

УДК 512.8

## ОБОБЩЕНИЯ ПРЕДСТАВЛЕНИЙ ВАДЫ И ГРУППЫ ВИРТУАЛЬНЫХ ЗАЦЕПЛЕНИЙ

Ю. А. Михальчишина

**Аннотация.** С использованием представления Вады классической группы кос строятся продолжения этих представлений на группы виртуальных кос и кос со спайками. С помощью полученных представлений строится группа виртуального зацепления и доказывается, что она является инвариантом зацепления. Приводятся примеры вычисления групп торических (виртуальных) зацеплений.

DOI 10.17377/smzh.2017.58.313

**Ключевые слова:** группы виртуальных узлов, представления Вады, инварианты виртуальных узлов.

### Введение

Группа кос на  $n$  нитях  $B_n$ ,  $n \geq 2$ , является классическим объектом исследования как в комбинаторной теории групп, так и в маломерной топологии. В частности, основная проблема теории узлов сводится при помощи теорем Александера и Маркова [1] к некоторым проблемам для групп кос. Результаты более чем столетних исследований по теории кос можно найти в монографиях [1–3].

Многие авторы изучают различные обобщения классической теории узлов. Одним из таких обобщений является теория виртуальных узлов, введенная Кауффманом [4]. Также Кауффман определил группу виртуальных кос, которая играет ту же роль в теории виртуальных узлов, что и классическая группа кос в теории узлов. Для виртуальных узлов и зацеплений доказаны аналоги теорем Александера и Маркова [4–6].

Одним из наиболее сильных инвариантов классического зацепления является его группа (фундаментальная группа дополнения зацепления в 3-мерной сфере). Для нахождения группы классического зацепления используется представление Артина группы кос  $B_n$  в группу автоморфизмов  $\text{Aut}(F_n)$  свободной группы  $F_n$  ранга  $n$ . Существует несколько подходов к определению группы виртуальных узлов и зацеплений (см. [4, 6–10]). В [9] было построено продолжение представления Артина на группу виртуальных кос  $VB_n$ . С использованием этого продолжения были определены группы виртуальных зацеплений.

Вада [11] построил несколько семейств представлений  $B_n$  в группу  $\text{Aut}(F_n)$  и определил некоторые группы классических зацеплений. С помощью представления Вады в [12] строятся линейные локальные представления  $B_n$ .

В настоящей работе строятся продолжения представлений Вады на группы виртуальных кос и кос со спайками (§ 2). В § 3 дается определение группы виртуального зацепления. При этом используются два подхода: косовой и

диаграммный. Доказывается эквивалентность этих двух подходов и показывается, что построенная группа является инвариантом виртуального зацепления. В оставшейся части работы приводятся примеры вычисления групп классических (§ 4) и виртуальных зацеплений (§ 5).

### § 1. Вспомогательные утверждения

**Группа кос.** Группа кос впервые была введена Артином [1]. Напомним, что группа кос  $B_n$ ,  $n \geq 2$ , на  $n$  нитях задается порождающими элементами  $\sigma_1, \sigma_2, \dots, \sigma_{n-1}$  и определяющими соотношениями

$$\sigma_i \sigma_{i+1} \sigma_i = \sigma_{i+1} \sigma_i \sigma_{i+1} \quad \text{при } i = 1, 2, \dots, n-2, \quad (1)$$

$$\sigma_i \sigma_j = \sigma_j \sigma_i \quad \text{при } |i-j| \geq 2. \quad (2)$$

Существует гомоморфизм группы  $B_n$  на группу подстановок  $S_n$ , переводящий порождающий  $\sigma_i$  в транспозицию  $(i, i+1)$ ,  $i = 1, 2, \dots, n-1$ . Ядро этого гомоморфизма называется *группой крашенных кос* и обозначается символом  $P_n$ . Группа  $P_n$  порождается элементами  $a_{ij}$ ,  $1 \leq i < j \leq n$ , которые выражаются через порождающие группы  $B_n$  следующим образом:

$$a_{ii+1} = \sigma_i^2 \quad \text{при } i = 1, 2, \dots, n-1, \quad (3)$$

$$a_{ij} = \sigma_{j-1} \sigma_{j-2} \dots \sigma_{i+1} \sigma_i^2 \sigma_{i+1}^{-1} \dots \sigma_j^{-1} \sigma_{j-1}^{-1} \quad \text{при } 1 \leq i < j-1 \leq n-1. \quad (4)$$

**Группа виртуальных кос и кос со спайками.** Группа виртуальных кос  $VB_n$  введена в работе Кауффмана [4], там же выписана ее система порождающих и определяющих соотношений. В работе В. В. Вершинина [13] построена более компактная система соотношений (приведенная ниже). Группа  $VB_n$  равна  $\langle B_n, S_n \rangle$ , где  $B_n = \langle \sigma_1, \dots, \sigma_{n-1} \rangle$  — классическая группа кос,  $S_n = \langle \rho_1, \dots, \rho_{n-1} \rangle$  — группа подстановок.

