

Э. А. КУЗЬМИН, В. В. ИЛЮХИН, академик Н. В. БЕЛОВ

**ВЫДЕЛЕНИЕ ОСНОВНОЙ СИСТЕМЫ ИЗ ВЕКТОРНОЙ  
ПРИ НАЛИЧИИ В ОСНОВНОЙ СИСТЕМЕ НЕСКОЛЬКИХ  
ОДИНАКОВЫХ ИЛИ ИНВЕРТИРОВАННЫХ  
 $k$ - (МНОГО)-УГОЛЬНИКОВ.**

ОБЩИЙ СЛУЧАЙ, ФЕДОРОВСКАЯ ГРУППА  $P_1$

Пусть в векторной системе (в.с.), соответствующей основной (о.с.) из  $N$  точек, отыскан  $k$ -угольник, отвечающий взаимному расположению  $k$  точек, о.с.,  $j_1 j_2 \dots j_k$ \*. Зададим указанный многоугольник радиус-векторами от одной из его вершин (например, точка  $j_1$ ) до остальных:  $r_{j_1 j_2}, r_{j_1 j_3}, \dots, r_{j_1 j_k}$ . Если по этим векторам построить функцию минимализации  $k$ -го ранга ( $M_k$ ), то, согласно (1, 2), на ней выделится такая (любая) точка  $mn$ , которая является вершиной многоугольника, инвертированного исходному, причем она соответствует вершине  $j_1$  исходного  $k$ -угольника:

$$\begin{aligned} r_{j_1 j_2} &= r_{mn} - r_{p_2 q_2}, \\ r_{j_1 j_3} &= r_{mn} - r_{p_3 q_3}, \\ &\dots \dots \dots \\ r_{j_1 j_k} &= r_{mn} - r_{p_k q_k}. \end{aligned} \quad (1)$$

А. Пусть в о.с. из  $N$  точек имеет место точно такой же многоугольник, образованный точками  $i_1 \dots i_k$ , т. е. выполняется условие

$$\begin{aligned} r_{j_1 j_2} &= r_{i_1 i_2}, \\ &\dots \dots \dots \\ r_{j_1 j_k} &= r_{i_1 i_k}. \end{aligned} \quad (2)$$

Тогда условие выделения какой-либо точки  $mn$  определяется при совместном решении обеих систем (1) и (2).

Преобразуем систему (2), для чего к левой и правой частям каждого уравнения из (2) прибавим по нулевому вектору  $r_{x_k x_k}$  и  $r_{y_k y_k}$ , где  $x_k$  и  $y_k$  — любая точка из  $N$  точек о.с.

$$\begin{aligned} r_{j_1 j_k} &= r_{j_1 i_k} + r_{x_k x_k} = r_{i_1 i_k} + r_{y_k y_k}, \\ r_{j_1 j_k} + r_{x_k x_k} &= r_{j_k} - r_{j_1} + r_{x_k} - r_{x_k} = (r_{j_k} - r_{x_k}) - (r_{j_1} - r_{x_k}) = \\ &= (r_{x_k} - r_{j_1}) - (r_{x_k} - r_{j_k}) = r_{x_k j_k} - r_{x_k j_1} = r_{j_1 x_k} - r_{j_k x_k}, \\ r_{i_1 i_k} + r_{y_k y_k} &= r_{y_k i_k} - r_{y_k i_1} = r_{i_1 y_k} - r_{i_k y_k}. \end{aligned} \quad (3)$$

В результате преобразований система (2) переходит в

$$\begin{aligned} r_{j_1 j_2} &= r_{x_2 j_2} - r_{x_2 j_1} = r_{j_1 x_2} - r_{j_2 x_2} = r_{y_2 i_2} - r_{y_2 i_1} = r_{i_1 y_2} - r_{i_2 y_2}, \\ &\dots \dots \dots \\ r_{j_1 j_k} &= r_{x_k j_k} - r_{x_k j_1} = r_{j_1 x_k} - r_{j_k x_k} = r_{y_k i_k} - r_{y_k i_1} = r_{i_1 y_k} - r_{i_k y_k}. \end{aligned} \quad (4)$$

\* С помощью метода тяжелого атома или из кристаллохимических соображений или из-за симметрии федоровской группы.

