两根成 π/n 角 C_2 轴的组合: 必然产生 C_n 轴
- ➡ 主轴与 C_2 轴的组合: 必然产生n个等价的 C_2 轴
- \rightarrow 两个成 π /n角镜面的组合: 两者交线必为 C_n 轴
- ➡ 主轴与平行镜面的组合: 必然产生n个镜面
- 偶次轴与对称中心或垂直此轴的对称面的组合:
 一个偶次轴与对称中心的组合,必产生一垂直此轴的镜面;(4.1节已证 $\hat{\sigma}_{xy} = \hat{i}\hat{C}_2^1 = \hat{i}\hat{C}_n^{n/2}$)

 对称中心与镜面组合,必产生一垂直此面的二次轴。($\hat{\sigma}_{xy} = \hat{i}\hat{C}_2^1 \longrightarrow \hat{i}\hat{\sigma}_{xy} = \hat{C}_2^1$)

例:有一根 C_2 轴在xy平面上并与x轴成 β 角,求绕这根轴转动180°的表示矩阵。

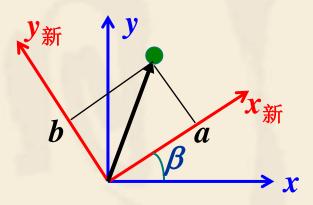
解: 建立新坐标系, z轴不变, 使新x轴与转轴重合。与绕z轴旋转180°的表示矩阵类比, 很容易看出在新坐标系中绕新x轴转动180°的表示矩阵的形式。

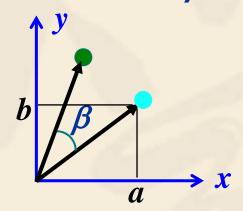


$$\mathbf{D}(z \neq 1, \hat{C}_2^1) = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{D}_{\tilde{\mathfrak{M}}}(\tilde{\mathfrak{M}}x^{\frac{1}{2}}) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

接前页。新坐标系相当于将旧坐标系绕z轴转β角,效果等同于让物体在旧坐标系中绕z轴转-β角:





物体在新坐标系中的坐标等于使物体在旧坐标系中绕z轴转动-β角后的坐标:

$$\begin{pmatrix} x_{\text{ff}} \\ y_{\text{ff}} \\ z_{\text{ff}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \beta & \sin \beta & 0 \\ -\sin \beta & \cos \beta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{r}_{\mathfrak{H}} = \mathbf{D}(\hat{C}(-\beta))\mathbf{r}$$

接前页。转动前物体在新、旧坐标系中的坐标分别记为 \mathbf{r}_{ff} , \mathbf{r} ,转动后分别为 $\mathbf{r}_{\mathrm{ff}}'$, \mathbf{r}' ,由新旧坐标关系知

$$\mathbf{r}_{\mathfrak{H}} = \mathbf{D}(\hat{C}(-\beta))\mathbf{r} \qquad \mathbf{r}_{\mathfrak{H}}' = \mathbf{D}(\hat{C}(-\beta))\mathbf{r}'$$

在新坐标系中,待考察的转动操作为:

$$\mathbf{r}_{\mathrm{\mathfrak{H}}}' = \mathbf{D}_{\mathrm{\mathfrak{H}}}\mathbf{r}_{\mathrm{\mathfrak{H}}}$$

将
$$\mathbf{r}_{\mathfrak{H}} = \mathbf{D}(\hat{C}(-\beta))\mathbf{r}$$
 和 $\mathbf{r}'_{\mathfrak{H}} = \mathbf{D}(\hat{C}(-\beta))\mathbf{r}'$ 代入 $\mathbf{r}'_{\mathfrak{H}} = \mathbf{D}_{\mathfrak{H}}\mathbf{r}_{\mathfrak{H}}$,
得:
$$\mathbf{D}(\hat{C}(-\beta))\mathbf{r}' = \mathbf{r}'_{\mathfrak{H}} = \mathbf{D}_{\mathfrak{H}}\mathbf{r}_{\mathfrak{H}} = \mathbf{D}_{\mathfrak{H}}\mathbf{D}(\hat{C}(-\beta))\mathbf{r}$$

$$\longrightarrow \mathbf{r}' = \mathbf{D}^{-1}(\hat{C}(-\beta))\mathbf{D}_{\mathfrak{H}}\mathbf{D}(\hat{C}(-\beta))\mathbf{r}$$

$$\mathbf{D}(\hat{C}(\beta))$$

$$\therefore \mathbf{r}' = \mathbf{D}(\hat{C}(\beta))\mathbf{D}_{\mathfrak{H}}\mathbf{D}(\hat{C}(-\beta))\mathbf{r}$$

