

旋转群

2011级ACM班

张方魁陈志鹏

May 5, 2012

Abstract

本文介绍了旋转群。

讨论这个话题之前，让我们先来看看有哪些正多面体。

命题1：正多面体只能有5种，即用正三角形做面的正四面体、正八面体，正二十面体，以及用正方形做面的正六面体，用正五边形做面的正十二面体。

证明：设顶点数为 V ，面数为 F ，棱数为 E

设正多面体的每个面是正 n 边形，每个顶点有 m 条棱。棱数 E 应是面数 F 与 n 的积的一半（每两面共用一条棱），即

$$nF = 2E \quad (1)$$

同时， E 应是顶点数 V 与 m 的积的一半，即

$$mV = 2E \quad (2)$$

由(1)、(2)，得

$$F = \frac{2E}{n}, V = \frac{2E}{m},$$

代入欧拉公式 $V + F - E = 2$ ，有

$$\frac{2E}{m} + \frac{2E}{n} - E = 2$$

整理后，得

$$\frac{1}{m} + \frac{1}{n} = \frac{1}{2} + \frac{1}{E}$$

由于 E 是正整数，所以 $\frac{1}{E} > 0$ 。因此

$$\frac{1}{m} + \frac{1}{n} > \frac{1}{2} \quad (3)$$

说明 m, n 不能同时大于3，否则 $\frac{1}{m} + \frac{1}{n} \leq \frac{1}{2}$ ，即(3)不成立。

另一方面，由于 m 和 n 的意义（正多面体一个顶点处的棱数与多边形的边数）知， $m \geq 3$ 且 $n \geq 3$ 。因此 m 和 n 至少有一个等于3

当 $m = 3$ 时，因为 $\frac{1}{n} > \frac{1}{2} - \frac{1}{3} = \frac{1}{6}$ ， n 又是正整数，所以 n 只能是3，4，5