Порождающие  $\sigma_i$ ,  $i = 1, \dots, n-1$ , группы кос  $B_n$  удовлетворяют соотношениям (1), (2), а порождающие  $\rho_i$ ,  $i = 1, \dots, n-1$ , группы подстановок  $S_n$  — следующим соотношениям:

$$\rho_i^2 = 1 \quad \text{при } i = 1, 2, \dots, n-1, \quad (5)$$

$$\rho_i \rho_j = \rho_j \rho_i \quad \text{при } |i-j| \geq 2, \quad (6)$$

$$\rho_i \rho_{i+1} \rho_i = \rho_{i+1} \rho_i \rho_{i+1} \quad \text{при } i = 1, 2, \dots, n-2. \quad (7)$$

Остальные определяющие соотношения являются смешанными и имеют вид

$$\sigma_i \rho_j = \rho_j \sigma_i \quad \text{при } |i-j| \geq 2, \quad (8)$$

$$\rho_i \rho_{i+1} \sigma_i = \sigma_{i+1} \rho_i \rho_{i+1} \quad \text{при } i = 1, 2, \dots, n-2. \quad (9)$$

Отметим, что последнее соотношение равносильно такому:

$$\rho_{i+1} \rho_i \sigma_{i+1} = \sigma_i \rho_{i+1} \rho_i \quad \text{при } i = 1, 2, \dots, n-2. \quad (10)$$

Как замечено в [14], в группе  $VB_n$  не обязаны выполняться соотношения

$$\mathcal{F}_1: \quad \rho_i \sigma_{i+1} \sigma_i = \sigma_{i+1} \sigma_i \rho_{i+1} \quad \text{при } i = 1, 2, \dots, n-2,$$

$$\mathcal{F}_2: \quad \rho_{i+1} \sigma_i \sigma_{i+1} = \sigma_i \sigma_{i+1} \rho_i \quad \text{при } i = 1, 2, \dots, n-2.$$

Они называются *запрещенными соотношениями*.

В [15] введена группа кос со спайками  $WB_n$ , которая порождается элементами  $\sigma_i, \alpha_i$ ,  $i = 1, 2, \dots, n-1$ . Группа, порожденная элементами  $\sigma_i$ , является

классической группой кос  $B_n$ , группа, порожденная элементами  $\alpha_i$ , — группой подстановок  $S_n$ , при этом выполняются смешанные соотношения

$$\alpha_i \sigma_j = \sigma_j \alpha_i \quad \text{при } |i - j| \geq 2, \tag{11}$$

$$\alpha_i \alpha_{i+1} \sigma_i = \sigma_{i+1} \alpha_i \alpha_{i+1} \quad \text{при } i = 1, 2, \dots, n - 2, \tag{12}$$

$$\alpha_i \sigma_{i+1} \sigma_i = \sigma_{i+1} \sigma_i \alpha_{i+1} \quad \text{при } i = 1, 2, \dots, n - 2. \tag{13}$$

Сравнивая соотношения групп  $VB_n$  и  $WB_n$ , видим, что  $WB_n$  получается из  $VB_n$  введением дополнительного соотношения (13). Следовательно, существует гомоморфизм

$$\varphi_{VW} : VB_n \longrightarrow WB_n,$$

переводящий  $\sigma_i$  в  $\sigma_i$  и  $\rho_i$  в  $\alpha_i$  при всех  $i$ . Таким образом,  $WB_n$  является гомоморфным образом группы  $VB_n$ .

**Представления Вады.** В [11] построены семь типов локальных представлений группы кос  $B_n$  в группу  $\text{Aut}(F_n)$ . Напомним, что представление является *локальным*, если образ  $\sigma_i$ ,  $i = 1, \dots, n - 1$ , действует нетривиально на паре соседних порождающих  $x_i, x_{i+1}$ , при этом образ элемента  $x_i$  является словом  $u(x_i, x_{i+1})$ , а образ элемента  $x_{i+1}$  — словом  $v(x_i, x_{i+1})$ , где  $u, v$  — приведенные слова в группе, порожденной  $x_i$  и  $x_{i+1}$ . Из этих семи типов четыре точные (см. [16–18]). Вада высказал предположение, что описаны все возможные локальные представления группы кос  $B_n$  в группу  $\text{Aut}(F_n)$ . Это предположение доказал Ито [19]. Из четырех точных представлений два сопряженные. Таким образом, мы рассматриваем только три типа представлений Вады.

Напомним определение этих представлений.

