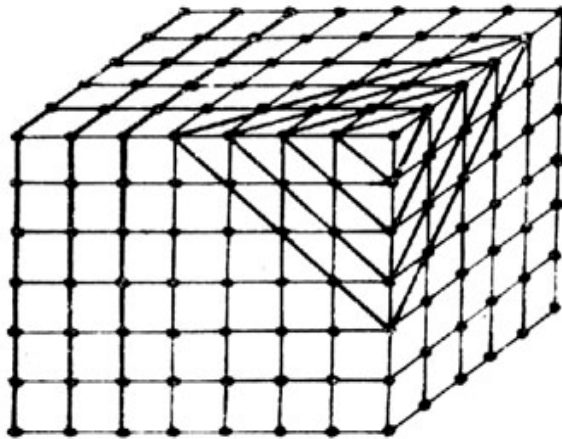


## 第七节 倒格子

### ➤ 晶面的特征:

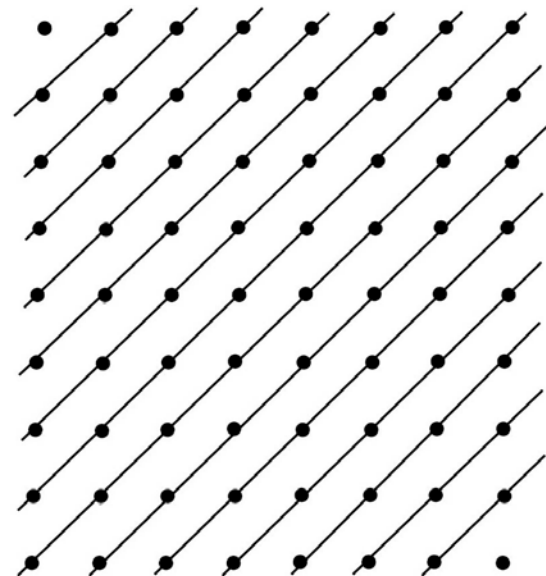
- 晶面法线方向



$$\cos \alpha, \cos \beta, \cos \gamma$$



$$r, s, t$$



- 晶面间距



## ➤ 引入一个矢量表征晶面族的特征

●矢量的方向代表晶面族的法线方向

●矢量的模量正比于晶面族面间距的倒数



- 该矢量称为该晶面族对应的  
倒易矢量
- 倒易矢量的端点称为该晶面族对应的  
倒易点
- 当坐标原点一定，  
倒易点就表征了晶面族的特征。



- 
- 将所有晶面族对应的倒易点在空间无限地周期性平移，就得到倒易点阵。

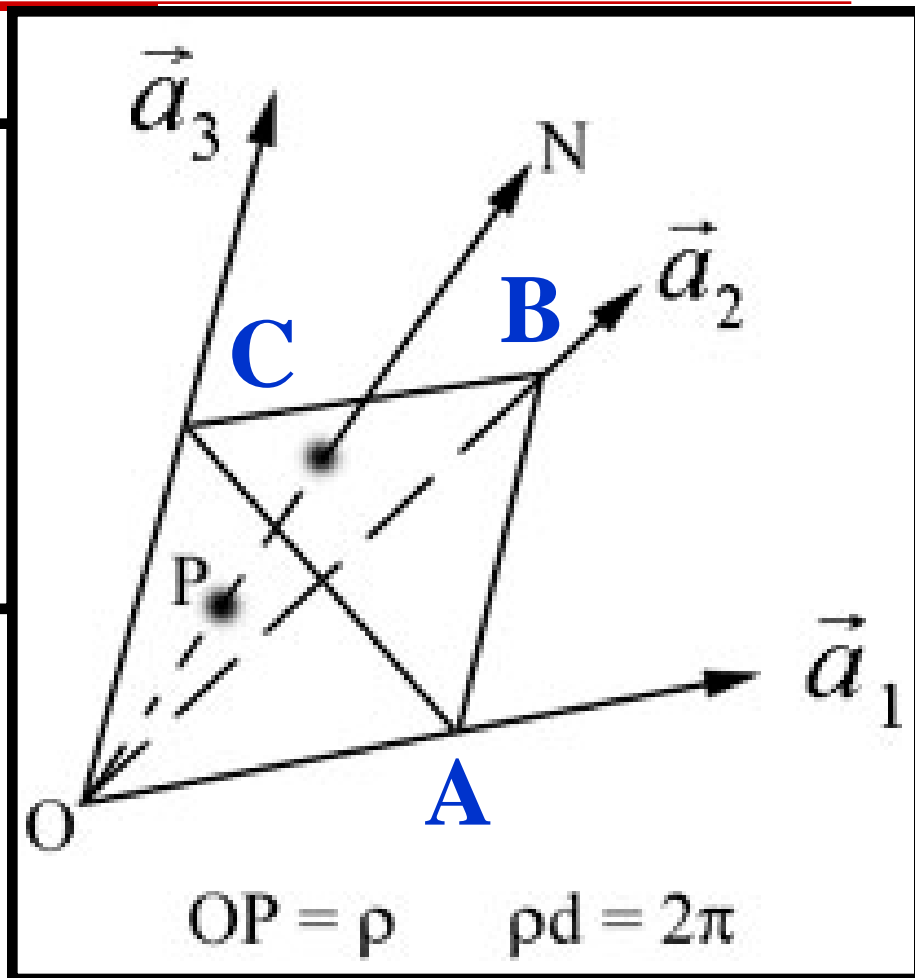
- 将倒易点阵连接成网格状，就成了倒格子。
-



# 1. 倒格子的引入

从 **O** 做晶面**ABC**  
的法线**ON**, 在法  
线上取**OP**= $\rho$ , 使

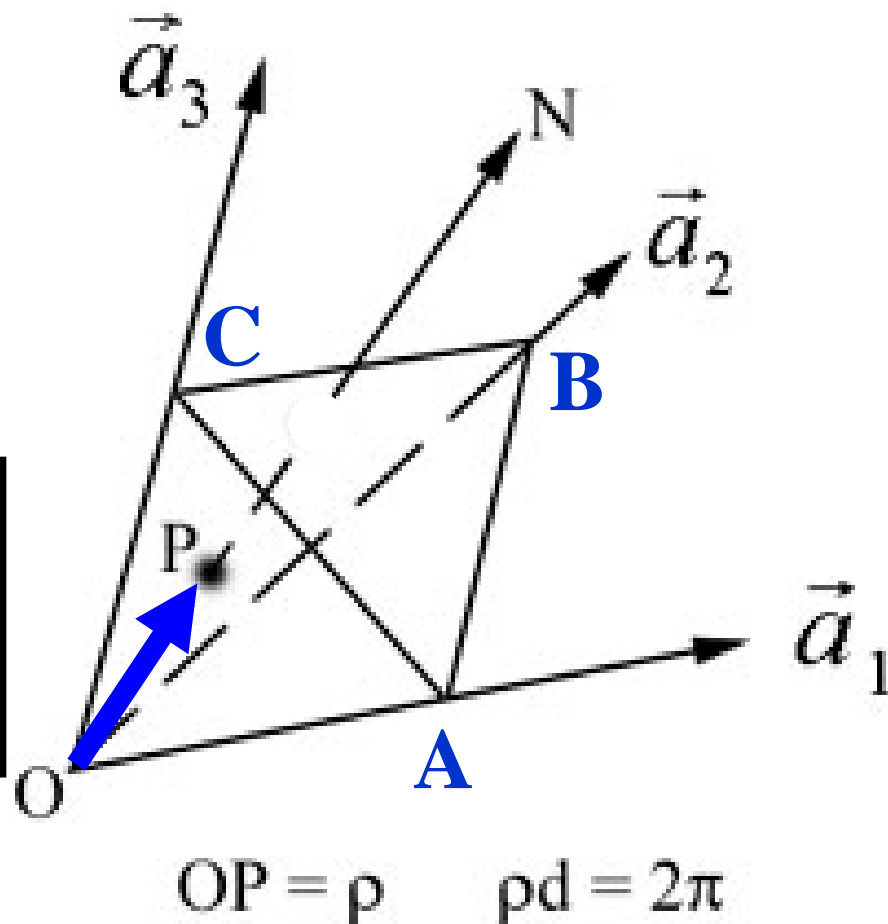
$$\rho \times d = 2\pi$$



$d$  为晶面族**ABC**的面间距

矢量  $O\vec{P}$  :

- 方向代表了晶面族法线方向



- 模量正比于晶面族面间距的倒数



$O\vec{P}$  ---- 晶面族

ABC对应

倒易矢量

$P$  ---- 晶面族

ABC对应

的倒易点

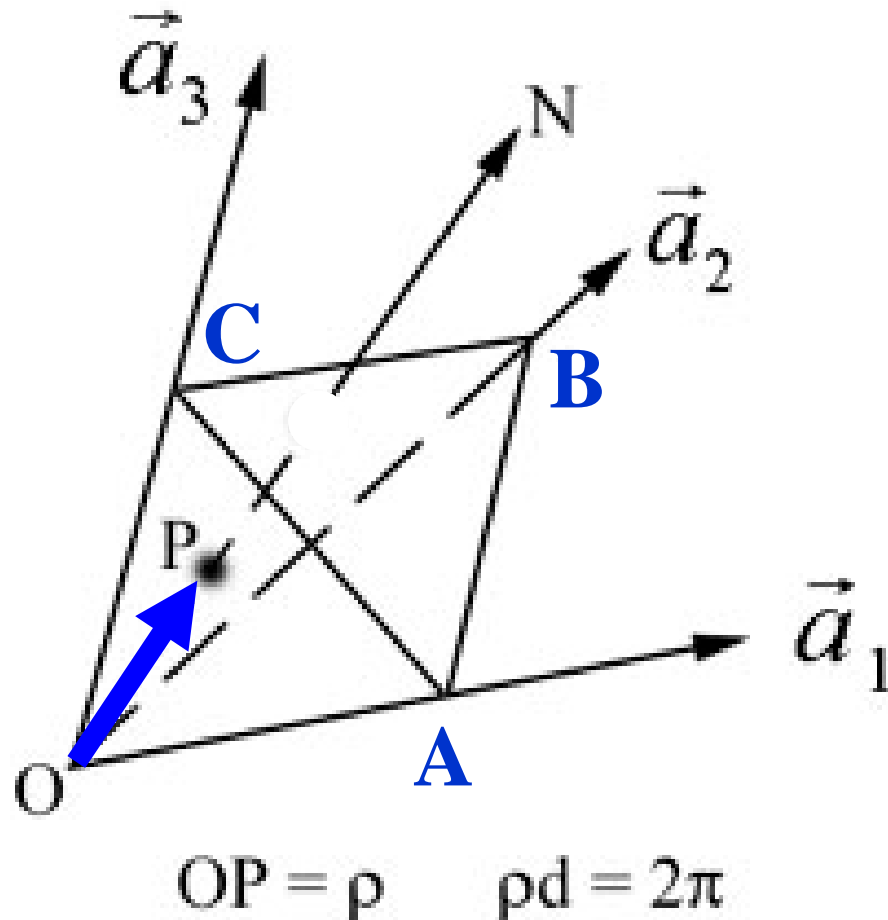


Diagram illustrating a 3D coordinate system with basis vectors  $\vec{a}_1$ ,  $\vec{a}_2$ , and  $\vec{a}_3$ . A parallelepiped is formed by these vectors. Points A, B, and C are marked on the edges. A point P is shown inside the parallelepiped, with a blue arrow pointing from the origin O to it. The distance OP is labeled as  $\rho$ . The phase difference  $\rho d$  is labeled as  $2\pi$ .



