

**В** это определение вводится удобный коэффициент  $2\pi$ , которого нет в обычном кристаллографическом определении, даваемом в элементарных руководствах.

**П р и м е ч а н и е.** Единицы абсолютной величины векторов элементарных трансляций обратной решетки — это не единицы длины. Если длина векторов  $\mathbf{a}$ ,  $\mathbf{b}$ ,  $\mathbf{c}$  измеряется в сантиметрах, то величина векторов  $\mathbf{a}^*$ ,  $\mathbf{b}^*$ ,  $\mathbf{c}^*$  измеряется в обратных сантиметрах ( $\text{см}^{-1}$ ).

а) Показать, что  $\mathbf{a}^* \cdot \mathbf{a} = 2\pi$ ,  $\mathbf{a}^* \cdot \mathbf{b} = \mathbf{a}^* \cdot \mathbf{c} = 0$ .

б) Пусть для двумерной кристаллической решетки в соответствующих единицах

$$\mathbf{a} = 4\hat{\mathbf{x}}, \quad \mathbf{b} = \hat{\mathbf{y}},$$

где  $\hat{\mathbf{x}}$  и  $\hat{\mathbf{y}}$  — единичные векторы осей прямоугольных декартовых координат. Изобразите часть решетки. Найдите  $\mathbf{a}^*$  и  $\mathbf{b}^*$  и изобразите часть обратной решетки. (Указание: пусть  $\mathbf{c} = \mathbf{z}$ , если это облегчит вам соответствующие определения для двумерной решетки.)

в) Для другой двумерной решетки

$$\mathbf{a} = \hat{\mathbf{x}}, \quad \mathbf{b} = \hat{\mathbf{x}} \cos \frac{\pi}{3} + \hat{\mathbf{y}} \sin \frac{\pi}{3}.$$

Изобразите часть решетки; найдите векторы элементарных трансляций обратной решетки и изобразите обратную решетку.

г) Показать, что

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

где  $V$  — это объем  $\mathbf{a} \cdot (\mathbf{b} \times \mathbf{c})$  элементарной ячейки прямой решетки, а  $V^*$  — объем  $\mathbf{a}^* \cdot (\mathbf{b}^* \times \mathbf{c}^*)$  элементарной ячейки обратной решетки. Для вывода этой формулы потребуется произвести довольно кропотливые выкладки.

### М а т е м а т и ч е с к о е д о п о л н е н и е 1. Равенство векторов в сферическом пространстве

Наше определение равенства двух векторов исходит из предположения, что пространство является евклидовым. В пространстве, обладающем кривизной, нельзя однозначно произвести сравнение двух векторов, если эти векторы имеют различные точки приложения. В качестве примера рассмотрим двумерное искривленное пространство, образованное поверхностью обыкновенного трехмерного шара. В этом пространстве мы должны считать «прямыми» линиями дуги больших кругов шара, потому что они представляют собой кратчайшие расстояния между точками \*).

Если в таком двумерном пространстве нам надо сравнить два вектора  $\mathbf{A}$  и  $\mathbf{B}$ , то мы должны передвинуть вектор  $\mathbf{B}$ , не меняя его направления, таким образом, чтобы совместить его начальную точку с начальной точкой вектора  $\mathbf{A}$ . Но что означает «не меняя его направления»? Следуя методу построения, применявшемуся в неискривленном пространстве, мы проводим «прямую» линию через  $O_A$  и  $O_B$ . Затем мы перемещаем вектор  $\mathbf{B}$  так, чтобы его начальная точка перемещалась по этой «прямой» по направлению к начальной точке вектора  $\mathbf{A}$ , и делаем это таким образом, чтобы не менялся угол между вектором  $\mathbf{B}$  и «прямой» линией  $O_A O_B$  (рис. 2.43).

После этого мы можем проверить наш способ сравнения, сначала переместив начало вектора  $\mathbf{B}$  в точку  $O_C$ , сравнив его там с вектором  $\mathbf{C}$ , а затем перемещая  $\mathbf{B}$  вдоль «прямой»  $O_C O_A$ , чтобы сравнить его потом с  $\mathbf{A}$  (рис. 2.44). Но эти два способа сравнения  $\mathbf{B}$  с  $\mathbf{A}$  дают различные ответы. Пусть в данном частном случае оба вектора

\* ) Линия, каждый отрезок которой  $MN$  является кратчайшим расстоянием между точками  $M$  и  $N$ , называется в математике геодезической линией. Только в евклидовом пространстве геодезические линии всегда являются прямыми. (Прим. ред.)