Сравним (1) и (4). Условие выделения точки  $mn$  сводится к равенству элементов из всех столбцов матрицы

$$\begin{pmatrix} x_2 j_2 & j_1 x_2 & y_2 i_2 & i_1 y_2 \\ x_3 j_3 & j_1 x_3 & y_3 i_3 & i_1 y_3 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ x_k j_k & j_1 x_k & y_k i_k & i_1 y_k \end{pmatrix}. \quad (5)$$

Полагая координаты точек  $i_k$  и  $j_k$  независимыми и учитывая, что  $x$  и  $y$ , как любые точки о.с. могут быть взаимно заменяемыми, получаем во всех столбцах матрицы (5) либо элемент  $j_1 X$ , либо  $i_1 X^*$ , т. е. выделяются две копии о.с.: одна — изображение о.с. в точке  $j_1$ , другая — в точке  $i_1$ . При этом вторая копия смещена относительно первой на вектор  $r_{i_1 j_1}$ .

Б. В о.с. из  $N$  точек, точки  $i_1 \dots i_k$  образуют  $k$ -угольник, инвертированный исходному ( $j_1 \dots j_k$ ), т. е. условие (2) заменяется условием

$$\begin{aligned} r_{j_1 j_2} &= r_{i_1 i_1}, \\ &\dots \dots \dots \\ r_{j_1 j_k} &= r_{i_k i_1}. \end{aligned} \quad (6)$$

Проделав преобразования с каждым уравнением из (6), подобные приведенным выше (3) и (4), формируем матрицу, аналогичную матрице (5):

$$\begin{pmatrix} x_2 j_2 & j_1 x_2 & y_2 i_1 & i_2 y_2 \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ x_k j_k & j_1 x_k & y_k i_1 & i_k y_k \end{pmatrix}. \quad (7)$$

Условие выделения точки  $mn$  сохраняется таким же, как и в случае А: равенство элементов всех столбцов матрицы (7). Здесь также выделяются две копии о.с.:  $j_1 X$  и  $X i_1$ . Одна — отображение о.с. в точке  $j_1$ , вторая копия ( $X i_1$ ) получена из первой, если отобразить ее в точке  $i_1$  и сместить на  $r_{j_1 i_1}$ .

В. Полученные выше результаты легко можно обобщить на случай, когда в о.с. присутствуют  $n$  многоугольников равных или  $n$  — инвертированных исходному  $k$ -угольнику.

Пусть в о.с. есть  $n$   $k$ -угольников, равных исходному (на языке матрицы (5) это приведет к увеличению в ней числа столбцов до  $2n$ ). Построим в соответствующей в.с. функцию минимализации по любому из  $n$   $k$ -угольников. На ней, в согласии с разобранным случаем А, выделяются  $n$  копий о.с., смещенных одна относительно другой. Для оставления единственной копии необходимо в в.с. найти хотя бы еще один такой  $k$ -угольник \*\*. Это нетрудно осуществить с помощью уже ставшей привычной процедуры параллельного вектора (3): все необходимые точки лежат на линиях, параллельных  $r_{j_1 j_k}$  \*\*\*; они соответствуют векторам сдвига, на которые нужно сместить  $M_k$ , чтобы выделить единственную копию о.с.

При наличии в основной системе  $n$  многоугольников, инвертированных исходному, возрастает (до  $2n$ ) число столбцов матрицы (7). Процедура выделения единственной копии (из  $n+1$  копий) полностью аналогична только что описанной.