接前页。 $\mathbf{r}' = \mathbf{D}(\hat{C}(\beta))\mathbf{D}_{\mathrm{H}}\mathbf{D}(\hat{C}(-\beta))\mathbf{r}$

而在旧坐标系中,待考察转动操作为: $\mathbf{r}' = \mathbf{D}\mathbf{r}$ 矩阵 \mathbf{D} 的表达 式正是待求的

将两者比较,得: $\mathbf{D}(\hat{C}(\beta))\mathbf{D}_{\mathrm{s}}\mathbf{D}(\hat{C}(-\beta)) = \mathbf{D}$

将已知的矩阵 D_{ff} 和 $D(\hat{C}(\pm\beta))$ 代入上式,计算后得

$$\mathbf{D}(轴与x轴成β角, \hat{C}_2^1) = \begin{pmatrix} \cos 2\beta & \sin 2\beta & 0\\ \sin 2\beta & -\cos 2\beta & 0\\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

例:垂直于xy平面并与x轴成β角有一镜面,求关于此镜面反映的表示矩阵。

解: 仿照前例,建立新坐标系,使新xz面与镜面重合。在新坐标系中很容易得到表示矩阵:

$$\mathbf{D}_{\tilde{m}}(\hat{\sigma}_{\mathbf{v}}) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

使用与前例完全相同的方法,得:

$$\mathbf{D}($$
镜面与 x 轴成 β 角, $\hat{\sigma}$) =
$$\begin{pmatrix} \cos 2\beta & \sin 2\beta & 0 \\ \sin 2\beta & -\cos 2\beta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

求证:两根成 π/n 角的 C_2 轴组合得垂直于它们的 C_n 轴。

证明:将x轴建立在一根 C_2 轴上,使z轴垂直于两根 C_2 轴,如此另一根 C_2 轴在xy平面上,则

$$\mathbf{D}(x轴, \hat{C}_2^1) \times \mathbf{D}(轴与x轴成\beta\mathfrak{A}, \hat{C}_2^1) =$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos 2\beta & \sin 2\beta & 0 \\ \sin 2\beta & -\cos 2\beta & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos 2\beta & \sin 2\beta & 0 \\ -\sin 2\beta & \cos 2\beta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
$$= \mathbf{D}(z \neq \mathbf{i}, \hat{C}_n^1)$$

其中
$$\beta = \frac{\pi}{n}$$

求证:主轴和垂直于主轴的 C_2 轴组合得其它 C_2 轴。

证明:将坐标系z轴与主轴重合,并将x轴建立在待考察的 C_2 轴上,则

$$\mathbf{D}(z^{\hat{\mathbf{n}}}, \hat{C}_{n}^{1}) \times \mathbf{D}(x^{\hat{\mathbf{n}}}, \hat{C}_{2}^{1}) =$$

$$\begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha & 0 \\ \sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \alpha & \sin \alpha & 0 \\ \sin \alpha & -\cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$= \mathbf{D}(\mathbf{n} + \mathbf{b} +$$

其中
$$\alpha = \frac{2\pi}{n}$$

求证:两个成 π/n 角的镜面组合得平行于镜面的 C_n 轴。

证明:将一个镜面与xz面重合,另一个镜面过z轴并与x轴成 π/n 角,则

$$\mathbf{D}(\hat{\sigma}_{xz}) \times \mathbf{D}($$
镜面与 x 轴成 β 角, $\hat{\sigma}_{v}) =$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos 2\beta & \sin 2\beta & 0 \\ \sin 2\beta & -\cos 2\beta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos 2\beta & \sin 2\beta & 0 \\ -\sin 2\beta & \cos 2\beta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
$$= \mathbf{D}(z + \hat{C}_n^1)$$