同理 $n = 3$ ， m 也只能是3，4，5

所以有以下几种情况：

n	m	类型
3	3	正四面体
4	3	正六面体
3	4	正八面体
5	3	正十二面体
3	5	正二十面体

由于上述5种多面体确实可以用几何方法作出，而不可能有其他种类的正多面体。

所以正多面体只有5种。

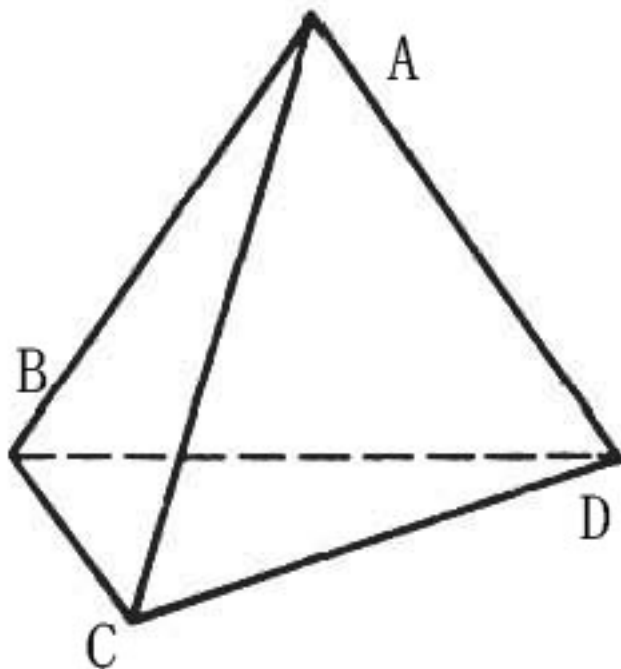


图 1 正四面体

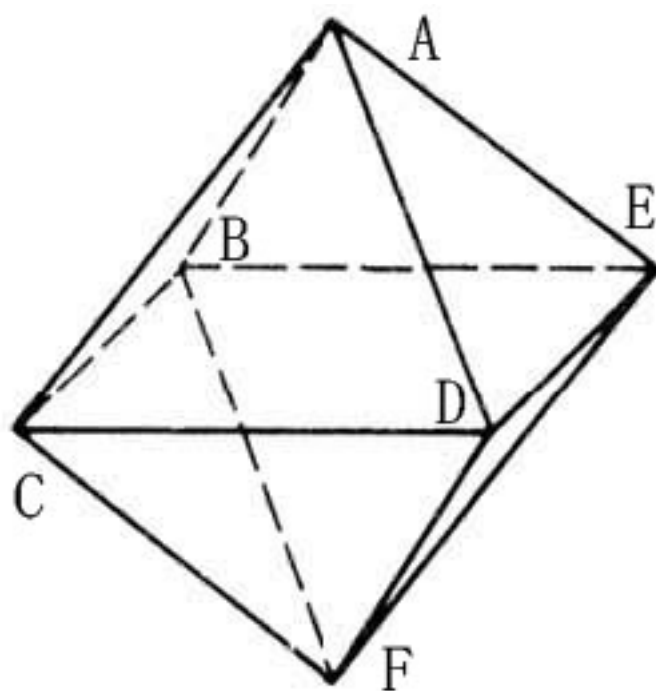


图 2 正八面体

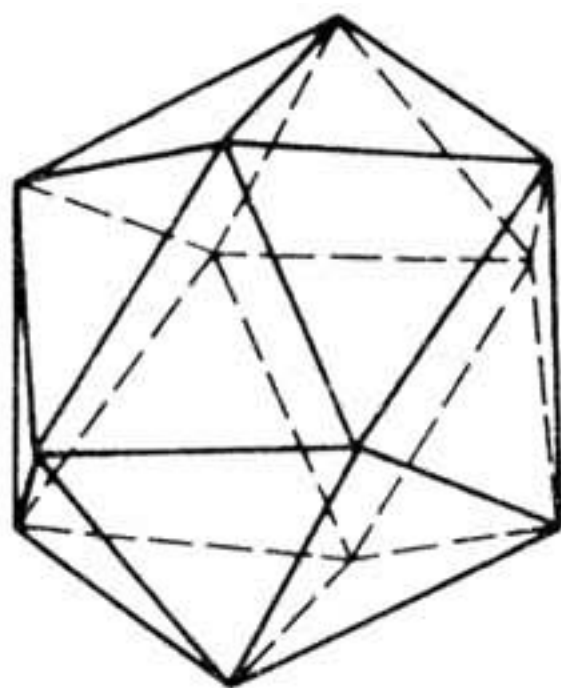


图 3 正二十面体

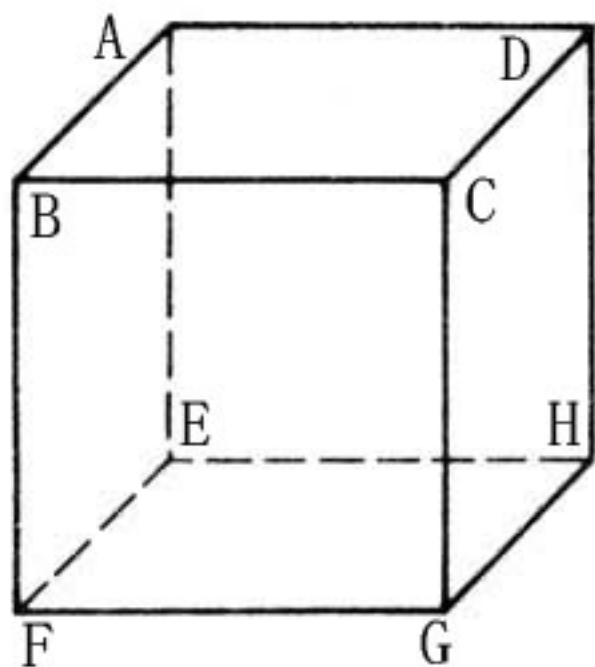


图 4 正六面体

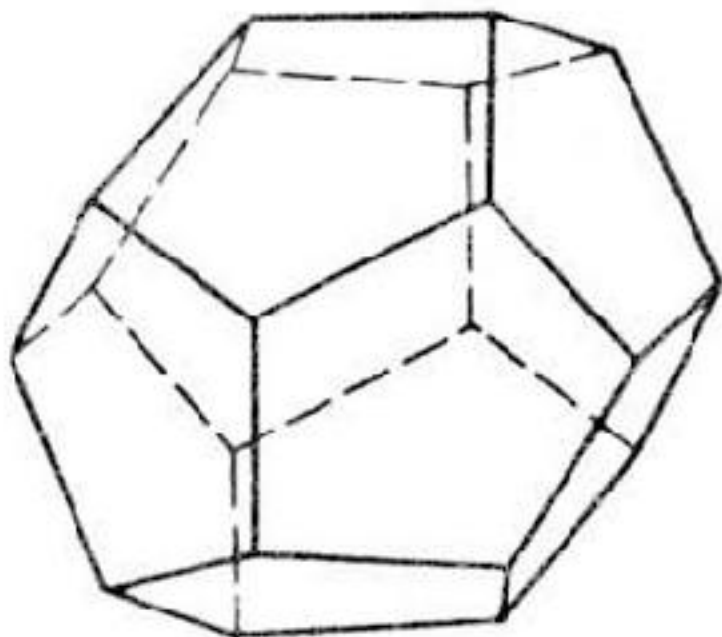


图 5 正十二面体

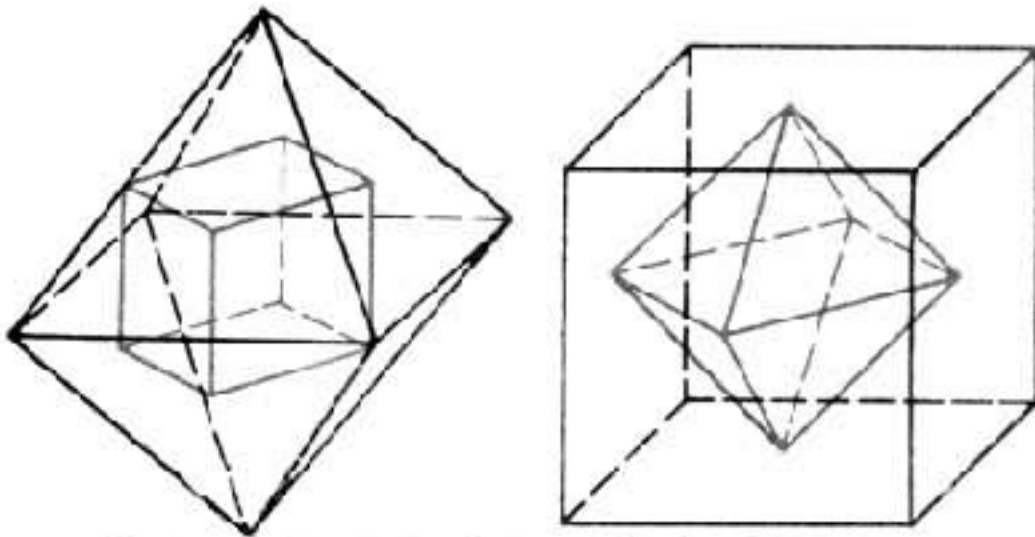


图 6 正六面体对正八面体的对偶图

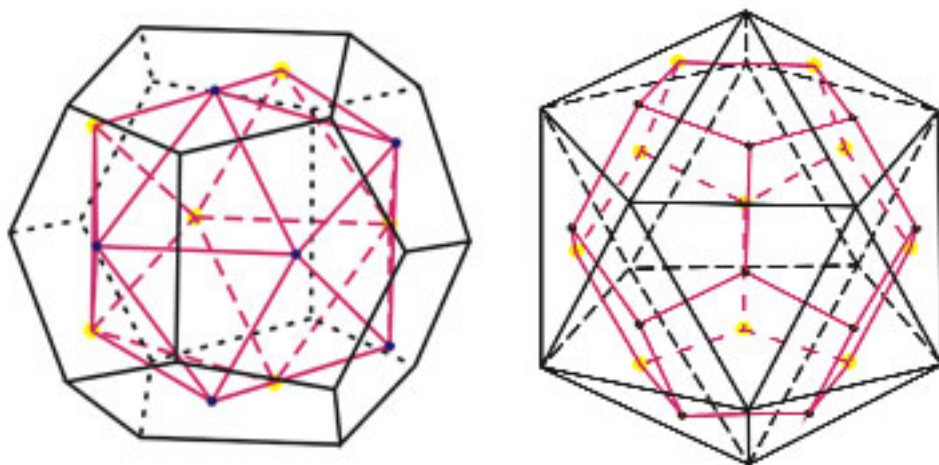


图 7 正十二面体对正二十面体的对偶图

命题2: 正四面体群 G_4 是四次交错群 A_4 。

证明: 正四面体ABCD如图1, 原点O是它的外接球的球心, 群 G_4 的所有旋转变换可以分为两类:

(1) 分别以 $\overrightarrow{OA}, \overrightarrow{OB}, \overrightarrow{OC}, \overrightarrow{OD}$ 为旋转轴, 旋转120度角的旋转变换 $\sigma_A, \sigma_B, \sigma_C, \sigma_D$, 于是可得如下9个旋转变换:

$$\sigma_A = (B, C, D), \sigma_B = (A, D, C), \sigma_C = (A, B, D), \sigma_D = (A, C, B)$$

$$\sigma_A^2 = (B, D, C), \sigma_B^2 = (A, C, D), \sigma_C^2 = (A, D, B), \sigma_D^2 = (A, B, C)$$

$$\sigma_A^3 = \sigma_B^3 = \sigma_C^3 = \sigma_D^3 = (1)$$

(2) 分别以棱的中点连线 (有3对棱) $\overrightarrow{P'O\vec{P}}, \overrightarrow{Q'O\vec{Q}}, \overrightarrow{R'O\vec{R}}$ 为旋转轴, 旋转180度角的旋转变换 $\sigma_P, \sigma_Q, \sigma_R$:

$$\sigma_P = (A, B)(C, D), \sigma_Q = (A, C)(B, D), \sigma_R = (A, D)(B, C)$$

故正四两体群 G_4 有12个旋转变换, 恰是A,B,C,D四元素构成的四次交错群 A_4 。

命题3: 正八面体群 G_8 (或正六面体群 G_6) 同构于四次置换群 S_4 。

证明: 正八面体ABCDEF如图2, 原点O是它外接球的球心。群 G_8 的所有旋转变换可分成三类:

(1) 分别以顶点连线 $\overrightarrow{AO\vec{F}}, \overrightarrow{BO\vec{D}}, \overrightarrow{CO\vec{E}}$ 为旋转轴, 旋转90度角的旋转变换 $\sigma_A, \sigma_B, \sigma_C$, 于是得如下10个旋转变换:

$$\begin{aligned} &\sigma_A, \sigma_B, \sigma_C, \\ &\sigma_A^2, \sigma_B^2, \sigma_C^2, \\ &\sigma_A^3, \sigma_B^3, \sigma_C^3, \\ &\sigma_A^4 = \sigma_B^4 = \sigma_C^4 = (1) \end{aligned}$$

其中

$$\sigma_A = \begin{pmatrix} A & B & C & D & E & F \\ A & C & D & E & B & F \end{pmatrix}$$

等等。

(2) 分别以面的中心连线 (有4个对面) $\overrightarrow{P'O\vec{P}}, \overrightarrow{Q'O\vec{Q}}, \overrightarrow{R'O\vec{R}}, \overrightarrow{S'O\vec{S}}$ 为旋转轴, 旋转120度角的旋转变换 $\sigma_P, \sigma_Q, \sigma_R, \sigma_S$, 于是得到如下8个旋转变换:

$$\begin{aligned} &\sigma_P, \sigma_Q, \sigma_R, \sigma_S \\ &\sigma_P^2, \sigma_Q^2, \sigma_R^2, \sigma_S^2, \end{aligned}$$

其中,

$$\sigma_P = \begin{pmatrix} A & B & C & D & E & F \\ B & C & A & E & F & D \end{pmatrix}$$