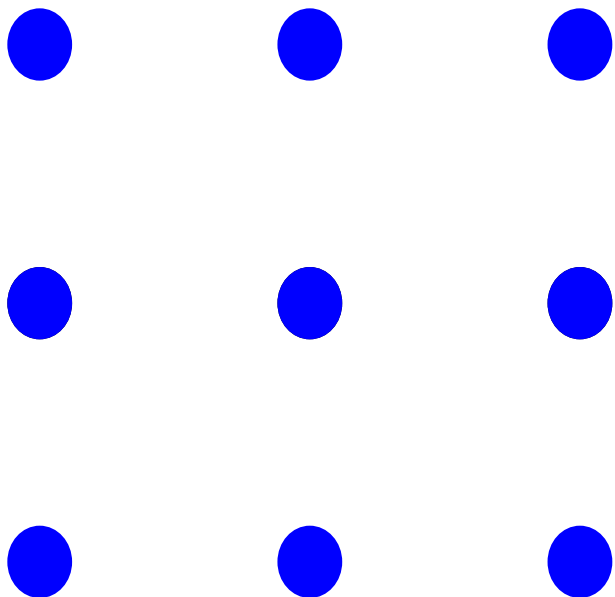


- 
- 对每一族晶面，都能做出一系列倒易点，得到一个新点阵——倒易点阵

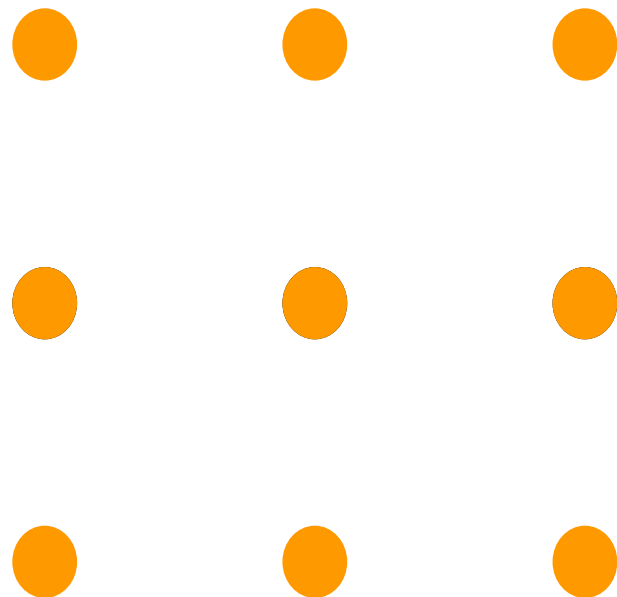
- 倒易点阵连成的格子为倒格子。
  - 结点连成的晶格为正格子。
-



正点阵

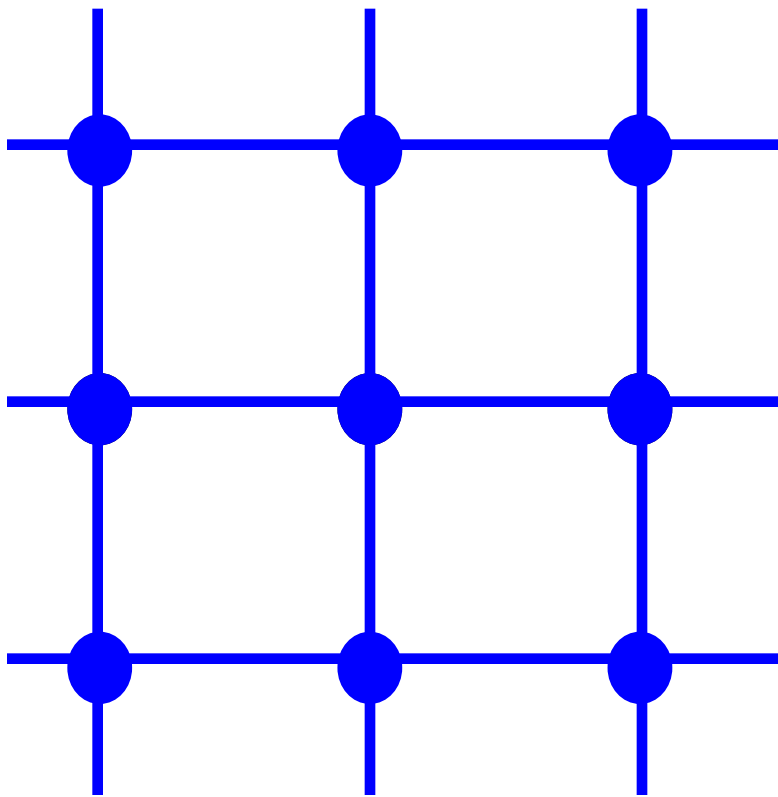


倒易点阵

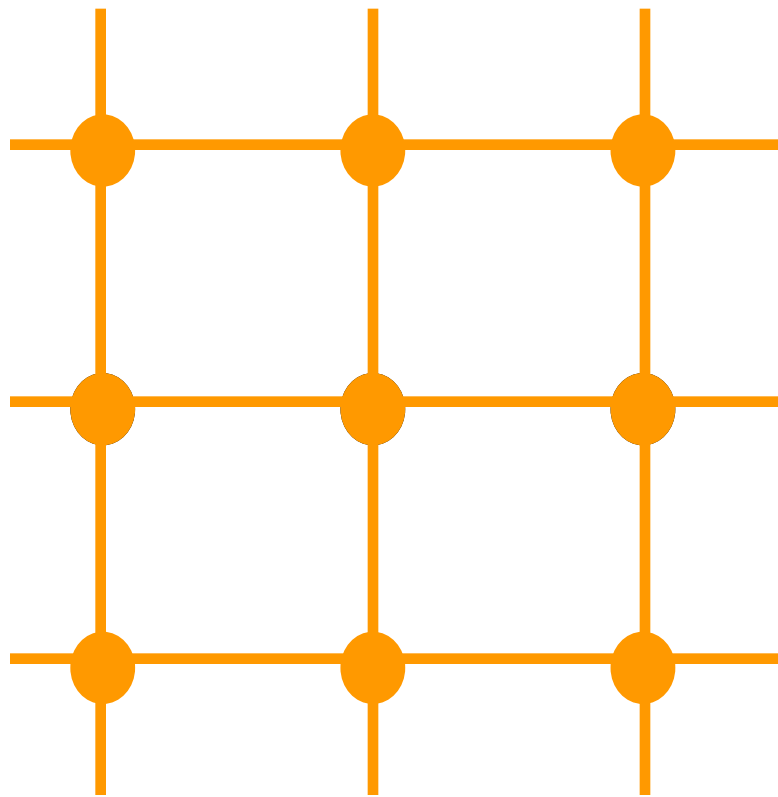




# 正格子



# 倒格子





## 2. 倒格子基矢

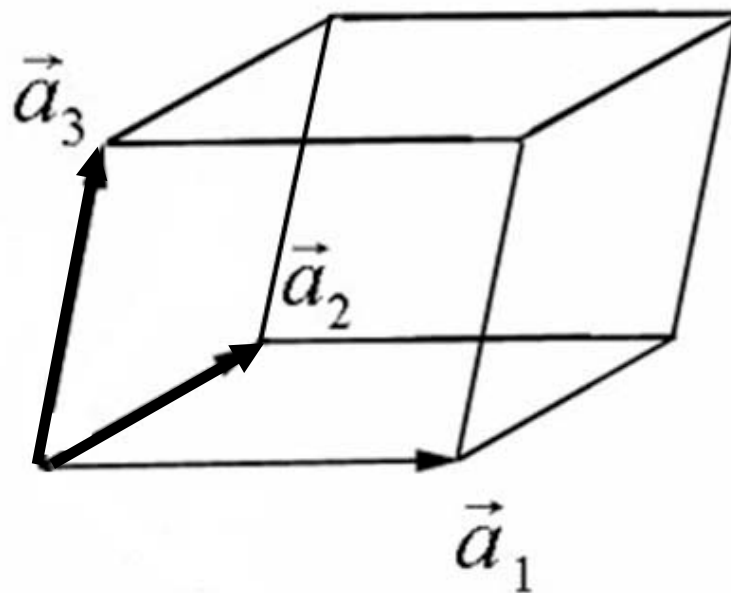
取正格子基矢为  $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \vec{a}_3$

在正格子原胞中，

$\mathbf{a}_1\mathbf{a}_2$ 、 $\mathbf{a}_2\mathbf{a}_3$ 、 $\mathbf{a}_3\mathbf{a}_1$

面各自都有对应

的晶面族。

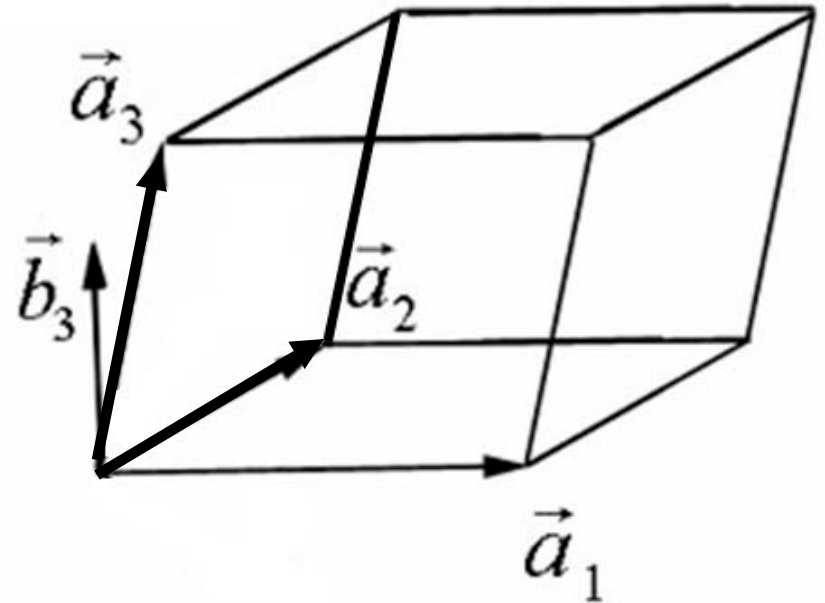




设 $a_1a_2$ 晶面族  
的面间距为  $d_3$

做  $\vec{b}_3 \perp a_1a_2$

使  $|\vec{b}_3| = 2\pi / d_3$





对 $\mathbf{a}_2\mathbf{a}_3$ 面，有

$$|\vec{b}_1| = 2\pi / d_1$$

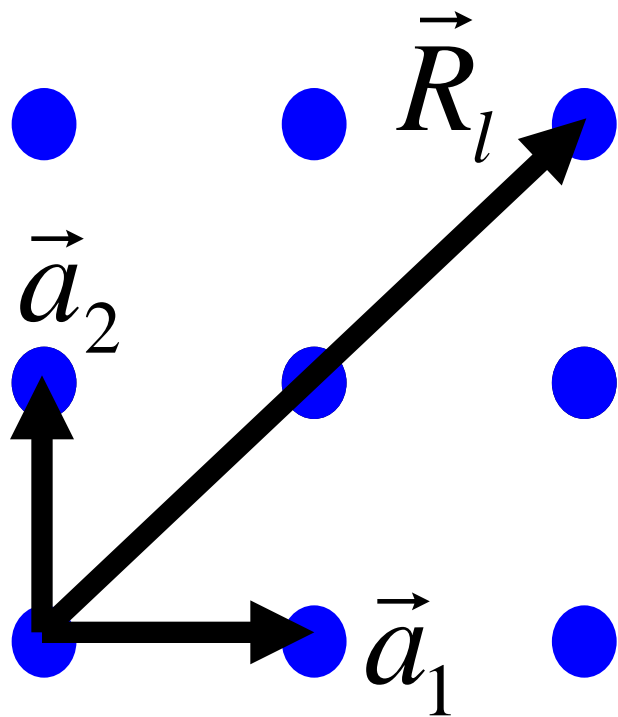
对 $\mathbf{a}_3\mathbf{a}_1$ 面，有

$$|\vec{b}_2| = 2\pi / d_2$$

$\vec{b}_1$     $\vec{b}_2$     $\vec{b}_3$  为倒格子基矢

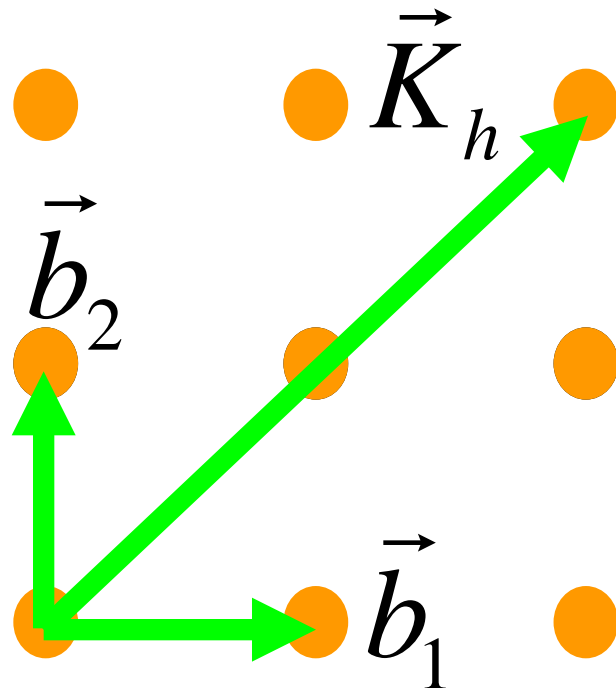


## 正格矢



$$\vec{R}_l = m\vec{a}_1 + n\vec{a}_2 + p\vec{a}_3$$

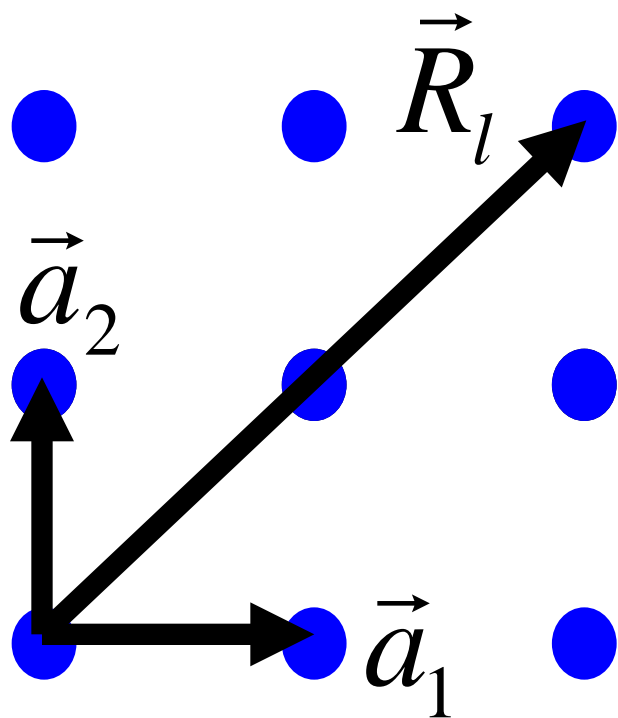
## 倒格矢



$$\vec{K}_h = h_1\vec{b}_1 + h_2\vec{b}_2 + h_3\vec{b}_3$$

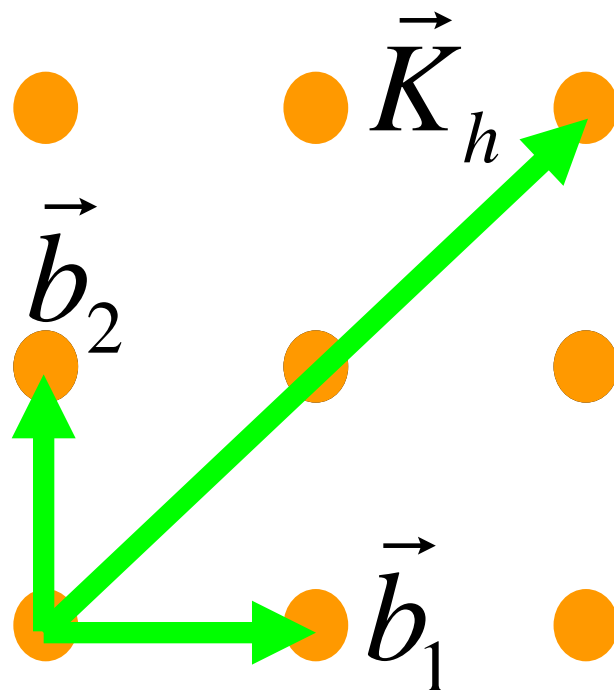


## 正格矢



$$\vec{R}_l = 2\vec{a}_1 + 2\vec{a}_2 + 0\vec{a}_3$$

## 倒格矢



$$\vec{K}_{220} = 2\vec{b}_1 + 2\vec{b}_2 + 0\vec{b}_3$$



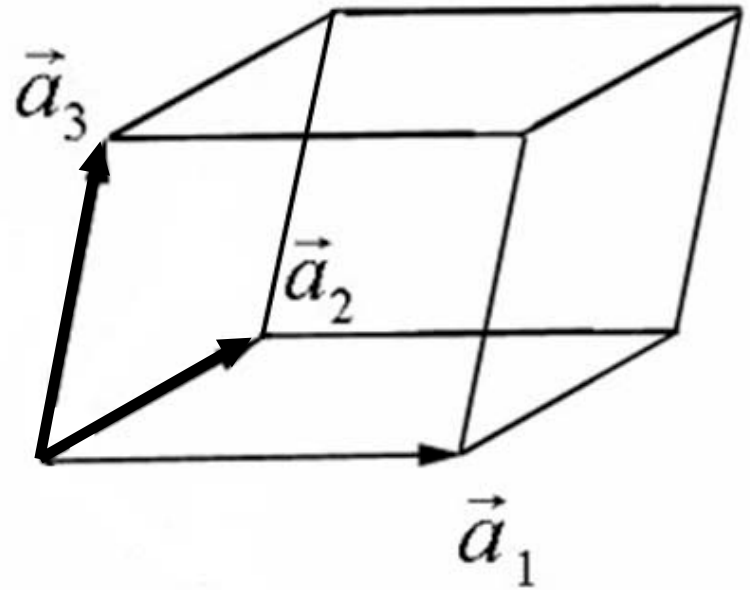


### 3、倒格子基矢与正格子基矢的解析关系

正格子原胞体积为： $\Omega = S_{a_1 a_2} h$

$S_{a_1 a_2}$  为平行六面体的底面积

$h$  为平行六面体的高

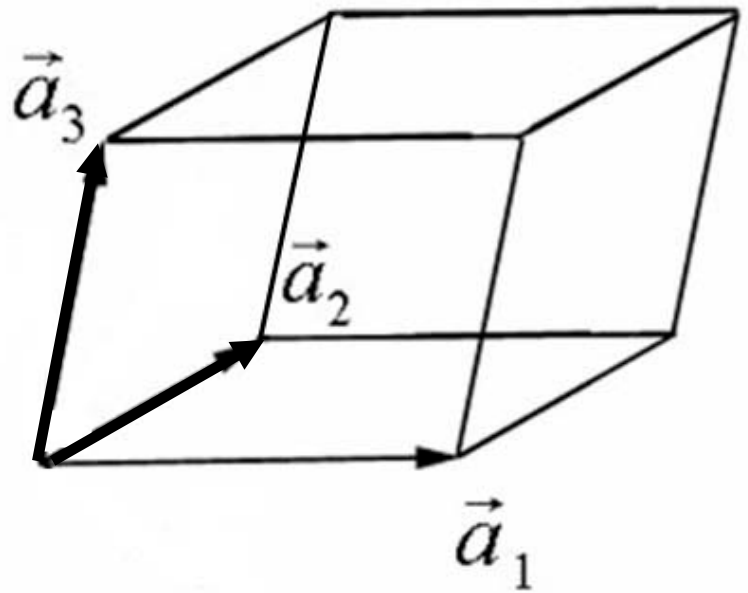




高  $h$  等于晶面族  $a_1a_2$  的面间距  $d_3$

底面积:


$$S_{a_1a_2} = |\vec{a}_1 \times \vec{a}_2|$$





---

所以  $\Omega = d_3 |\vec{a}_1 \times \vec{a}_2|$

  $\frac{1}{d_3} = \frac{|\vec{a}_1 \times \vec{a}_2|}{\Omega}$

---



---

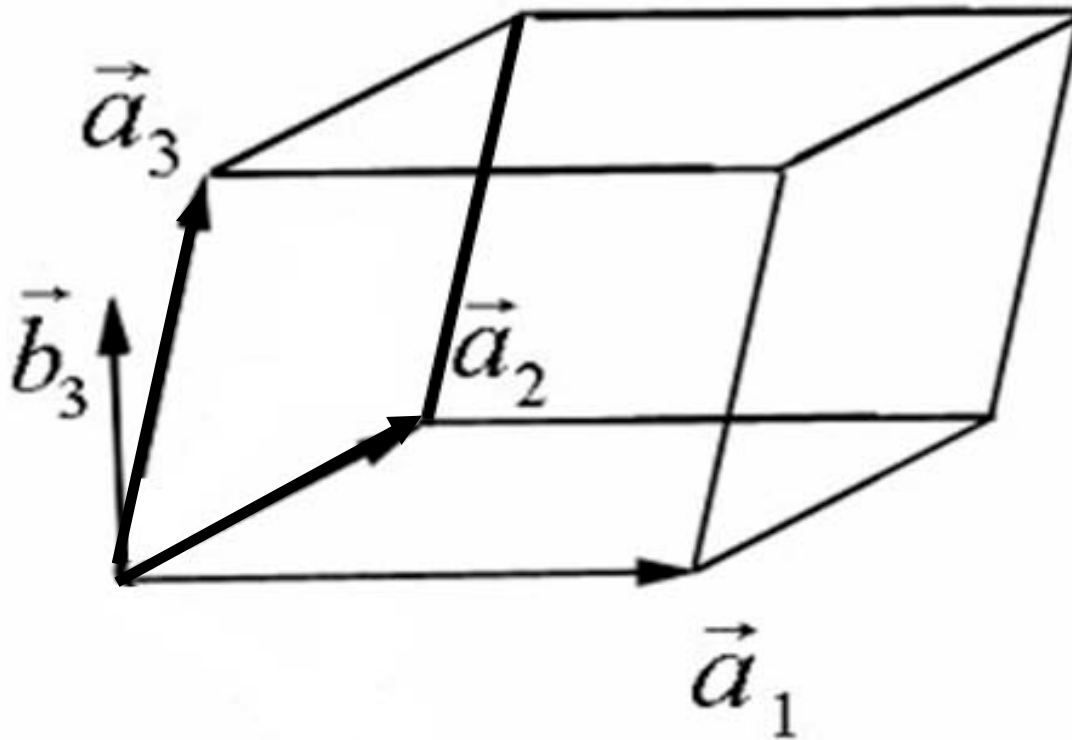
根据定义  $|\vec{b}_3| = 2\pi / d_3$

$$\rightarrow |\vec{b}_3| = \frac{2\pi |\vec{a}_1 \times \vec{a}_2|}{\Omega}$$

---



由于  $\vec{b}_3$  的方向与  $\vec{a}_1 \times \vec{a}_2$  的方向一致





---

由于  $\vec{b}_3$  的方向与  $\vec{a}_1 \times \vec{a}_2$  的方向一致

所以

$$\vec{b}_3 = \frac{2\pi(\vec{a}_1 \times \vec{a}_2)}{\Omega}$$

---



同样可得：

$$\vec{b}_2 = \frac{2\pi(\vec{a}_3 \times \vec{a}_1)}{\Omega}$$

$$\vec{b}_1 = \frac{2\pi(\vec{a}_2 \times \vec{a}_3)}{\Omega}$$



## 倒格子基矢与正格子基矢的解析关系

$$\vec{b}_3 = \frac{2\pi(\vec{a}_1 \times \vec{a}_2)}{\Omega}$$

$$\vec{b}_2 = \frac{2\pi(\vec{a}_3 \times \vec{a}_1)}{\Omega}$$

$$\vec{b}_1 = \frac{2\pi(\vec{a}_2 \times \vec{a}_3)}{\Omega}$$





---

很容易证明：

$$\vec{a}_i \cdot \vec{b}_j = 2\pi\delta_{ij} = \begin{cases} 2\pi & (i = j) \\ 0 & (i \neq j) \end{cases}$$

---



## 4. 倒格子的性质

(1). 倒易点阵与正点阵互为倒易关系

(2). 正格子原胞体积 $\Omega$ 与倒格子原胞体积 $\Omega^*$ 之间满足关系:

$$\Omega^* = \frac{(2\pi)^3}{\Omega}$$



- 证明:

正格子原胞体积  $\Omega$  与倒格子原胞体积

$\Omega^*$ 之间满足关系:

$$\Omega^* = \frac{(2\pi)^3}{\Omega}$$



---

$$\Omega^* = \vec{b}_1 \cdot (\vec{b}_2 \times \vec{b}_3)$$

$$= \left( \frac{2\pi}{\Omega} \right)^3 (\vec{a}_2 \times \vec{a}_3) \cdot [(\vec{a}_3 \times \vec{a}_1) \times (\vec{a}_1 \times \vec{a}_2)]$$

---



$$\vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C}) = (A \cdot C) \cdot B - (A \cdot B) \cdot C$$



$$\begin{aligned} & (\vec{a}_3 \times \vec{a}_1) \times (\vec{a}_1 \times \vec{a}_2) \\ &= [(\vec{a}_3 \times \vec{a}_1) \cdot \vec{a}_2] \cdot \vec{a}_1 - [(\vec{a}_3 \times \vec{a}_1) \cdot \vec{a}_1] \cdot \vec{a}_2 \\ &= \Omega \vec{a}_1 \end{aligned}$$



$$\begin{aligned}\Omega^* &= \left(\frac{2\pi}{\Omega}\right)^3 (\vec{a}_2 \times \vec{a}_3) \cdot [(\vec{a}_3 \times \vec{a}_1) \times (\vec{a}_1 \times \vec{a}_2)] \\ &= \frac{(2\pi)^3}{\Omega^3} (\vec{a}_2 \times \vec{a}_3) \cdot \Omega \vec{a}_1 \\ &= \frac{(2\pi)^3}{\Omega^2} (\vec{a}_2 \times \vec{a}_3) \cdot \vec{a}_1 = \frac{(2\pi)^3}{\Omega}\end{aligned}$$

得证!



### (3). 正格子晶面族 $(h_1h_2h_3)$ 和 倒格矢

$$\vec{K}_h = h_1\vec{b}_1 + h_2\vec{b}_2 + h_3\vec{b}_3$$

正交。



---

这表明：

$(h_1h_2h_3)$ 晶面的法线适量为：

$$\vec{K}_h = h_1\vec{b}_1 + h_2\vec{b}_2 + h_3\vec{b}_3$$

---





- 证明:

正格子晶面族  $(h_1h_2h_3)$  和 倒格矢

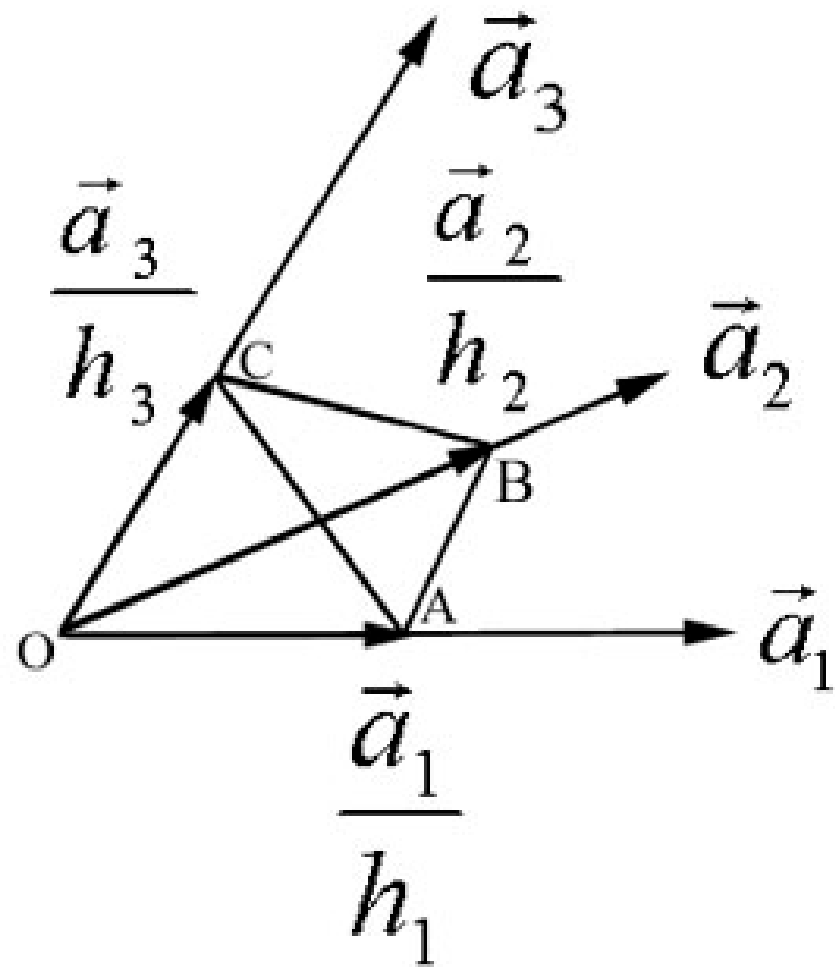
$$\vec{K}_h = h_1\vec{b}_1 + h_2\vec{b}_2 + h_3\vec{b}_3$$

正交。



晶面族( $h_1h_2h_3$ ) 中  
最靠近原点的晶  
面ABC在基矢上  
的截距为:

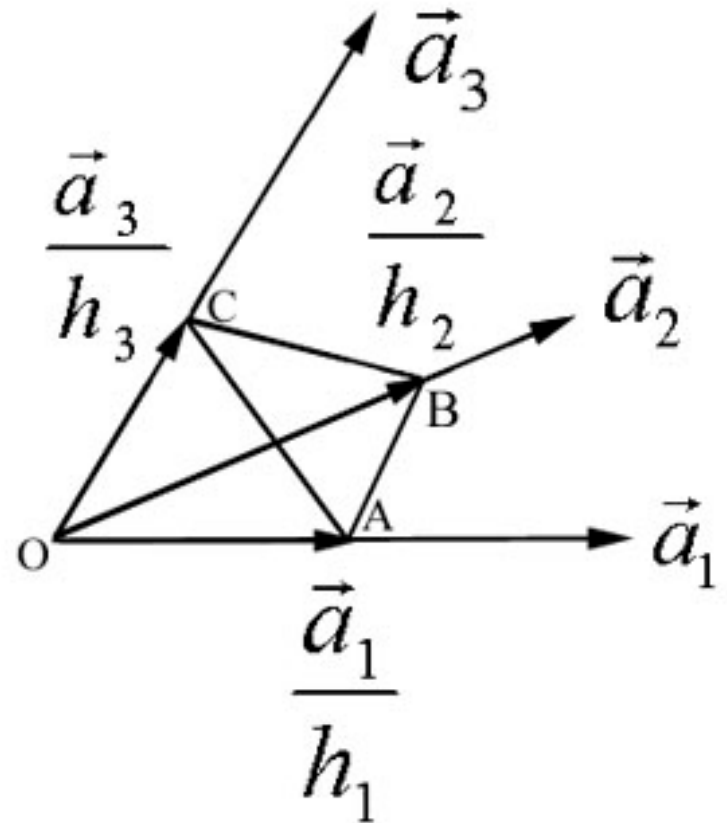
$$\frac{\vec{a}_1}{h_1}, \frac{\vec{a}_2}{h_2}, \frac{\vec{a}_3}{h_3}$$





$$C\vec{A} = \frac{\vec{a}_1}{h_1} - \frac{\vec{a}_3}{h_3}$$

$$C\vec{B} = \frac{\vec{a}_2}{h_2} - \frac{\vec{a}_3}{h_3}$$





矢量  $C\vec{A}$  和  $C\vec{B}$  在ABC平面内

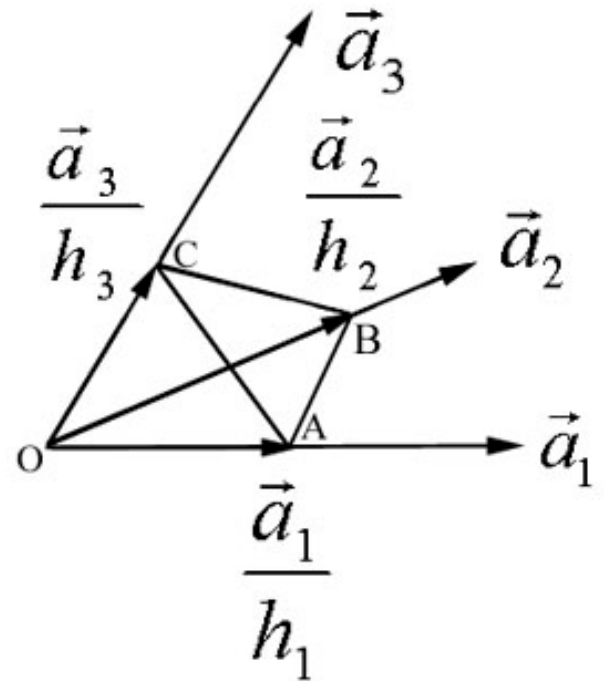


要证明  $\vec{K}_h$  与晶面族  $(h_1h_2h_3)$  正交



只需证明:

$$\vec{K}_h \cdot C\vec{A} = \vec{K}_h \cdot C\vec{B} = 0$$





利用  $\vec{a}_i \cdot \vec{b}_j = 2\pi\delta_{ij}$  ， 很容易证明：

$$\vec{K}_h \cdot C\vec{A} =$$

$$(h_1\vec{b}_1 + h_2\vec{b}_2 + h_3\vec{b}_3) \cdot \left(\frac{\vec{a}_1}{h_1} - \frac{\vec{a}_3}{h_3}\right)$$

$$= \vec{b}_1 \cdot \vec{a}_1 - \vec{b}_3 \cdot \vec{a}_3 = 0$$



$$\vec{K}_h \cdot C\vec{B} =$$

$$(h_1\vec{b}_1 + h_2\vec{b}_2 + h_3\vec{b}) \cdot \left(\frac{\vec{a}_2}{h_2} - \frac{\vec{a}_3}{h_3}\right)$$

$$= \vec{b}_2 \cdot \vec{a}_2 - \vec{b}_3 \cdot \vec{a}_3 = 0$$



$$\vec{K}_h \cdot C\vec{A} = \vec{K}_h \cdot C\vec{B} = 0$$

+

$C\vec{A}$ 和 $C\vec{B}$  在 $(h_1h_2h_3)$ 面内，不平行



$\vec{K}_h$  与晶面族 $(h_1h_2h_3)$ 正交



$$\vec{K}_h = h_1 \vec{b}_1 + h_2 \vec{b}_2 + h_3 \vec{b}_3$$

与晶面族  $(h_1 h_2 h_3)$  正交



倒格矢  $\vec{K}_h = h_1 \vec{b}_1 + h_2 \vec{b}_2 + h_3 \vec{b}_3$

就是晶面族  $(h_1 h_2 h_3)$  的法线

得证!