其中
$$\beta = \frac{\pi}{n}$$

求证: 主轴和平行于主轴的镜面组合得其它镜面。

证明:将坐标系z轴与主轴重合,并将待考察镜面放在xz平面上,则

$$\mathbf{D}(z \not\equiv 1, \hat{C}_n^1) \times \mathbf{D}(\hat{\sigma}_{xz}) =$$

$$\begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha & 0 \\ \sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \alpha & \sin \alpha & 0 \\ \sin \alpha & -\cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$=\mathbf{D}(镜面与x轴成\frac{\alpha}{2}\mathbf{f},\hat{\sigma}_{v})$$

其中
$$\alpha = \frac{2\pi}{n}$$

例:两个成90°的镜面组合得到 C_2 轴。

C_{2v} 群的乘法表

$C_{ m 2v}$	\hat{E}	\hat{C}_2^1	$\hat{\sigma}_{\scriptscriptstyle yz}$	$\hat{\sigma}_{_{xz}}$
\hat{E}	\hat{E}	\hat{C}_2^1	$\hat{\sigma}_{\scriptscriptstyle yz}$	$\hat{\sigma}_{_{xz}}$
\hat{C}_2^1	\hat{C}_2^1	\hat{E}	$\hat{\sigma}_{_{_{XZ}}}$	$\hat{\sigma}_{\scriptscriptstyle yz}$
$\hat{oldsymbol{\sigma}}_{yz}$	$\hat{\sigma}_{\scriptscriptstyle yz}$	$\hat{\sigma}_{_{_{_{_{_{z_z}}}}}}$	\hat{E}	$\hat{\pmb{C}}_2^1$
$\hat{\sigma}_{_{_{XZ}}}$	$\hat{\sigma}_{\scriptscriptstyle xz}$	$\hat{\pmb{\sigma}}_{yz}$	\hat{C}_2^1	\hat{E}

 $\{\hat{E}, \hat{\sigma}_{vz}\}$ 和 $\{\hat{E}, \hat{\sigma}_{xz}\}$ 都是 C_{2v} 的子群, $\hat{\sigma}_{vz}$ 和 $\hat{\sigma}_{xz}$ 分别是 这两个子群的生成元。 由乘法表 $\hat{\sigma}_{vz}\cdot\hat{\sigma}_{xz}=\hat{C}_2$,说 明镜面命、和命、组合得到 了对称元素 C_2 ,因此 C_{2v} 的所有元素可以由 $\hat{\sigma}_{vz}$ 和 $\hat{\sigma}_{r_7}$ 生成。

例: C₃轴和平行于它的镜面组合得到另外2个平行轴的镜面。

	ж 始乖灶事	
\sim 3 $\rm v$	群的乘法表	-

C_{3v}	\hat{E}	\hat{C}_3^1	\hat{C}_3^2	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_a$	$\hat{\pmb{\sigma}}_b$	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_{c}$
\hat{E}	\hat{E}	\hat{C}_3^1	\hat{C}_3^2	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_a$	$\hat{\pmb{\sigma}}_b$	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_{c}$
\hat{C}_3^1	\hat{C}_3^1	\hat{C}_3^2	\hat{E}	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_c$	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_a$	$\hat{\pmb{\sigma}}_b$
\hat{C}_3^2	\hat{C}_3^2	\hat{E}	\hat{C}_3^1	$\hat{\pmb{\sigma}}_b$	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_{c}$	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_a$
$\hat{oldsymbol{\sigma}}_a$	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_a$	$\hat{\pmb{\sigma}}_b$	$\hat{\pmb{\sigma}}_c$	\hat{E}	\hat{C}_3^1	\hat{C}_3^2
$\hat{\sigma}_{_b}$	$\hat{\sigma}_{_b}$	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_{c}$	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_a$	\hat{C}_3^2	\hat{E}	\hat{C}_3^1
$\hat{\sigma}_{_{c}}$	\hat{E} \hat{C}_3^1 \hat{C}_3^2 $\hat{\sigma}_a$ $\hat{\sigma}_b$ $\hat{\sigma}_c$	$\hat{oldsymbol{\sigma}}_a$	$\hat{\pmb{\sigma}}_b$	\hat{C}_3^1	\hat{C}_3^2	\hat{E}