等等。

(3) 分别以棱的中点连线 (有6对棱) $\overrightarrow{X'O\vec{X}}, \overrightarrow{Y'O\vec{Y}}, \overrightarrow{Z'O\vec{Z}}, \overrightarrow{U'O\vec{U}}, \overrightarrow{V'O\vec{V}}, \overrightarrow{W'O\vec{W}}$ 为旋转轴, 旋转180度角的旋转变换 $\sigma_X, \sigma_Y, \sigma_Z, \sigma_U, \sigma_V, \sigma_W$:

其中,

$$\sigma_X = \begin{pmatrix} A & B & C & D & E & F \\ E & F & B & A & D & C \end{pmatrix}$$

等等。故正八面体群 G_8 由24个旋转变换构成, 下面证明 G_8 同构于 S_4 。

首先对正八面体的八个面标号

1:ABC; 2:ACD; 3:ADE; 4:AEB; 5:FBC; 6:FCD; 7:FDE; 8:FEB.

G_8 是 S_8 的子群. 考虑正八面体的如下四个对面组成的集合S:

$A_1 = \{1, 7\}, A_2 = \{2, 8\}, A_3 = \{3, 5\}, A_4 = \{4, 6\}.$

根据旋转群的几何意义, 知道 G 在 S 上有一个自然的群作用 $*$:

$$\sigma * A_1 = \{\sigma(1), \sigma(7)\} \in S, \forall \sigma \in G.$$

显然此作用是可迁的, 即轨道只有一个。由计数公式, 对于每个 $1 \leq i \leq 4$ 有

$$|Stab(A_i)| = \frac{|G|}{|G * A_i|} = \frac{24}{4} = 6.$$

此作用诱导出一个群同态

$$\varphi: G \rightarrow T(S) = S_4.$$

由于已经知道 $|S_4| = |G| = 24$, 为了证明 ϕ 是群同构映射, 只需说明此作用忠实 (即 ϕ 是单射), 亦即

$$\bigcap_{x \in S} Stab(x) = \{e\}.$$

事实上, $Stab(A_1)$ 由以下六个置换组成:

$$(1),$$

$$\sigma_P = \begin{pmatrix} A & B & C & D & E & F \\ B & C & A & E & F & D \end{pmatrix} = (2, 4, 5)(3, 8, 6),$$

$$\sigma_P^2 = \begin{pmatrix} A & B & C & D & E & F \\ C & A & B & F & D & E \end{pmatrix} = (2, 5, 4)(3, 6, 8),$$

$$\sigma_Z = \begin{pmatrix} A & B & C & D & E & F \\ D & F & E & A & C & B \end{pmatrix} = (1, 7)(2, 3)(4, 6)(5, 8),$$

$$\sigma_U = \begin{pmatrix} A & B & C & D & E & F \\ B & C & A & E & F & D \end{pmatrix} = (1, 7)(2, 8)(3, 4)(5, 6),$$

$$\sigma_W = \begin{pmatrix} A & B & C & D & E & F \\ F & E & D & C & B & A \end{pmatrix} = (1, 7)(2, 6)(3, 5)(4, 8)$$

容易验证 $\sigma_P \notin Stab(A_2), \sigma_P^2 \notin Stab(A_2)$ 。

$Stab(A_i) \setminus \{(1)\}$ 中余下的四个置换每一个都是四个不相交对换的乘积。而 S_8 中使得 $gA_i = A_i, \forall 1 \leq i \leq 4$ 都成立的这样的置换只有一个, 即

$$(1, 7)(2, 8)(3, 5)(4, 6) \notin Stab(A_i).$$

这说明了

$$\bigcap_{A_i \in S} Stab(A_i) = \{(1)\}.$$

从而 φ 是单射, 从而是双射。

推论: 正八面体的每个面的中心恰好形成正六面体的顶点, 而正六面体的每个面的中心恰好形成正八面体的顶点, 故正六面体与正八面体是对偶图形。

正八面体群 S_4 也是使正六面体对称的变换之集, 使正六面体对称的也只有 S_4 , 故 S_4 也是正六面体群。

References

- [1] 陈馨璇, 三维欧氏空间中有限旋转群的分类与构造, 武汉师范学院学报, (1984)。
- [2] 武同锁, AbstractAlgebraNotes。
- [3] Michael Artin, 代数, 机械工业出版社, (2009)。