(4). 倒格矢  $\vec{K}_h = h_1 \vec{b}_1 + h_2 \vec{b}_2 + h_3 \vec{b}_3$

的模量正比于晶面族 $(h_1 h_2 h_3)$ 面  
间距的倒数。



**$(h_1h_2h_3)$ 晶面的面间距:**

$$d_{h_1h_2h_3} = \frac{2\pi}{\left| \vec{K}_{h_1h_2h_3} \right|}$$

$$\vec{K}_h = h_1\vec{b}_1 + h_2\vec{b}_2 + h_3\vec{b}_3$$



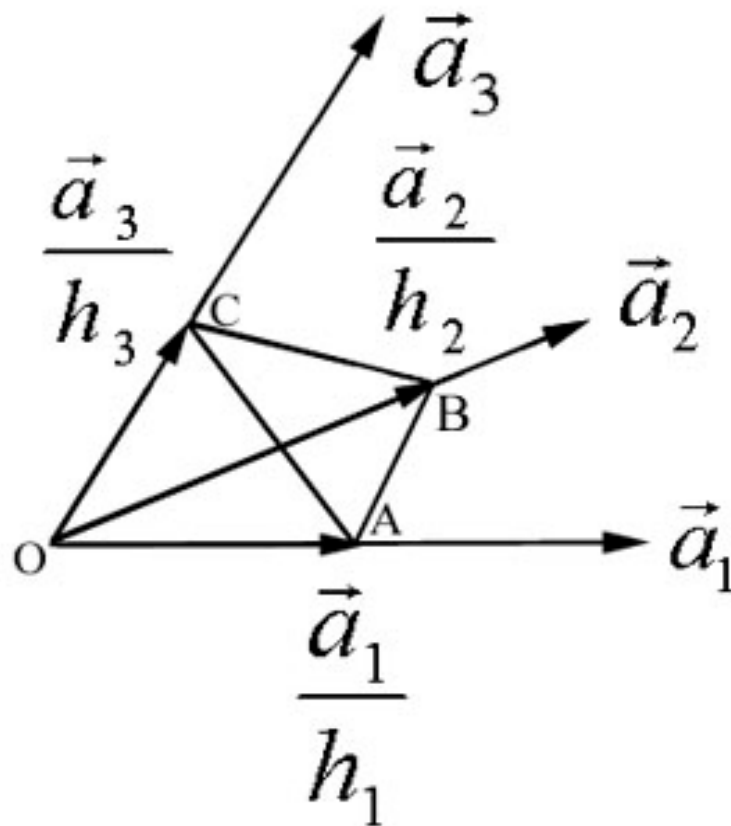
- **证明:**

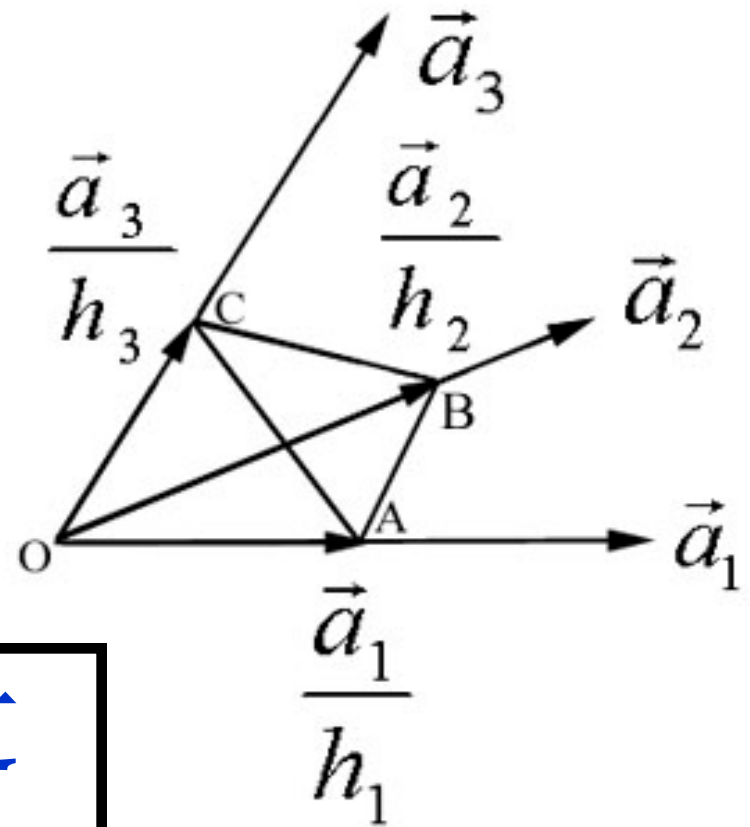
**倒格矢**  $\vec{K}_h = h_1 \vec{b}_1 + h_2 \vec{b}_2 + h_3 \vec{b}_3$

**的模量正比于晶面族( $h_1 h_2 h_3$ )面  
间距的倒数。**



**ABC面是晶面族  
( $h_1h_2h_3$ )中距离原  
点最近的晶面**

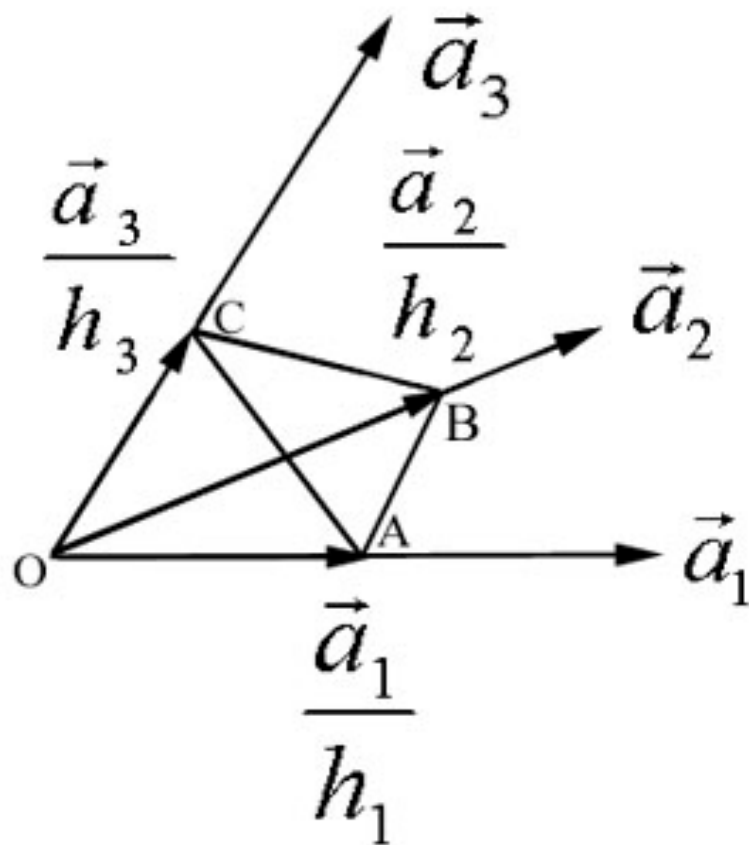


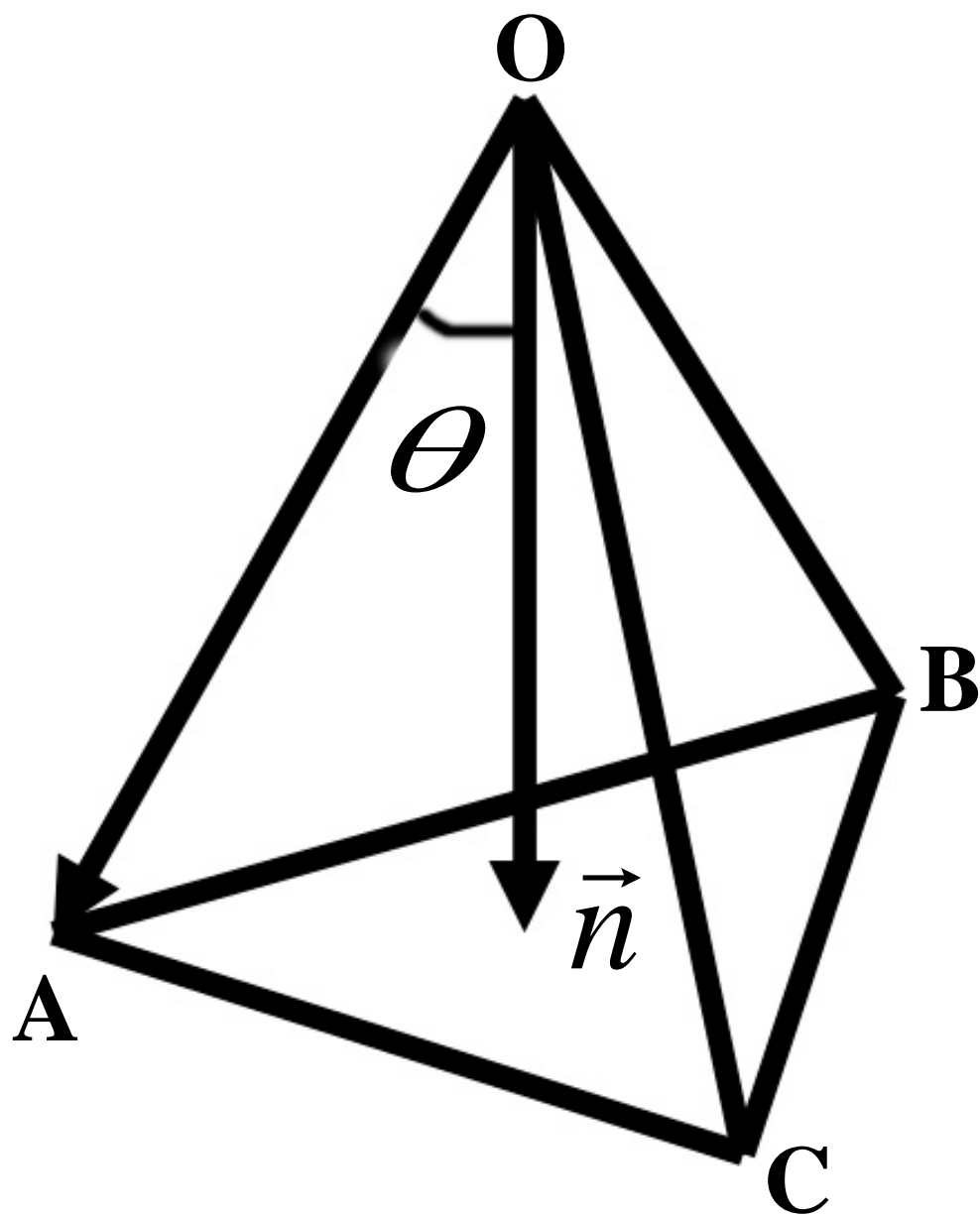


原点O也是格点，过  
原点O也存在一个晶  
面与ABC面平行



晶面族的面间距  
 $d_{h_1h_2h_3}$  等于坐标  
原点O到ABC面  
的垂直距离。





$$h = |\vec{OA}| \cos \theta$$

$$= \vec{OA} \cdot \vec{n}$$

$\vec{n}$  为ABC面法  
线的单位矢量



晶面族( $h_1h_2h_3$ ) 法线为

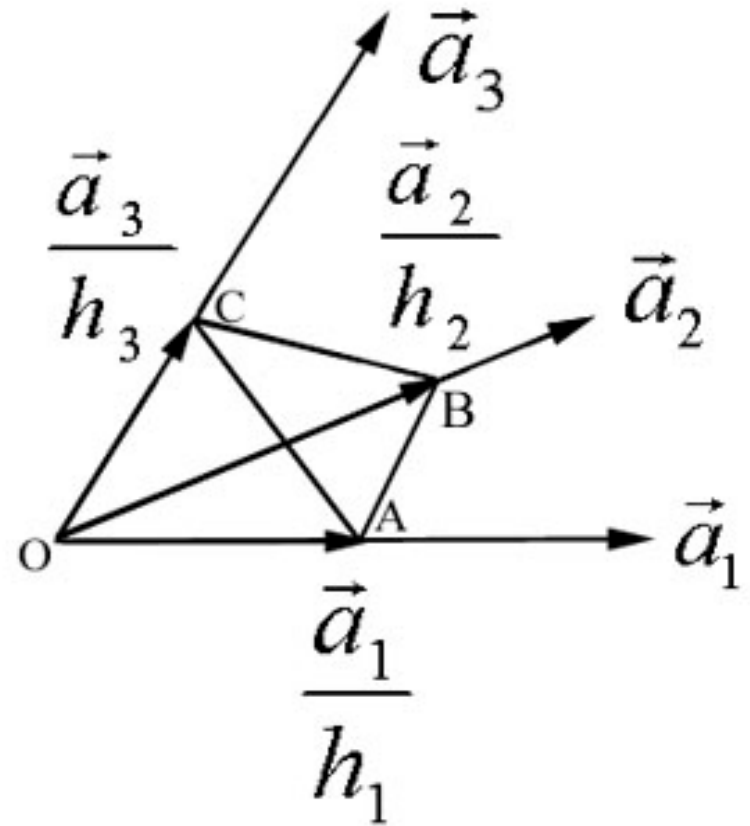
$$\vec{K}_h = h_1\vec{b}_1 + h_2\vec{b}_2 + h_3\vec{b}_3$$



晶面族( $h_1h_2h_3$ ) 法线的单位矢量为

$$\vec{n} = \frac{\vec{K}_h}{|\vec{K}_h|}$$





晶面族的面间距:

$$d_{h_1 h_2 h_3} = \frac{\vec{a}_1}{h_1} \cdot \frac{\vec{K}_h}{|\vec{K}_h|}$$



$$d_{h_1 h_2 h_3} = \frac{\vec{a}_1}{h_1} \cdot \frac{(h_1 \vec{b}_1 + h_2 \vec{b}_2 + h_3 \vec{b}_3)}{|\vec{K}_h|}$$

$$= \frac{2\pi}{|\vec{K}_h|}$$

倒格矢  $\vec{K}_h$  的模量正比  
于晶面族 $(h_1 h_2 h_3)$ 面间  
距的倒数。

得证!



(5). 倒格矢  $\vec{K}_h$  与正格矢  $\vec{R}_l$  恒满足

$$\vec{R}_l \cdot \vec{K}_h = 2\pi\mu$$

$$(\mu = 0, \pm 1, \pm 2 \dots\dots)$$





$$\vec{R}_l \cdot \vec{K}_h = 2\pi\mu$$

$$(\mu = 0, \pm 1, \pm 2 \dots)$$

反过来，若两个矢量恒满足该关系，其中一个为正格矢，另一个必定为倒格矢。

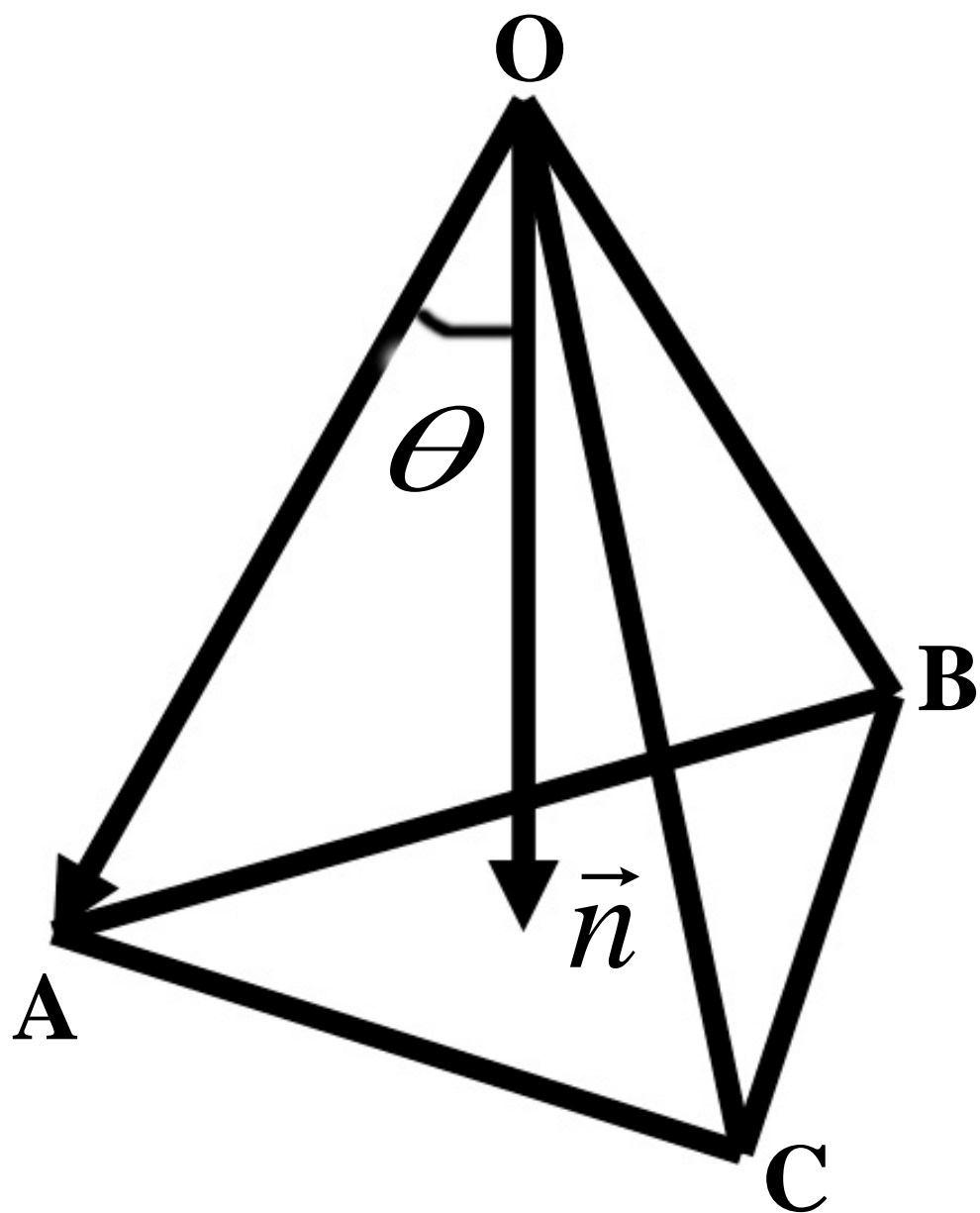


- 证明:

倒格矢  $\vec{K}_h$  与正格矢  $\vec{R}_l$  恒满足

$$\vec{R}_l \cdot \vec{K}_h = 2\pi\mu$$

$$(\mu = 0, \pm 1, \pm 2 \dots\dots)$$



$$h = |\vec{OA}| \cos \theta$$

$$= \vec{OA} \cdot \vec{n}$$

$\vec{n}$  为ABC面法  
线的单位矢量

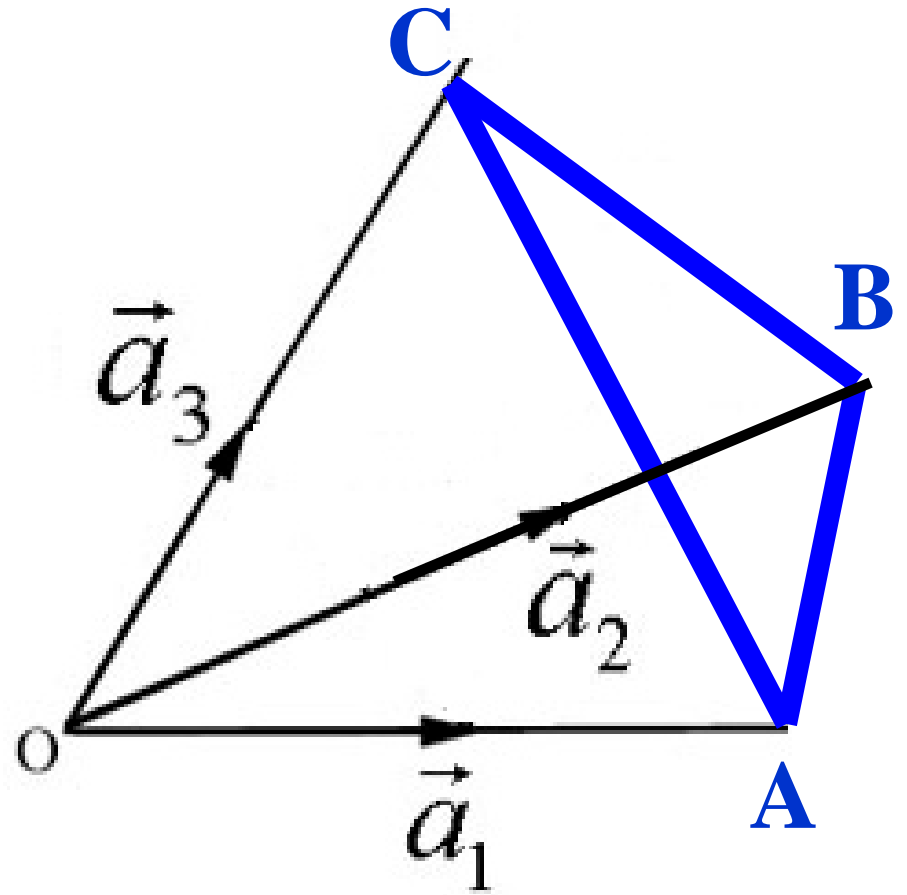


在晶面族  $(h_1h_2h_3)$

中, 若晶面 **ABC**

到原点的距离为

$$\mu d_{h_1h_2h_3}$$

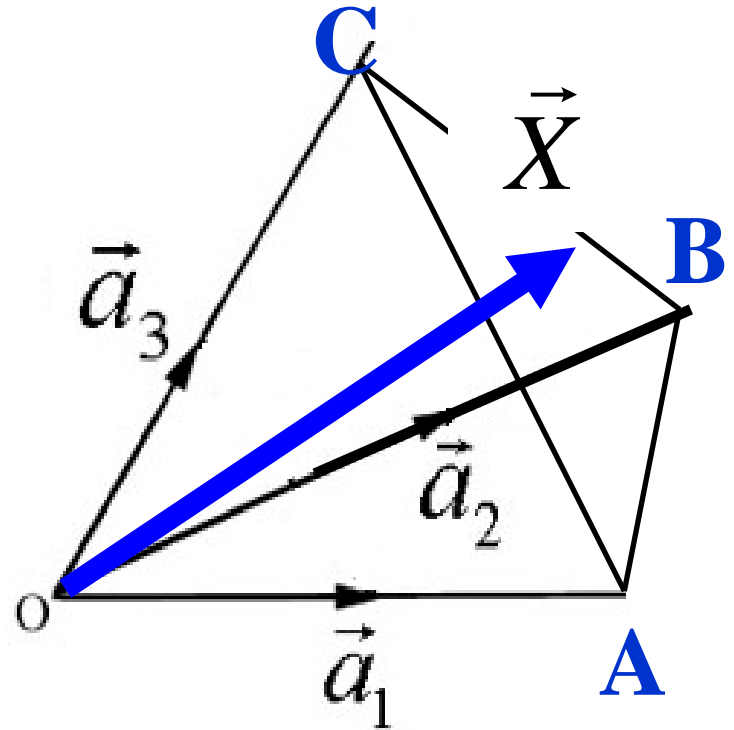




晶面ABC的方程为：

$$\vec{X} \cdot \frac{\vec{K}_h}{|\vec{K}_h|} = \mu d_{h_1 h_2 h_3}$$

$$(\mu = 0, \pm 1, \pm 2, \dots)$$



$\vec{X}$  为晶面上任一点的位矢

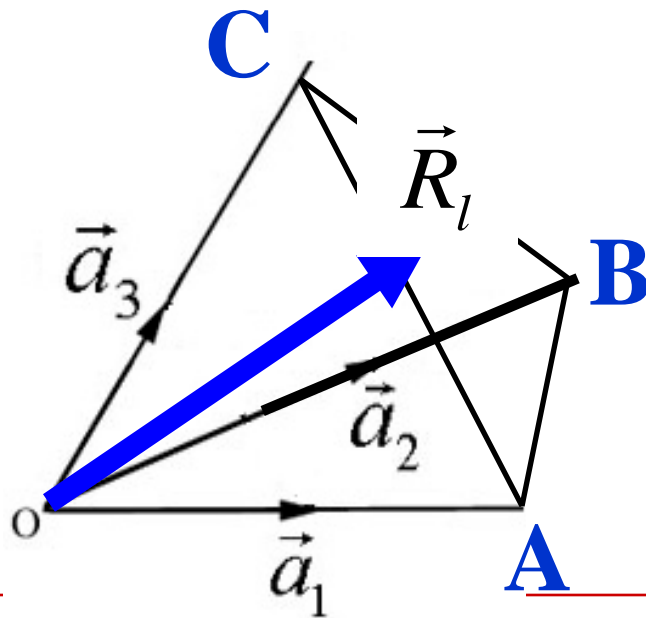





对于该晶面上的格矢

$$\vec{R}_l = l_1 \vec{a}_1 + l_2 \vec{a}_2 + l_3 \vec{a}_3$$

关系也成立






$$\vec{R}_l \bullet \frac{\vec{K}_h}{|\vec{K}_h|} = \mu d_{h_1 h_2 h_3}$$

$$(\mu = 0, \pm 1, \pm 2, \dots)$$



而

$$d_{h_1 h_2 h_3} = \frac{2\pi}{\left| \vec{K}_h \right|}$$



$$\vec{R}_l \cdot \frac{\vec{K}_h}{\left| \vec{K}_h \right|} = \mu d_{h_1 h_2 h_3} = \mu \frac{2\pi}{\left| \vec{K}_h \right|}$$



$$\vec{R}_l \cdot \vec{K}_h = 2\pi\mu$$

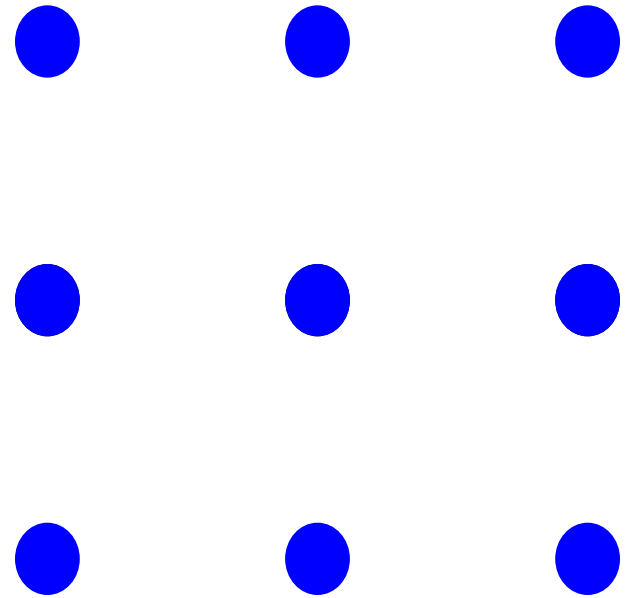
$$(\mu = 0, \pm 1, \pm 2 \dots)$$

反过来，若两个矢量恒满足该关系，  
其中一个为正格矢，另一个必定为  
倒格矢。



## 5. 倒格子所反映的物理本质

由于晶体周期性，晶体中任  
何一点  $\vec{r}$  的物  
理量  $\Gamma(\vec{r})$  也具  
有周期性





---

其数学表达式为：

$$\Gamma(\vec{r} + \vec{R}_l) = \Gamma(\vec{r})$$

$\vec{R}_l = l_1 \vec{a}_1 + l_2 \vec{a}_2 + l_3 \vec{a}_3$  为正格矢，

代表了晶体的周期性.

---



将  $\Gamma(\vec{r})$  和  $\Gamma(\vec{r} + \vec{R}_l)$  展成Fourier级数

$$\Gamma(\vec{r}) = \sum_{h_1 h_2 h_3} \Gamma(\vec{K}_h) e^{i\vec{K}_h \cdot \vec{r}}$$

$$\Gamma(\vec{r} + \vec{R}_l) = \sum_{h_1 h_2 h_3} \Gamma(\vec{K}_h) e^{i\vec{K}_h \cdot (\vec{R}_l + \vec{r})}$$



$$\Gamma(\vec{r} + \vec{R}_l) = \Gamma(\vec{r})$$



$$e^{i\vec{K} \cdot \vec{R}_l} = 1 \longrightarrow \vec{K}_l \cdot \vec{R}_l = 2\pi\mu$$

由于  $\vec{R}_l$  为正格矢，所以  $\vec{K}_h$  为倒格矢





---

**同一个物理量在正格子中的表述  
和在倒格子中的表述之间遵守Fourier  
变换关系。正格子与倒格子之间通过  
Fourier变换关系联系起来。**

---



$$\vec{b}_3 = \frac{2\pi(\vec{a}_1 \times \vec{a}_2)}{\Omega}$$

$$\vec{b}_2 = \frac{2\pi(\vec{a}_3 \times \vec{a}_1)}{\Omega}$$

$$\vec{b}_1 = \frac{2\pi(\vec{a}_2 \times \vec{a}_3)}{\Omega}$$

倒格子空间中基矢模量的量纲为  $m^{-1}$



倒格矢  $\vec{K}_h$  模量的量纲为  $m^{-1}$

$$\vec{K}_h = h_1 \vec{b}_1 + h_2 \vec{b}_2 + h_3 \vec{b}_3$$

倒格矢与波矢的量纲相同，倒

格矢  $\vec{K}_h$  也可以理解为波矢。



---

波矢空间常被称为状态空间，倒格子空间常被理解为状态空间( $\vec{k}$  空间)