**А** и **В** перпендикулярны к «прямой»  $O_A O_B$  и поэтому параллельны между собой. Выберем вектор **С** так, чтобы он был параллелен **В** в том смысле, что **С** и **В** образуют одинаковые углы с «прямой»  $O_C O_B$ . Однако из рис. 2.43 ясно видно, что вектор **С** не будет параллельным вектору **А**, потому что они не образуют равных углов с «прямой», соединяющей  $O_C$  и  $O_A$ . Итак, мы пришли к противоречию: вектор **В** параллелен вектору **А**, а вектор **С** параллелен вектору **В**, но вектор **С** не параллелен вектору **А**. При этом для каждой пары брался наикратчайший путь сравнения. Если мы сначала сравним **В** с **С**, а затем **С** с **А**, то мы найдем, что вектор **В** не параллелен вектору **А**.

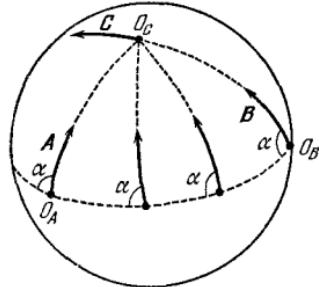


Рис. 2.43. Один возможный способ сравнения направлений векторов **В** и **А** заключается в перемещении **В** (начиная с точки  $O_B$ ) вдоль экватора, но при этом так, что вектор **В** остается направленным на  $O_C$ , пока начало вектора **В** не попадет в точку  $O_A$ .

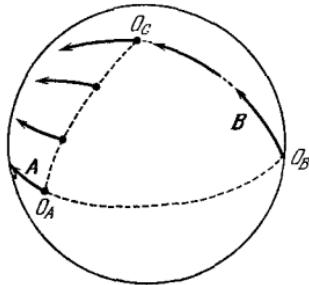


Рис. 2.44. Здесь вектор **В** перемещается с целью сравнения с **А** вдоль меридиана, пока его начальная точка не попадет в  $O_C$ , затем он смещается в боковом направлении вниз до экватора.

В качестве упражнения определите длину сторон сферического треугольника  $O_A O_B O_C$ , если при параллельном переносе вектора **В** сначала вдоль линии  $O_B O_C$ , а затем вдоль линии  $O_C O_A$  этот вектор **В** оказался перпендикулярным к вектору **А**. Примите длину окружности большого круга за единицу.

### Математическое дополнение 2. Обобщенная векторная система обозначений в декартовых координатах

Операции с векторными величинами и их выражение в обычной декартовой системе координат упрощаются посредством некоторого изменения обозначений. Новая система обозначений позволяет дать явные выражения для составляющих произведений векторов в более кратком виде, чем это было выведено выше.

Обозначим основные единичные векторы декартовой системы координат соответственно через  $\hat{e}_1$ ,  $\hat{e}_2$ ,  $\hat{e}_3$  и введем дельта-символ Кронекера  $\delta_{ij}$ , по определению равный

$$\delta_{ij} = \begin{cases} 1, & \text{если } i=j, \\ 0, & \text{если } i \neq j, \end{cases} \quad (87)$$

где индексы  $i$  и  $j$  принимают значения 1, 2, 3. Тогда выражение вектора **А** через его составляющие в декартовых координатах принимает следующий вид:

$$\mathbf{A} = A_1 \hat{e}_1 + A_2 \hat{e}_2 + A_3 \hat{e}_3 = \sum_{i=1}^3 A_i \hat{e}_i. \quad (88)$$

Греческая заглавная буква  $\Sigma$  означает, что нужно просуммировать величину, следующую за знаком  $\Sigma$ , по интервалу значений индексов, указанному снизу и сверху этой буквы. Введем условие, что эта буква не пишется, когда суммирование следует производить только по повторяющемуся индексу, обозначенному