Г. Наиболее общим следует считать случай, когда в о.с. есть  $n_1$  равных и  $n_2$  инвертированных  $k$ -угольников.

На соответствующей функции минимализации  $M_k$ , построенной по любому из  $n_1$   $k$ -угольников выделяется  $n_1$  копий о.с., взаимно смещенных

\*  $X$  — обобщенный символ произвольной точки о.с.

\*\* Строго говоря, достаточно одной точки, лишь бы в о.с. не было такого же  $(k+1)$ -угольника или ему инвертированного. Удобнее вместо точки брать в в.с. такой же  $k$ -угольник, так как подсоединение его заведомо выделит одну о.с.

\*\*\* Тот же результат получаем, построив повторную функцию минимализации  $M_k$  по уже имеющейся функции  $M_k$ , т. е. функцию  $M = \min \{M_k(k\text{-уг.}), M_k(k\text{-уг.})\}$ .

$\Gamma_{j_1 j_2}$  ( $m = 1, 2, \dots, n_1 - 1$ ) и обусловленных наличием  $n_1$  равных многоугольников, плюс  $n_2$  копий, обусловленных наличием  $n_2$  инвертированных  $k$ -угольников, плюс  $2n_1 n_2$  взаимных копий. Из общего числа  $n_1 + 2n_1 n_2 + n_2$  независимых копий будет  $n_1 + n_2$ , остальные совпадают с ними.

Не уменьшая общности, доказательство проведем для случая, когда в о.с. имеют место 2 равных и 1 инвертированный  $k$ -угольник, что записывается (через матрицы) следующим образом: равенство  $k$ -угольников  $(j_1 \dots j_k)$  и  $(i_1 \dots i_k)$  выражается системой (2), а условия существования в о.с. многоугольника  $(l_1 \dots l_k)$ , инвертированного двум первым, системами (8) и (9), аналогичными системе (6):

$$\begin{aligned} \Gamma_{j_1 j_2} &= \Gamma_{l_2 l_1}, \\ &\dots \end{aligned} \quad (8)$$

$$\Gamma_{j_1 i_k} = \Gamma_{l_k l_1};$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{i_1 i_2} &= \Gamma_{l_2 l_1}, \\ &\dots \end{aligned} \quad (9)$$

$$\Gamma_{i_1 i_k} = \Gamma_{l_k l_1}.$$

Проделав с каждой строкой (2), (8) и (9) преобразования (3), приходим к матрице с шестью столбцами:

$$\begin{pmatrix} x_2 j_2 & j_1 x_2 & y_2 i_2 & i_1 y_2 & z_2 l_1 & l_2 z_2 \\ x_k j_k & j_1 x_k & y_k i_k & i_1 y_k & z_k l_1 & l_k z_k \end{pmatrix}. \quad (10)$$

Полагая координаты точек (как и ранее, в случае А) независимыми и учитывая взаимозаменяемость точек  $X, Y, Z$ , получаем, что выделяются три копии о.с.:  $j_1 X, i_1 Y, Z l_1$ . При  $n_1$  прямых и  $n_2$  инвертированных  $k$ -угольников число столбцов матрицы становится равным  $2n_1 + 2n_2$ , и процедура выделения приводит к  $n_1 + n_2$  копиям о.с.

В заключение авторы пользуются случаем, чтобы выразить благодарность В. П. Головачеву и А. В. Никитину за участие в обсуждении результатов.

Горьковский исследовательский  
физико-технический институт

Поступило  
9 VII 1971

#### ЦИТИРОВАННАЯ ЛИТЕРАТУРА

- <sup>1</sup> М. Бюргер, Структура кристаллов и векторное пространство, ИЛ, 1961.  
<sup>2</sup> Э. А. Кузьмин, В. В. Илюхин, Н. В. Белов, ДАН, 196, № 5 (1971). <sup>3</sup> Э. А. Кузьмин, В. В. Илюхин, Н. В. Белов, ЖСХ, 11, 943 (1970).