**正格子是晶体在坐标空间的体现，  
倒格子是晶体在状态空间的化身。**

---



## 6. 布里渊区

在倒格子空间中，做某倒格点到它最近邻和次近邻倒格点连线的垂直平分面，由这些垂直平分面所围成的多面体，该多面体所围成的区域称为**第一布里渊区**

---



- 除第一布里渊区外，还有第二布里渊区、第三布里渊区以及更高阶的布里渊区。
- 每个布里渊区的体积都等于倒格子原胞的体积。



- 
- 第二、第三布里渊区可平移倒格矢整数倍至第一布里渊区。
  - 在各阶布里渊区中再没有其它倒格矢的垂直平分面通过。
-



## (1)、二维正方格子的布里渊区

二维正方格子的原胞基矢为：

$$\vec{a}_1 = a\vec{i}$$

$$\vec{a}_2 = a\vec{j}$$

引入：

$$\vec{a}_3 = c\vec{k}$$

---





$$\vec{a}_1 = a\vec{i}$$

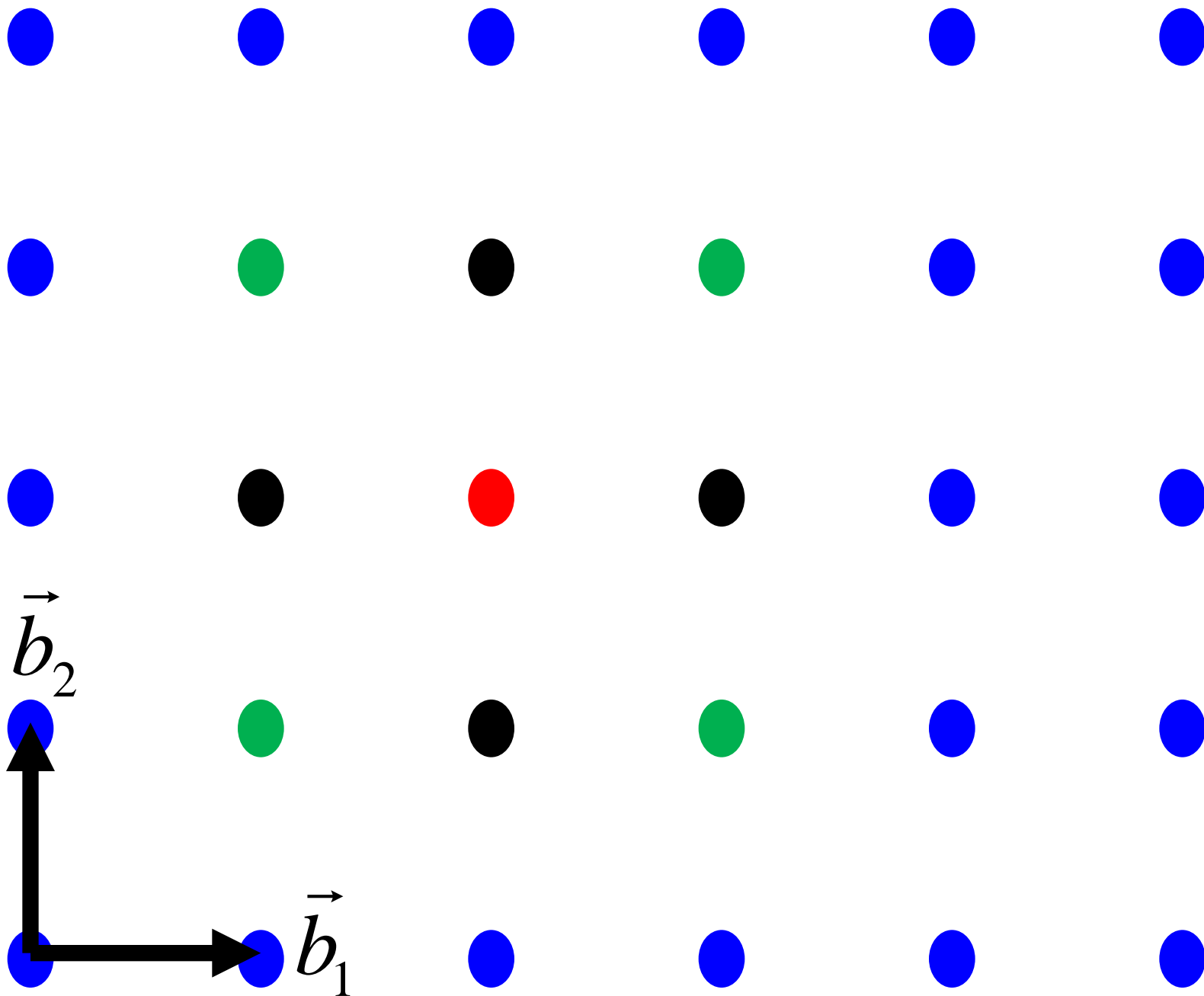
$$\vec{a}_2 = a\vec{j}$$

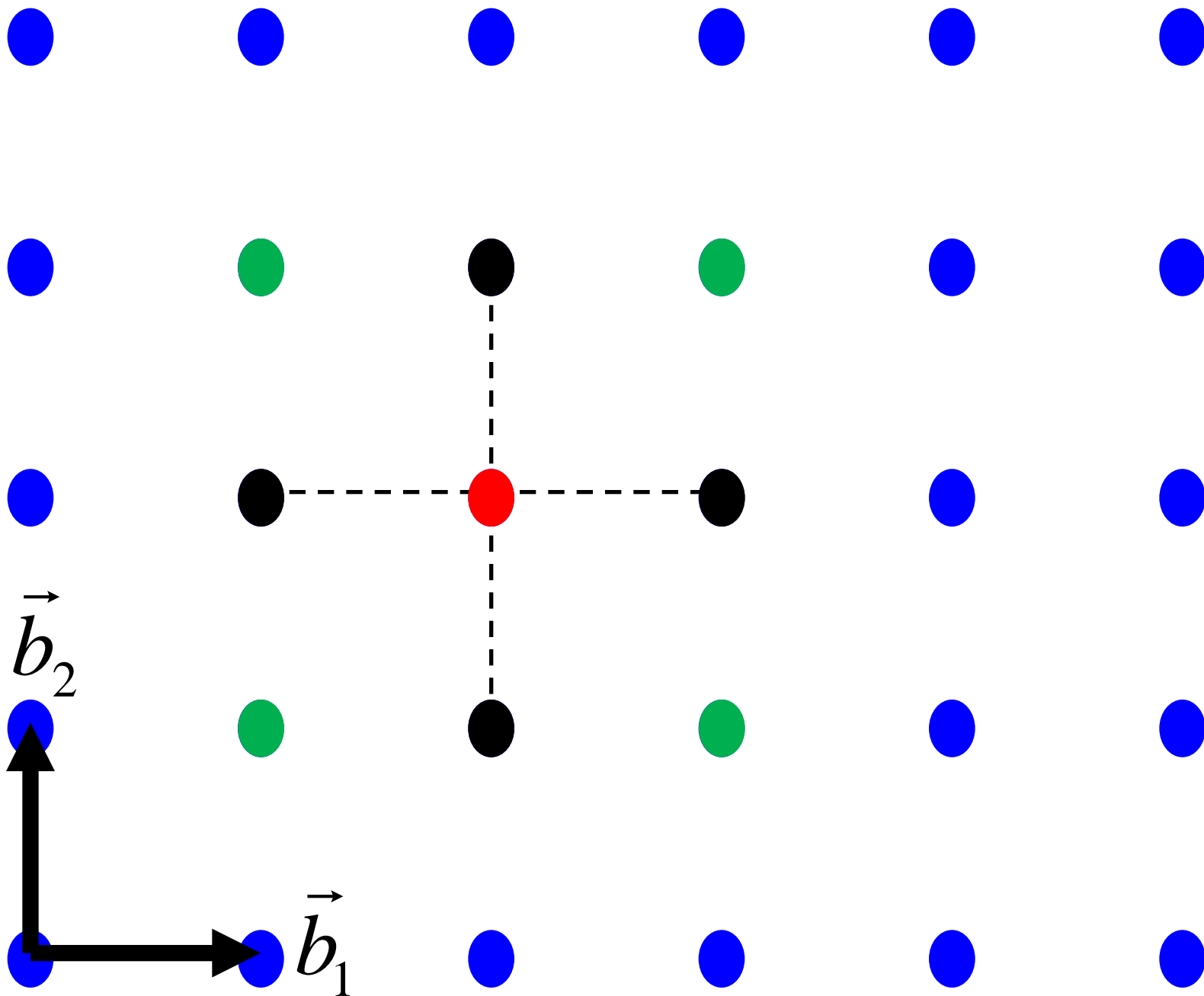
$$\vec{a}_3 = c\vec{k}$$

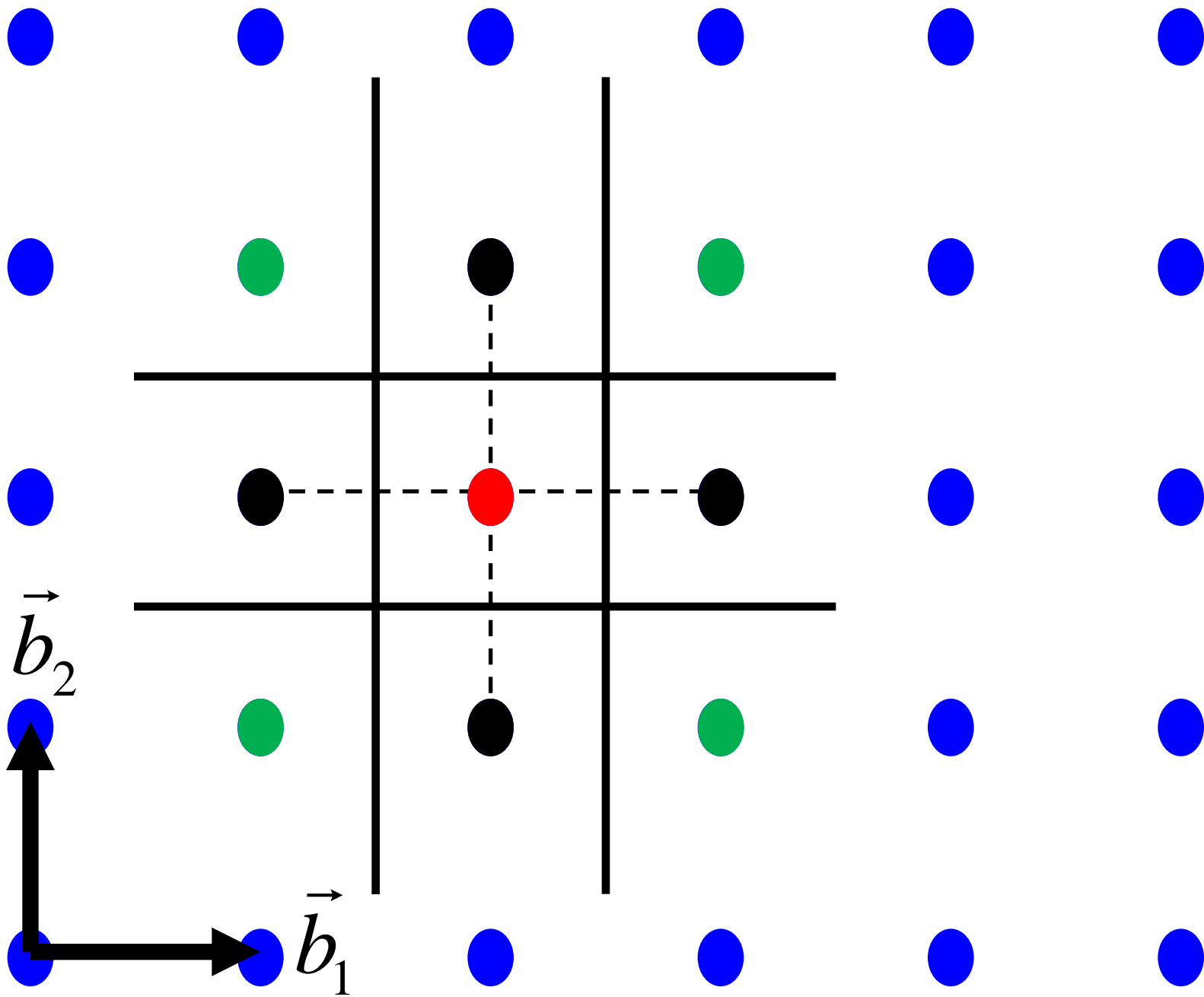
其相应的倒格子原胞基矢为：

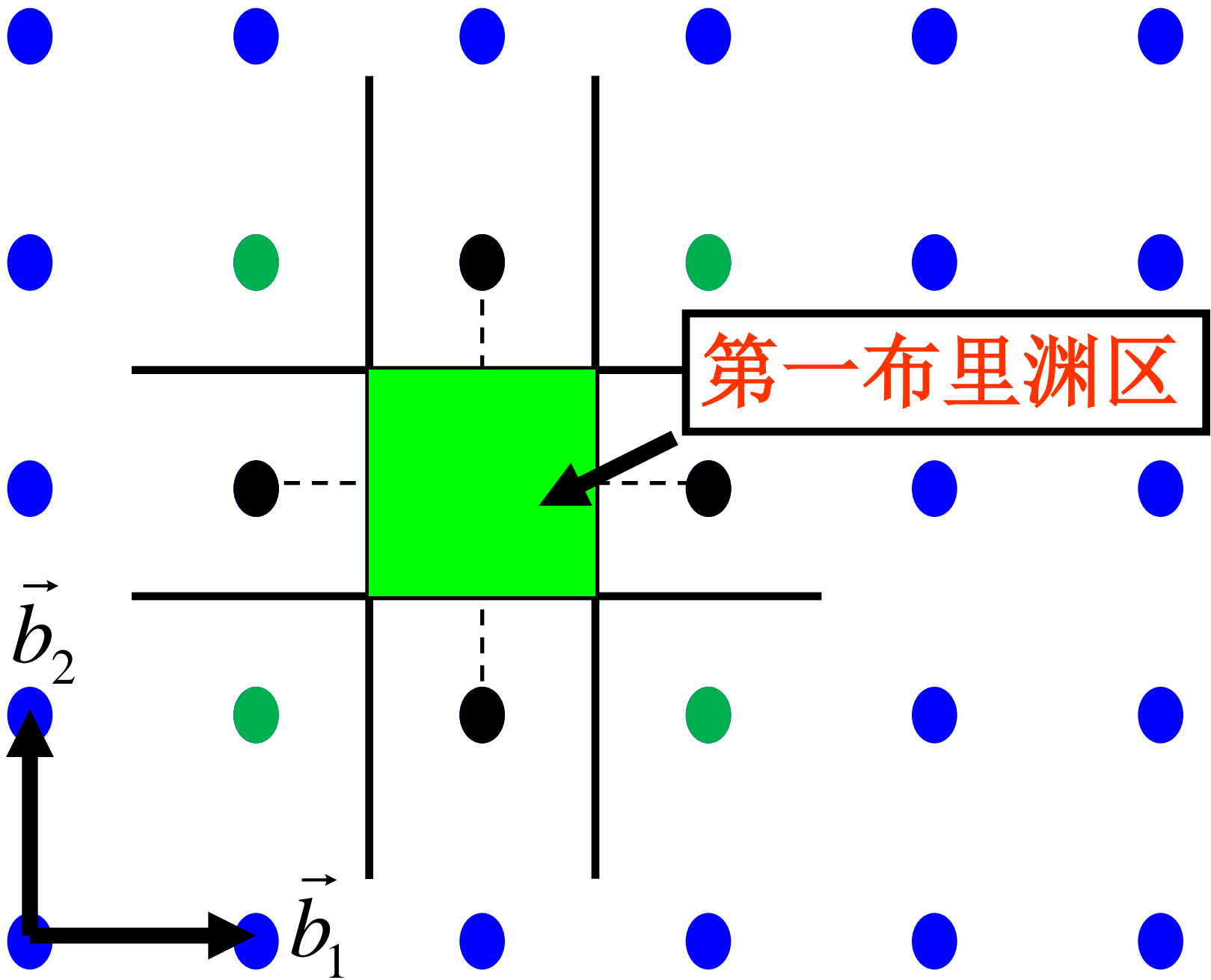
$$\vec{b}_1 = \frac{2\pi}{a} \vec{i}$$

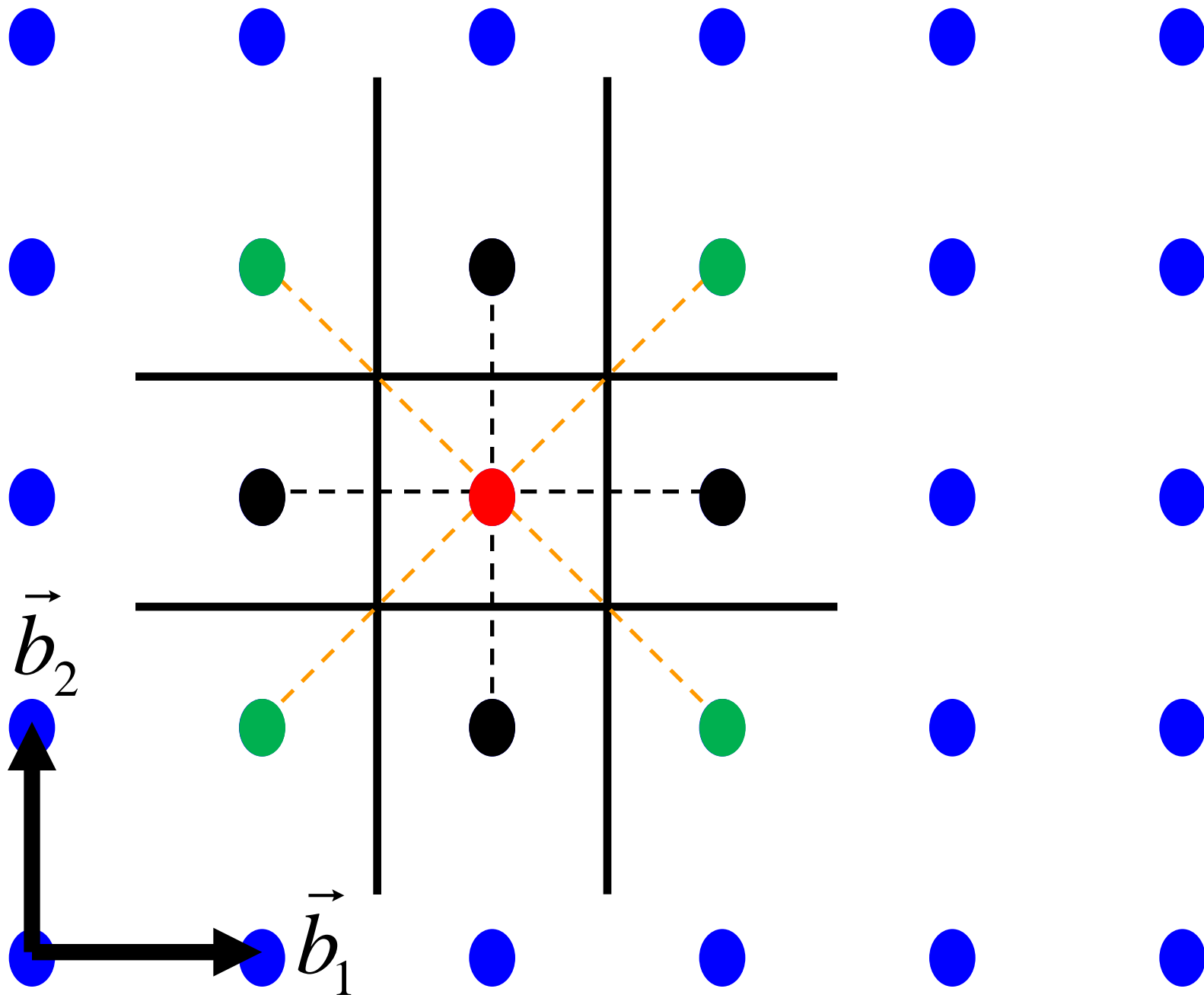
$$\vec{b}_2 = \frac{2\pi}{a} \vec{j}$$

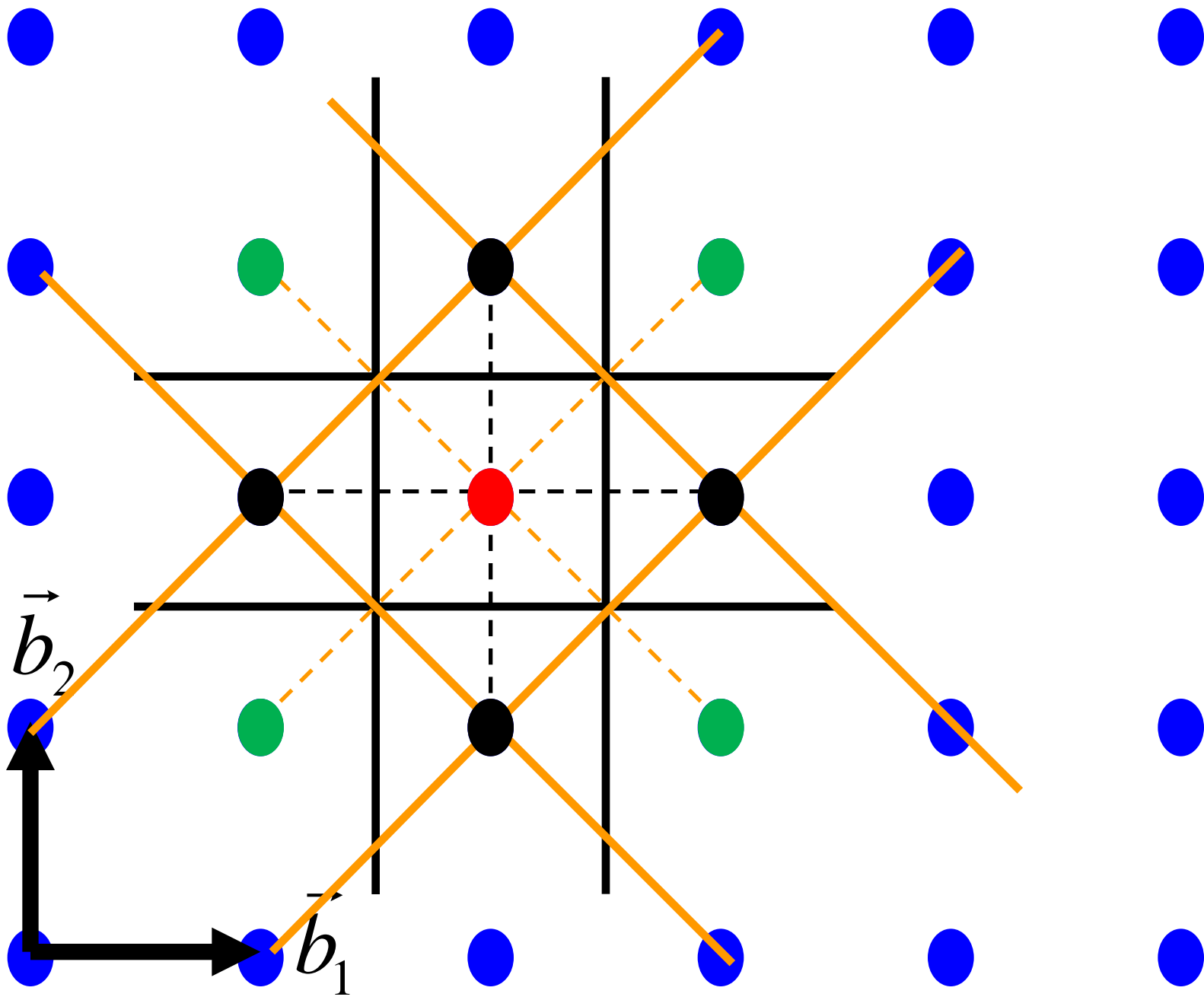


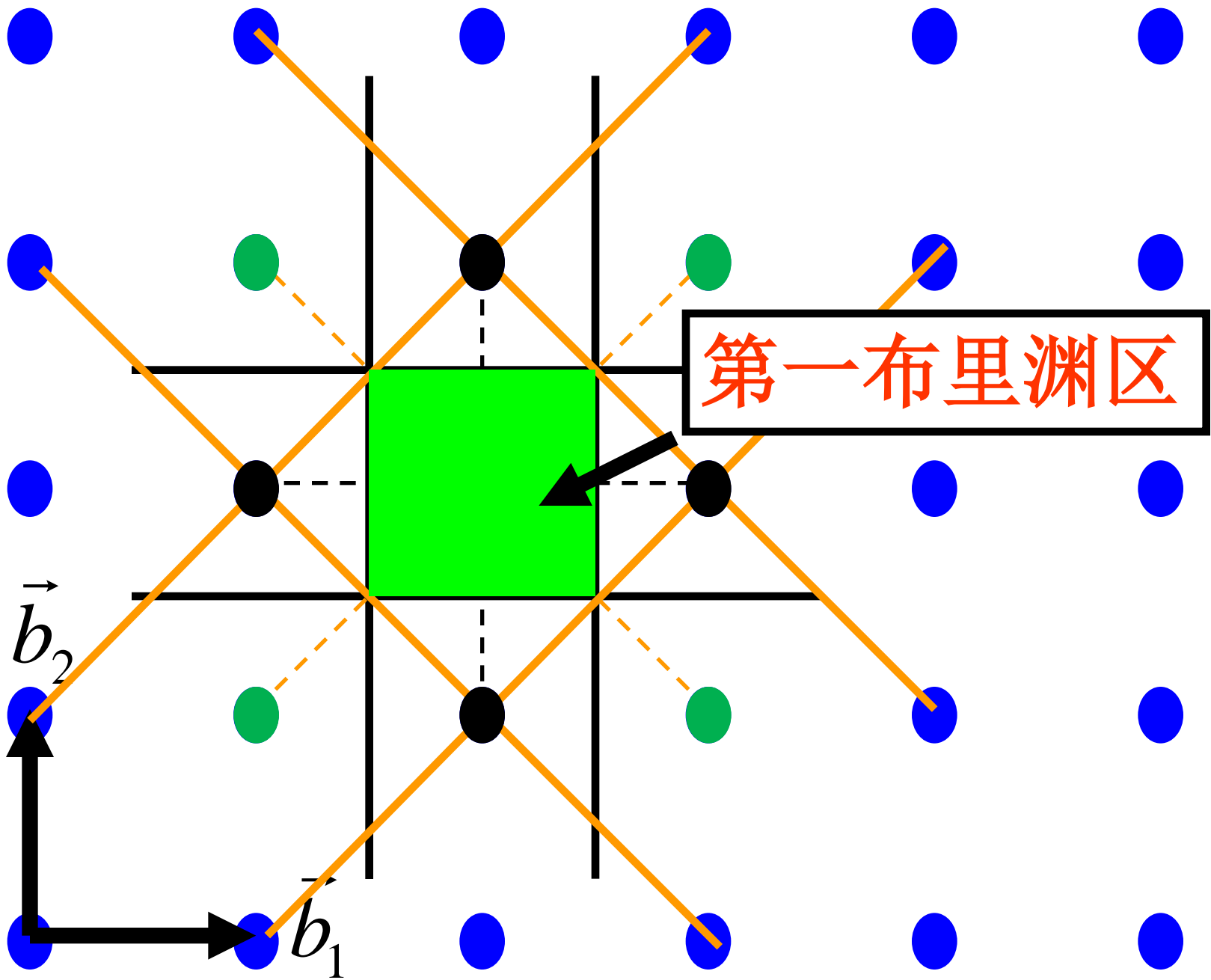




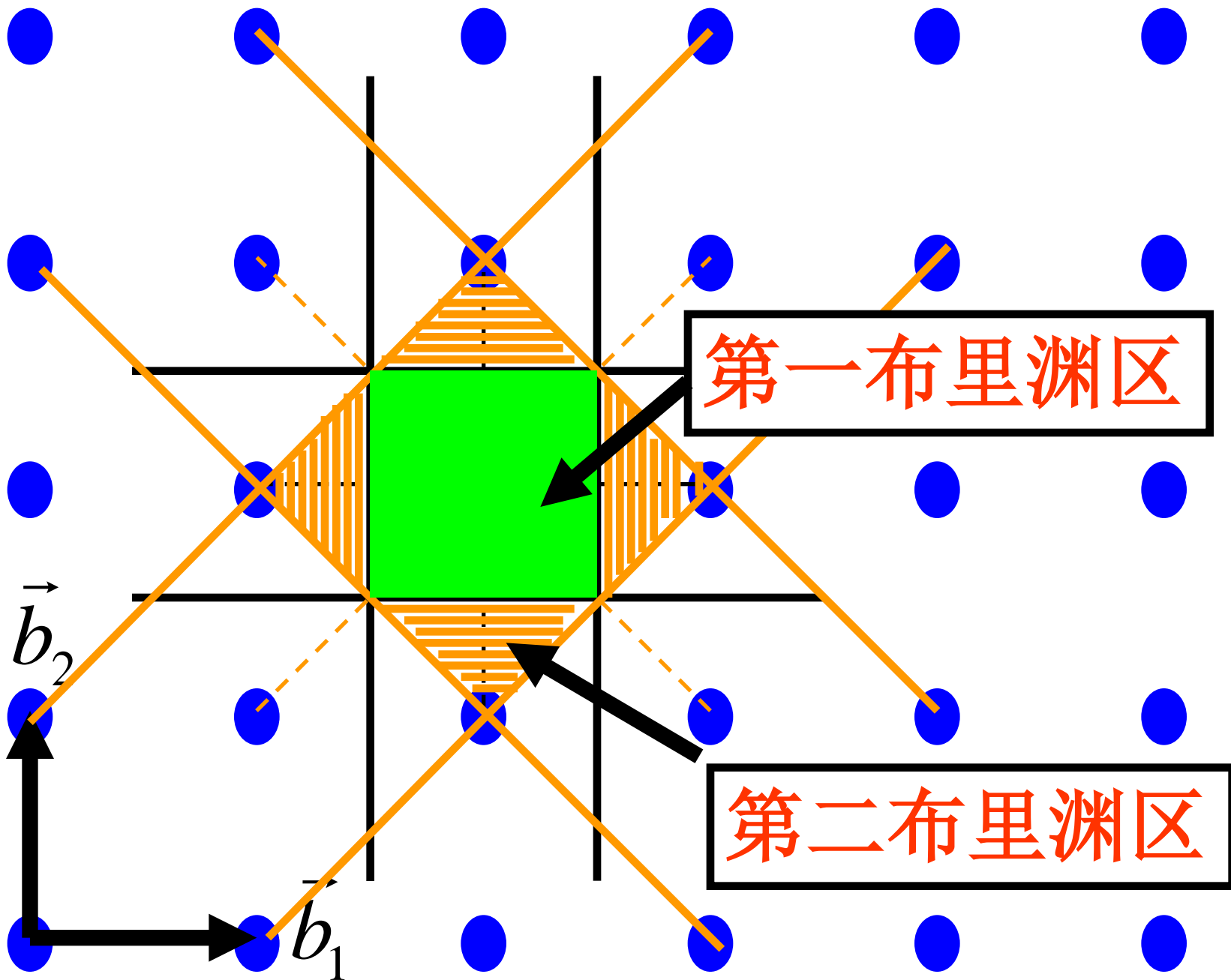


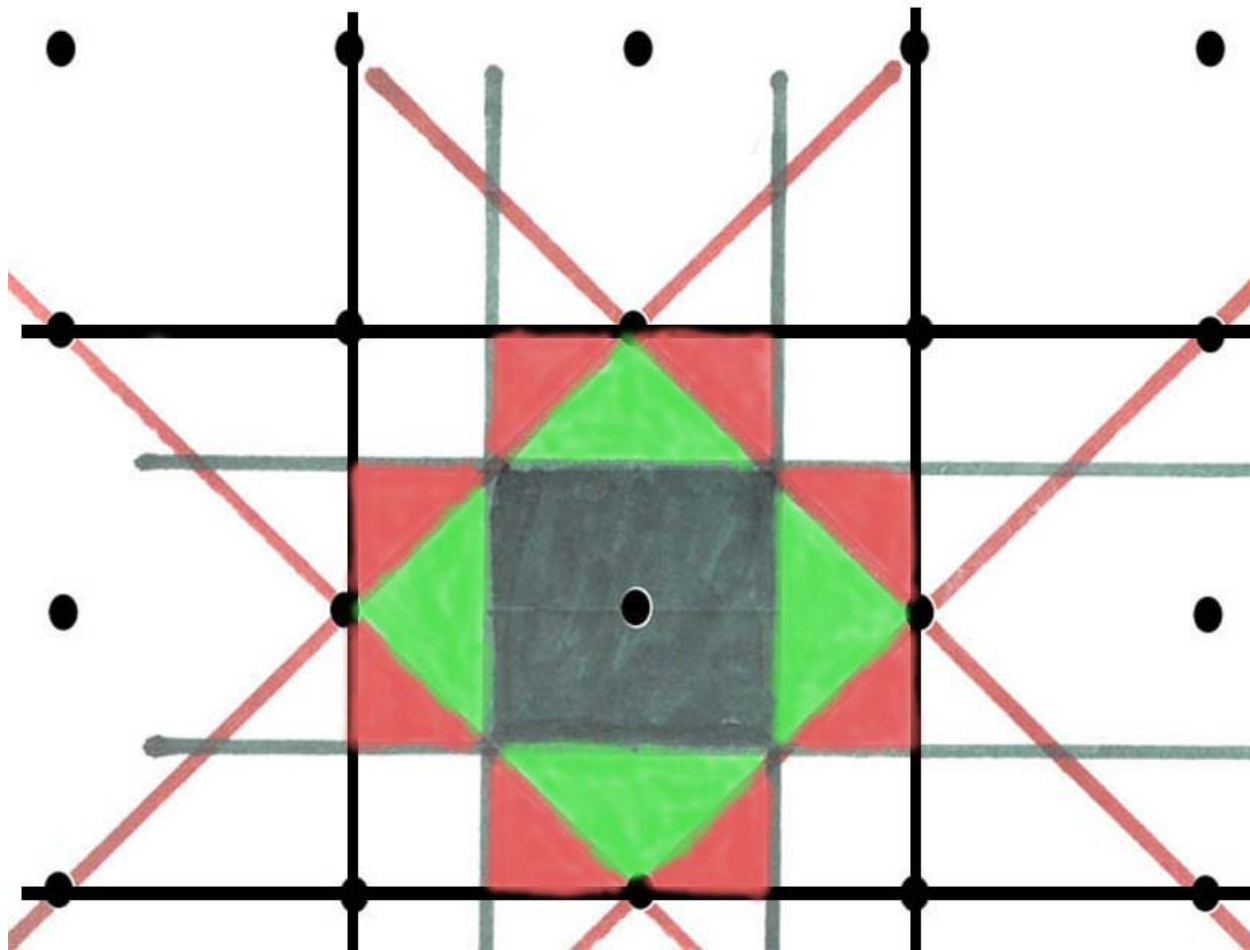














## — (2)、体心立方格子的布里渊区

体心立方正格子固体物理学原胞基矢：

$$\vec{a}_1 = \frac{a}{2} (-\vec{i} + \vec{j} + \vec{k})$$

$$\vec{a}_2 = \frac{a}{2} (\vec{i} - \vec{j} + \vec{k})$$

