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

$$nF = 2E \tag{1}$$

同时，E应是顶点数V与m的积的一半，即

$$mV = 2E \tag{2}$$

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

$$\frac{1}{m} + \frac{1}{n} > \frac{1}{2} \tag{3}$$

说明m,n不能同时大于3，否则$\frac{1}{m} + \frac{1}{n} \leqslant \frac{1}{2}$，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，$m \geqslant 3$且$n \geqslant 3$。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。

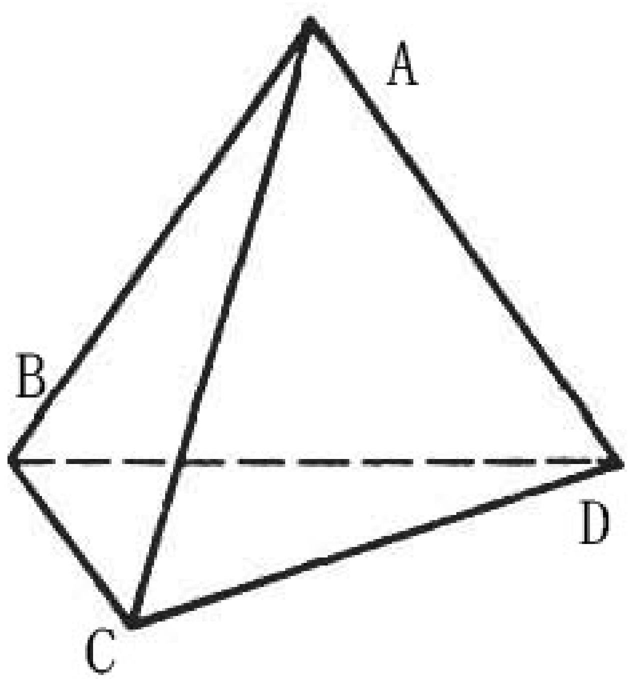

图1　正四面体

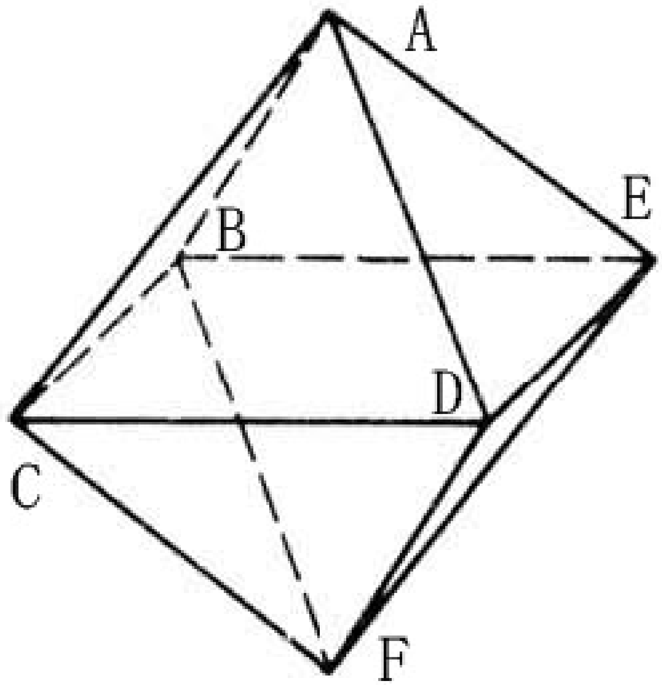

图 2　正八面体

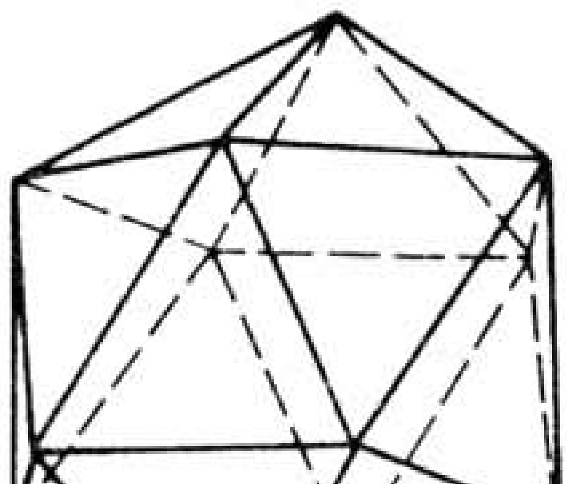
图 3　正二十面体

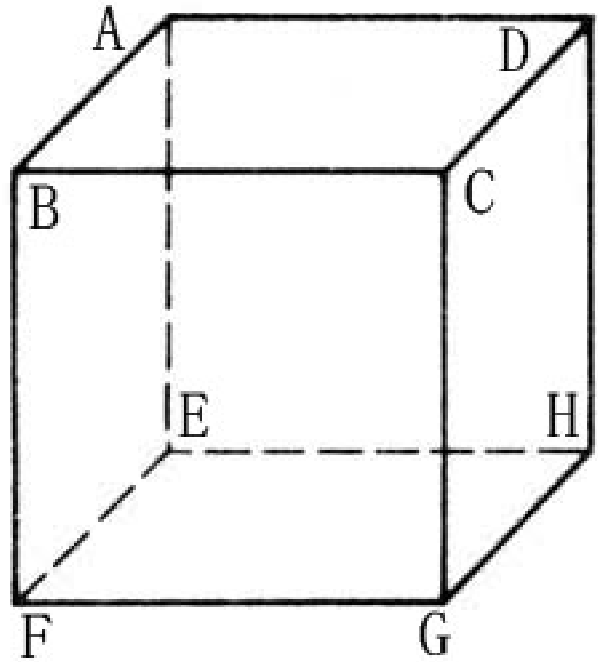

图 4　正六面体