 $\{\hat{E}, \hat{\sigma}_a\}$ 和 C_3 都是 C_{3v} 的 子群, $\hat{\sigma}_a$ 和 \hat{C}_3 分别是 这两个子群的生成元。 由乘法表 $\hat{\sigma}_a \cdot \hat{C}_3 = \hat{\sigma}_b$, 说明镜面 σ_{α} 和主轴 C_{3} 组合可产生镜面 σ_{h} , 同理也可产生 σ_c ,因 此, C_3 "的所有元素可 以由 $\hat{\sigma}_a$ 和 \hat{C}_3 生成。

(了解一下:一个对称元素与另两个对称元素的组合等价)

两个群的直积:某个群中含有两个子群G和H,分别记为 $G = \{E, g_1, g_2, ...\}$, $H = \{E, h_1, h_2, ...\}$,这两个子群只有唯一的共同元素——单位元E,且两个子群之间的元素相乘是互易的,即 $g_i h_k = h_k g_i$,则由两个子群的元素两两相乘构成的集合还是一个群,称为G和H的直积,记为 $G \otimes H$ 。

由两个子群间的乘法对易知: $G \otimes H = H \otimes G$ 。

取H的单位元E乘以G中所有元素,显然结果仍为G,因此, $G \subset G \otimes H$,同理, $H \subset G \otimes H$ 。

 $G \otimes H = \{E, g_1, g_2, ..., h_1, h_2, ..., g_1h_1, g_1h_2, ..., g_ih_k, ...\}$

(了解一下:一个对称元素与另两个对称元素的组合等价)

例:
$$C_4 = \{\hat{E}, \hat{C}_4^1, \hat{C}_4^2, \hat{C}_4^3\}$$
 $C_i = \{\hat{E}, \hat{i}\}$
$$C_4 \otimes C_i = \{\hat{E}, \hat{C}_4^1, \hat{C}_4^2, \hat{C}_4^3, \hat{i}, \hat{i} \hat{C}_4^1, \hat{i} \hat{C}_4^2, \hat{i} \hat{C}_4^3\}$$

$$I_4 = \{\hat{E}, \hat{I}_4^1, \hat{I}_4^2, \hat{I}_4^3\} = \{\hat{E}, \hat{i} \hat{C}_4^1, \hat{C}_4^2, \hat{i} \hat{C}_4^3\}$$

$$\therefore I_4 \subset C_4 \otimes C_i \quad I_4 \land \mathcal{E} C_4 \land \mathcal{H} i \text{ 的组合}.$$

例:
$$C_i = \{\hat{E}, \hat{i}\}$$
 $C_3 = \{\hat{E}, \hat{C}_3^1, \hat{C}_3^2\}$ I_3 等价于 C_3 $C_i \otimes C_3 = \{\hat{E}, \hat{C}_3^1, \hat{C}_3^2, \hat{i}, \hat{i}\hat{C}_3^1, \hat{i}\hat{C}_3^2\} = I_3$ 和 i 的组合

例: 绕同一根轴转,
$$C_3 = \{\hat{E}, \hat{C}_3^1, \hat{C}_3^2\}$$
, $C_2 = \{\hat{E}, \hat{C}_2^1\}$

$$: \hat{C}_3^1 = \hat{C}_6^2, \ \hat{C}_3^2 = \hat{C}_6^4, \ \hat{C}_2^1 = \hat{C}_6^3$$

$$: C_3 \otimes C_2 = \{\hat{E}, \hat{C}_6^1, \hat{C}_6^2, \hat{C}_6^3, \hat{C}_6^4, \hat{C}_6^5\} = C_6$$