$$\vec{a}_3 = \frac{a}{2} (\vec{i} + \vec{j} - \vec{k})$$



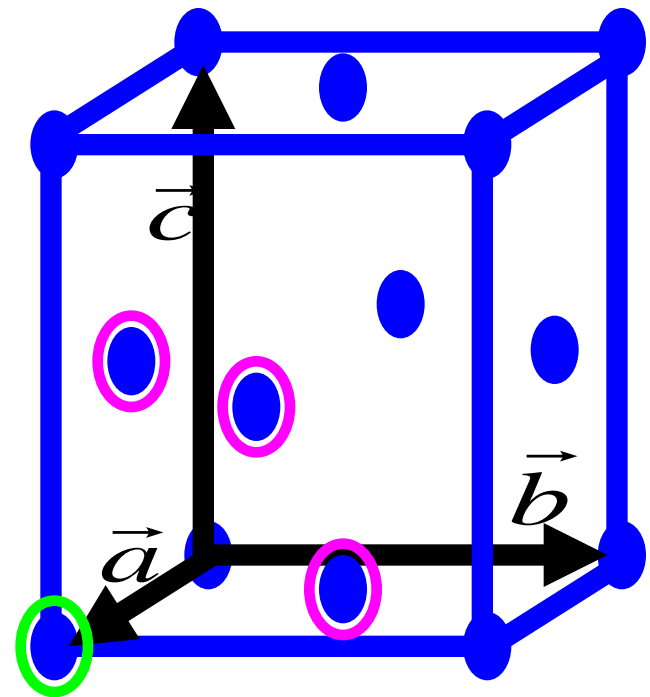
其倒格子原胞基矢为：

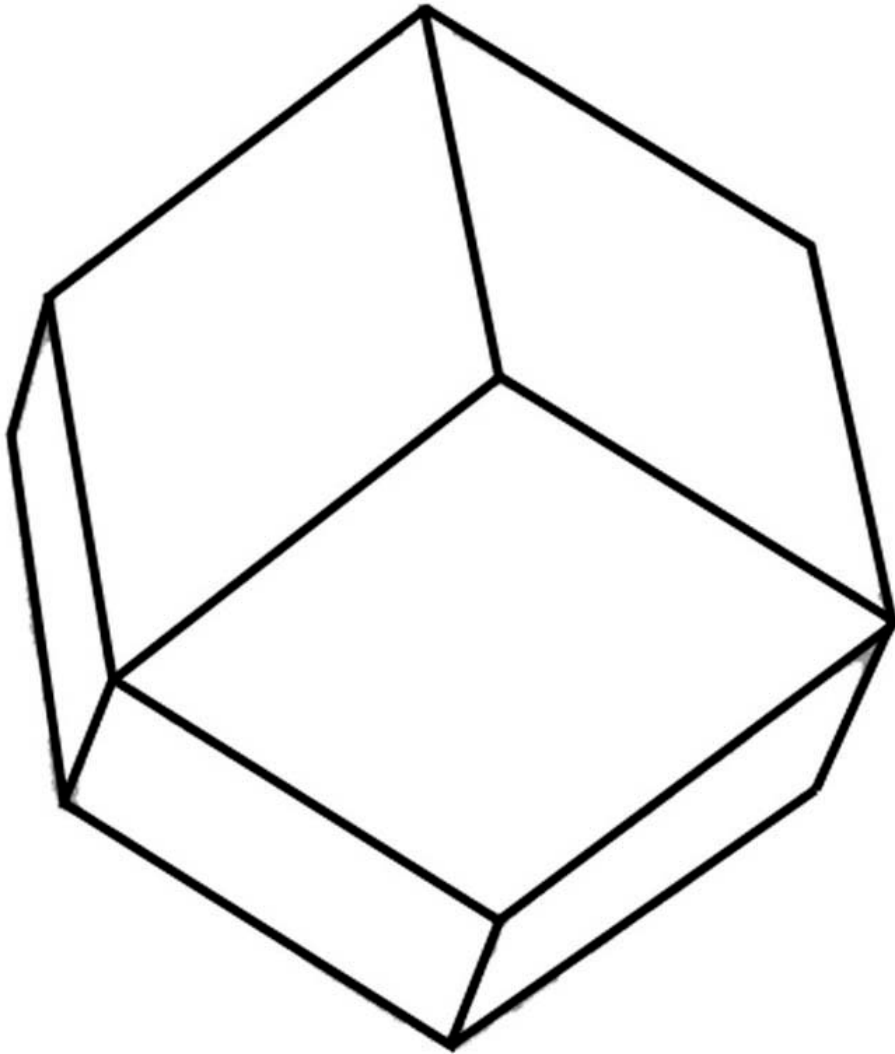
$$\vec{b}_1 = \frac{2\pi}{a} (\vec{j} + \vec{k})$$

$$\vec{b}_2 = \frac{2\pi}{a} (\vec{i} + \vec{k})$$

$$\vec{b}_3 = \frac{2\pi}{a} (\vec{i} + \vec{j})$$

- 体心立方正格子的倒格子具有面心立方特征
- 面心立方顶点有12个最近邻点





---

体心立方  
正格子的  
第一布里  
渊区----  
菱形十二  
面体。

---



### (3)、面心立方正格子的布里渊区

面心立方正格子固体物理学原胞基矢

$$\vec{a}_1 = \frac{a}{2} (\vec{j} + \vec{k})$$

$$\vec{a}_2 = \frac{a}{2} (\vec{i} + \vec{k})$$

$$\vec{a}_3 = \frac{a}{2} (\vec{i} + \vec{j})$$



其倒格子原胞基矢为：

$$\vec{b}_1 = \frac{2\pi}{a} (-\vec{i} + \vec{j} + \vec{k})$$

$$\vec{b}_2 = \frac{2\pi}{a} (\vec{i} - \vec{j} + \vec{k})$$

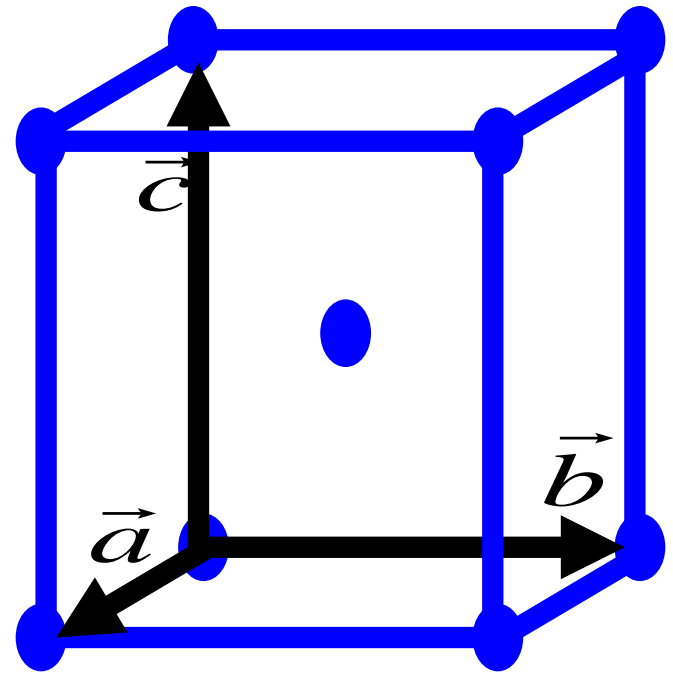
$$\vec{b}_3 = \frac{2\pi}{a} (\vec{i} + \vec{j} - \vec{k})$$





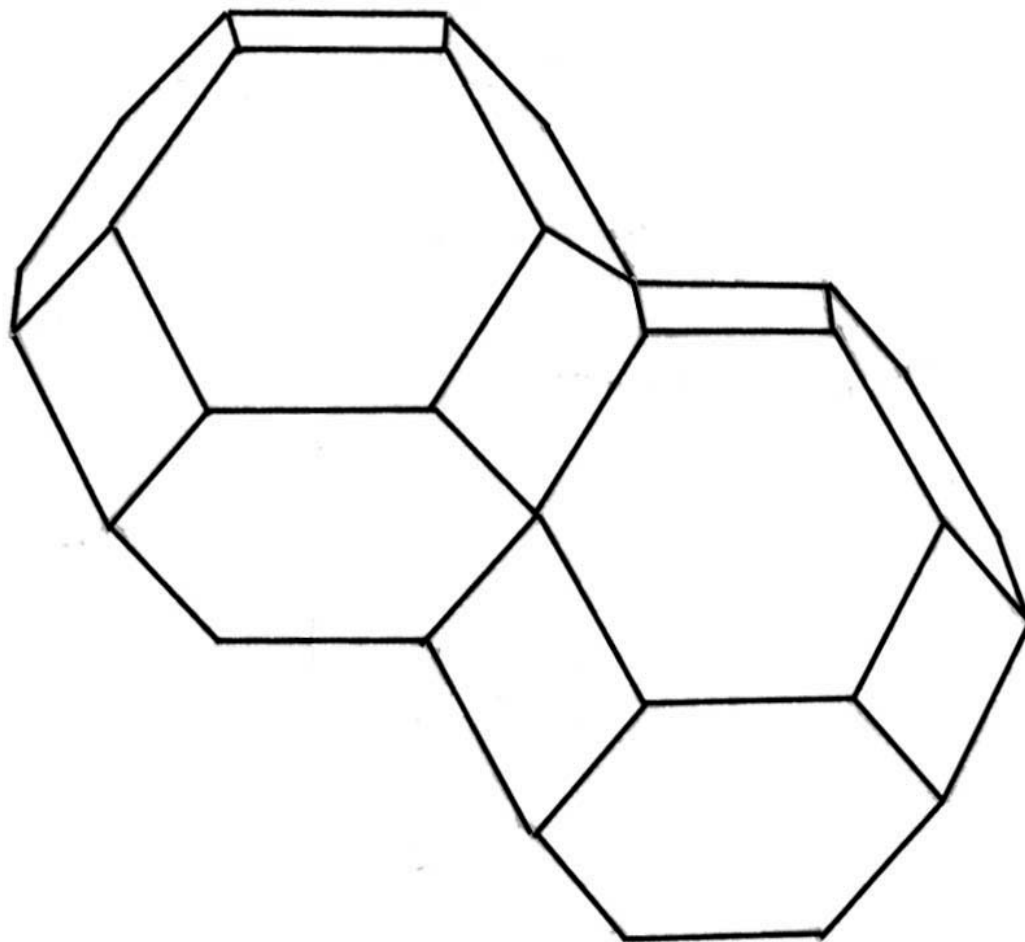
- 面心立方正格子的倒格子具有体心立方特征

- 体心立方顶点有8个最近邻点，6个次近邻





面心立方正  
格子的简约  
布里渊区是  
一个截角八  
面体  
(十四面体)





---

## 7、布里渊区界面方程：

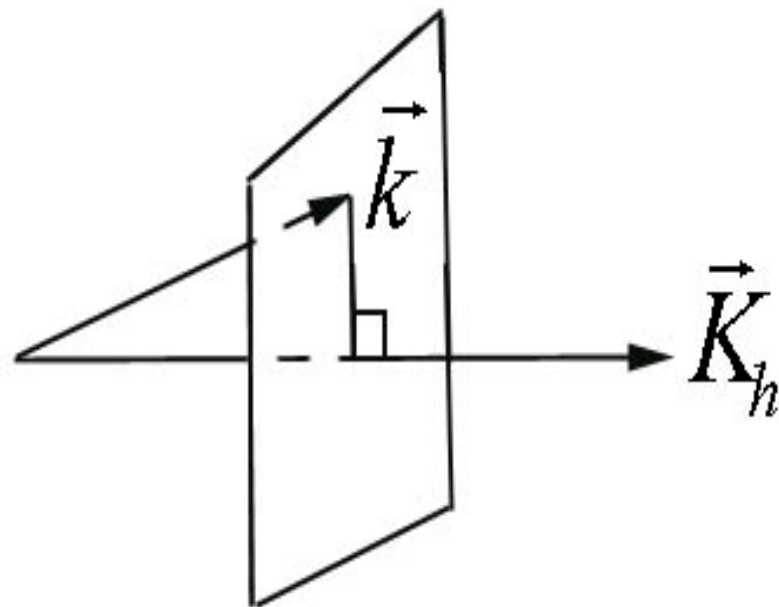
布里渊区边界所满足的数学方程

-----布里渊区边界方程。

---



布里渊区是由倒格  