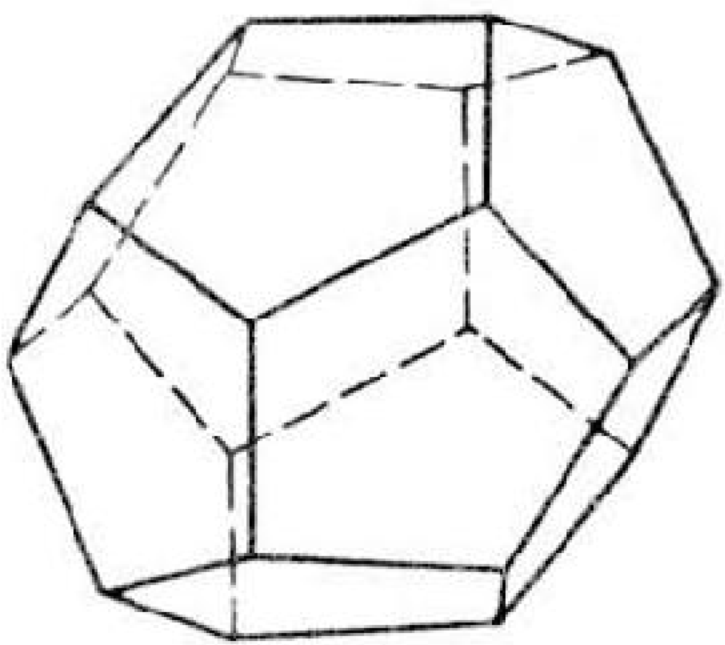
图 5　正十二面体

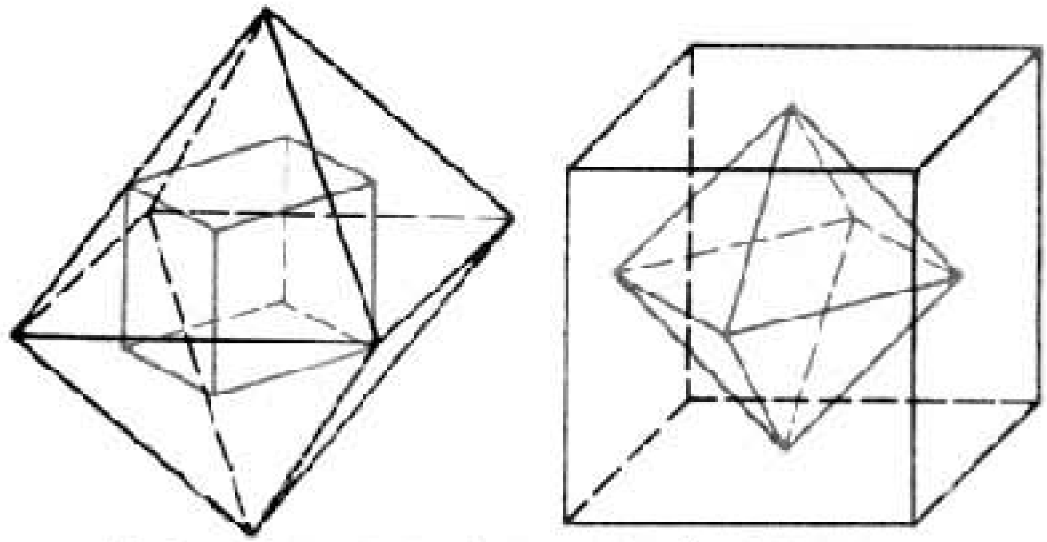

图 6　正六面体对正八面体的对偶图

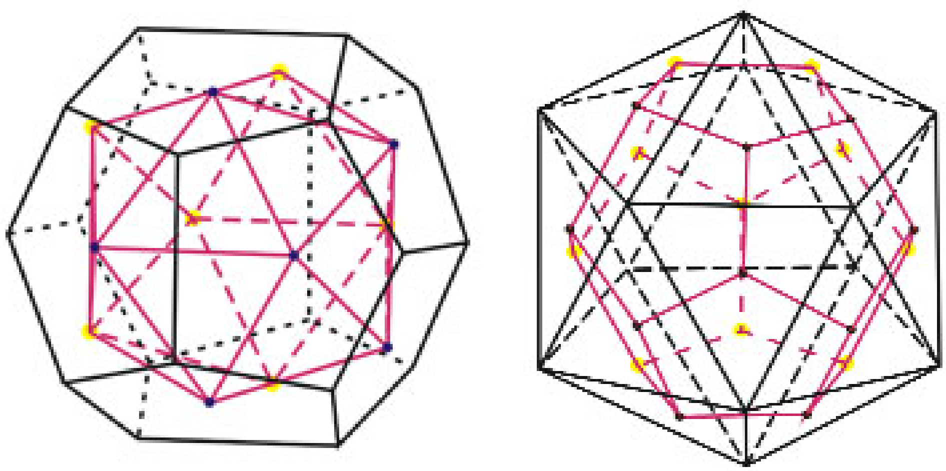

图 7　正十二面体对正二十面体的对偶图

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σ_A，σ_B，σ_C，σ_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）$\overrightarrow{P'OP}$,$\overrightarrow{Q'OQ}$,$\overrightarrow{R'OR}$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$\overrightarrow{AOF}$,$\overrightarrow{BOD}$,$\overrightarrow{COE}$为旋转轴，旋转90度角的旋转变换σ_A，σ_B，σ_C，于是得如下10个旋转变换：
$$\sigma_A,\sigma_B,\sigma_C,$$
$$\sigma_A^2,\sigma_B^2,\sigma_C^2,$$
$$\sigma_A^3,\sigma_B^3,\sigma_C^3,$$
$$\sigma_A^4=\sigma_B^4=\sigma_C^4=(1)$$
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）$\overrightarrow{P'OP}$,$\overrightarrow{Q'OQ}$,$\overrightarrow{R'OR}$,$\overrightarrow{S'OS}$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：
$$\sigma_P,\sigma_Q,\sigma_R,\sigma_S$$
$$\sigma_P^2,\sigma_Q^2,\sigma_R^2,\sigma_S^2,$$
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）$\overrightarrow{X'OX}$,$\overrightarrow{Y'OY}$,$\overrightarrow{Z'OZ}$, $\overrightarrow{U'OU}$,$\overrightarrow{V'OV}$,$\overrightarrow{W'OW}$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。

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。