

(hkl) 面の面間隔導出で用いた定理について

ミラー指数が (hkl) な格子面は、原点を起点にして描いた $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \vec{a}_3$ に平行な各軸と $\alpha_1\vec{a}_1, \alpha_2\vec{a}_2, \alpha_3\vec{a}_3$ で交わるとすると、 $h\alpha_1 = k\alpha_2 = l\alpha_3$ を満たす。(hkl) 面に該当する平行な格子面は多数あるが、このうち「1. 原点を含まず」、「2. 原点に最も近い」という条件を満たすものでは、この等号で結ばれる値は 1 となる。この文書ではこの事情について説明する。

まずミラー指数の定義より、

$$\frac{1}{\alpha_1} : \frac{1}{\alpha_2} : \frac{1}{\alpha_3} = h : k : l \Leftrightarrow \alpha_1 h = \alpha_2 k = \alpha_3 l (\equiv A \text{ と定義}) \quad (1)$$

が成立する。ただし h, k, l のいずれかが 0 になる場合 (面が $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \vec{a}_3$ のいずれかに平行な場合)、その成分は除外する。この A は面に固有の定数で、原点を通らない面では $A \neq 0$ である。

ここで平面上にある 2 つのベクトル

$$\begin{aligned} \vec{s}_1 &= \alpha_1 \vec{a}_1 - \alpha_3 \vec{a}_3 \\ \vec{s}_2 &\equiv \alpha_2 \vec{a}_2 - \alpha_3 \vec{a}_3 \end{aligned}$$

を定義すると、平面上のある点 P に対応する位置ベクトル \vec{p} は、 β_1, β_2 を実数として

$$\vec{p} = \beta_1 \vec{s}_1 + \beta_2 \vec{s}_2 + \alpha_3 \vec{a}_3 = \beta_1 \alpha_1 \vec{a}_1 + \beta_2 \alpha_2 \vec{a}_2 + (1 - \beta_1 - \beta_2) \alpha_3 \vec{a}_3 \quad (2)$$

と書ける。

このような \vec{p} は、格子点になる場合があるはず。このとき整数 m_1, m_2, m_3 を用いて、 \vec{p} は

$$\vec{p} = m_1 \vec{a}_1 + m_2 \vec{a}_2 + m_3 \vec{a}_3 \quad (3)$$

とも表されるはずである。

いま $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \vec{a}_3$ は 1 次独立だから、(2) および (3) 両者における基本並進ベクトルの係数は等しくなる。従って

$$\begin{aligned} m_1 &= \beta_1 \alpha_1 \\ m_2 &= \beta_2 \alpha_2 \\ m_3 &= (1 - \beta_1 - \beta_2) \alpha_3 \end{aligned}$$

が成立する。ここに (1) 式右側の関係を用い、さらに β_1, β_2 を消去すると、

$$\frac{m_3 l}{A} = 1 - \frac{m_1 h}{A} - \frac{m_2 k}{A} \Rightarrow A = m_1 h + m_2 k + m_3 l$$

となる。すなわち格子点を通る平面では A は整数でなければならない。

$A \neq 0$ なので、原点を含まず、原点に最も近く、格子点を含む平面では、 A は最小値の 1 をとるはずである。実際、 h, k, l が規約化されていれば $m_1 h + m_2 k + m_3 l = 1$ となるような整数 m_1, m_2, m_3 は必ず選べる (参考:<https://qr.ae/pvFLbl>)。よって (1) より $\alpha_1 h = \alpha_2 k = \alpha_3 l = 1$ で、

$$\alpha_1 = \frac{1}{h}, \quad \alpha_2 = \frac{1}{k}, \quad \alpha_3 = \frac{1}{l}$$

が成立する (なお P 以外のブラベー格子ではもうちょっと考察が必要ですが、そこは割愛)。