矢  $\vec{K}_h$  的垂直平分  
面围成的



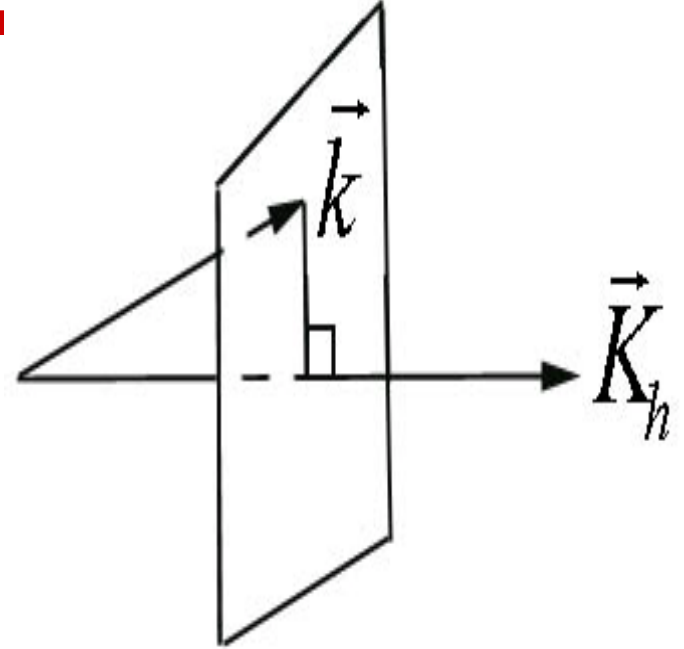
布区边界方程：

$$\vec{k} \cdot \vec{n} = \frac{1}{2} |\vec{K}_h|$$



---

$$\vec{n} = \frac{\vec{K}_h}{|\vec{K}_h|}$$



$$\vec{k} \cdot \vec{n} = \frac{1}{2} |\vec{K}_h|$$

└─→

$$\vec{k} \cdot \frac{1}{2} \vec{K}_h = \left| \frac{1}{2} \vec{K}_h \right|^2$$

---



布区边界方程:

$$\vec{k} \cdot \frac{1}{2} \vec{K}_h = \left| \frac{1}{2} \vec{K}_h \right|^2$$



**\* 只能说：布里渊区边界方程为**

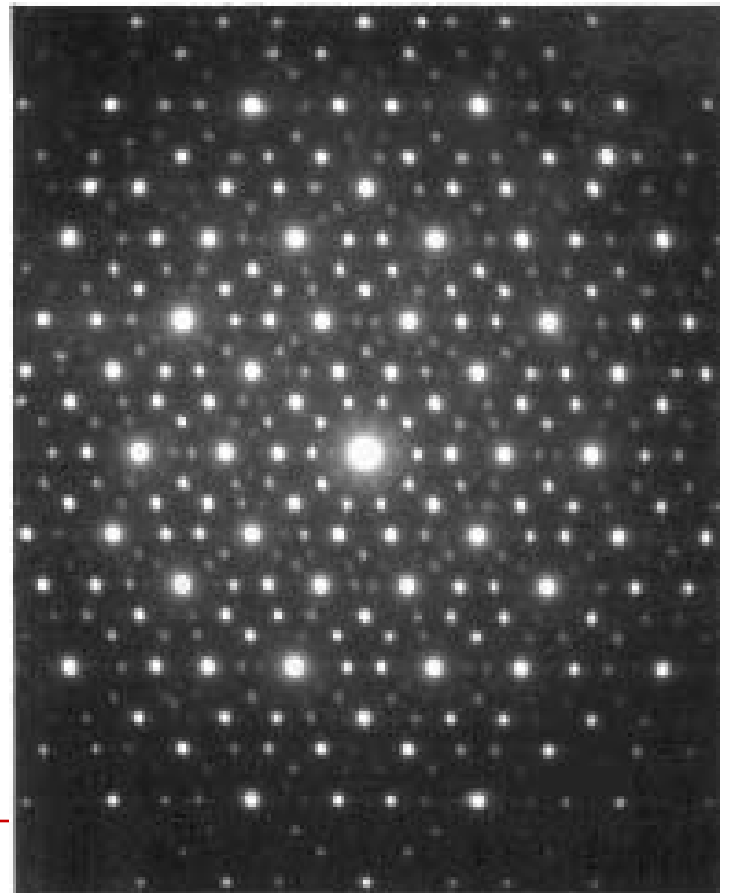
$$\vec{k} \cdot \frac{1}{2} \vec{K}_h = \left| \frac{1}{2} \vec{K}_h \right|^2$$

**不能说：满足该方程的平面是  
布里渊区边界**



# 应掌握的知识点

- 1、倒易点、倒易点阵、倒格子、倒格子基矢、倒格矢、倒格子原胞等概念
  - 2、倒格子的性质
  - 3、倒格子的物理本质
- 







# 应掌握的基本技能

---

- 1、已知正格子原胞基矢，能求出相应的倒格子原胞基矢
  - 2、能求出某给定晶面族的法线
  - 3、能求出某给定晶面族的面间距
  - 4、能画出二维平面点阵的前两阶布里渊区
-



# 课堂练习

---

1、二维长方晶体正格子原胞基矢为

$$\vec{a}_1 = a\vec{i}, \vec{a}_2 = b\vec{j}$$

求其相应的倒格子基矢，并画出  
倒易点阵、倒格子原胞、第一及第二  
布里渊区

---



2、设某面心立方晶体晶格常数为 $a$ ，求  
下列晶面指数晶面的法线和面间距

$(100), (110), (111), (211), (\bar{1}31), (234)$

3、设某面心立方晶体晶格常数为 $a$ ，求  
下列Miller指数晶面的法线和面间距

—  $(100), (110), (111), (211), (\bar{1}31), (234)$