1. Представление  $w_1^r$ ,  $r \in \mathbb{Z}$ ,  $r \neq 0$ , определяется формулой

$$w_1^r(\sigma_i) : \begin{cases} x_i \mapsto x_i^r x_{i+1} x_i^{-r}, \\ x_{i+1} \mapsto x_i. \end{cases}$$

Здесь и далее указываем только нетривиальное действие на порождающих, подразумевая, что остальные порождающие остаются на месте. Отметим, что при  $r = 1$  это представление Артина. Для краткости будем обозначать  $w_1^r$  просто через  $w_1$ .

2. Представление  $w_2$  определяется формулой

$$w_2(\sigma_i) : \begin{cases} x_i \mapsto x_i x_{i+1}^{-1} x_i, \\ x_{i+1} \mapsto x_i. \end{cases}$$

3. Представление  $w_3$  определяется формулой

$$w_3(\sigma_i) : \begin{cases} x_i \mapsto x_i^2 x_{i+1}, \\ x_{i+1} \mapsto x_{i+1}^{-1} x_i^{-1} x_{i+1}. \end{cases}$$

Эти три типа представлений Вада использовал для построения инвариантов зацеплений.

Крисп и Парис доказали [20], что представления  $w_2$  и  $w_3$  эквивалентные. Более точно, существует автоморфизм  $\chi : F_n \longrightarrow F_n$  такой, что

$$\chi \circ w_3(\sigma_i) \circ \chi^{-1} = w_2(\mu(\sigma_i)), \quad i = 1, \dots, n - 1,$$

где  $\mu : B_n \longrightarrow B_n$  — инволюция, посылающая  $\sigma_i$  в  $\sigma_i^{-1}$ .

Представление  $w_1^r$  и соответствующие ему группы изучались в работах Вады [11], Нельсона, Лина и Ньюмена [21, 22]. Нельсон и Ньюмен доказали, что группа, построенная по представлению  $w_1^2$ , определяет узлы с точностью до зеркального образа.

**Продолжение представления Артина.** Представление группы виртуальных кос  $VB_n \longrightarrow \text{Aut}(F_{n+1})$  в группу автоморфизмов свободной группы  $F_{n+1} = \langle x_1, x_2, \dots, x_n, y \rangle$  ранга  $n + 1$  рассматривалось независимо в [6, 8, 23]:

$$\varphi_A(\sigma_i) : \begin{cases} x_i \mapsto x_i x_{i+1} x_i^{-1}, \\ x_{i+1} \mapsto x_i, \end{cases} \quad \varphi_A(\rho_i) : \begin{cases} x_i \mapsto x_{i+1}^{y^{-1}}, \\ x_{i+1} \mapsto x_i^y, \end{cases}$$

где  $a^b = b^{-1}ab$ . Оно является продолжением представления Артина  $\varphi_A : B_n \longrightarrow \text{Aut}(F_n)$  (см. [1]).

**Преобразования Титце.** Пусть  $G$  имеет следующее представление в виде системы порождающих и определяющих соотношений:

$$G = \langle x_1, \dots, x_n \mid r_1 = 1, \dots, r_t = 1 \rangle.$$

Теорема Титце [2, гл. IV] утверждает, что одно представление данной группы  $G$  может быть преобразовано в любое другое представление группы  $G$  применением конечной последовательности операций следующих типов и обратных к ним, называемых *преобразованиями Титце*.

(I) Добавление соотношения  $r = 1$ , являющегося следствием соотношений  $r_1 = 1, \dots, r_t = 1$ , к множеству соотношений. В итоге получается представление

$$\langle x_1, \dots, x_n \mid r_1 = 1, \dots, r_t = 1, r = 1 \rangle.$$

(II) Добавление нового порождающего  $x$  и нового соотношения  $xw^{-1} = 1$ , где  $w$  — это любое слово в алфавите  $x_1, \dots, x_n$ . Таким образом получается представление

$$\langle x_1, \dots, x_n, x \mid r_1 = 1, \dots, r_t = 1, xw^{-1} = 1 \rangle.$$

## § 2. Представления группы виртуальных кос и группы кос со спайками

Построим отображения  $W_l : VB_n \longrightarrow \text{Aut}(F_{n+1})$ ,  $l = 1, 2, 3$ , являющиеся продолжением представлений Вады  $w_l$ , т. е.  $W_l(\sigma_k) = w_l(\sigma_k)$ ,  $k = 1, \dots, n - 1$ .

Для этого зададим действие  $W_l$  на порождающем  $\rho_k$ ,  $k = 1, \dots, n - 1$ , следующим образом:

$$W_l(\rho_k) : \begin{cases} x_k \mapsto y x_{k+1} y^{-1}, \\ x_{k+1} \mapsto y^{-1} x_k y. \end{cases}$$

**Вопрос.** Являются ли построенные таким образом продолжения представлений Вады  $w_l$ ,  $l = 1, 2, 3$ , представлениями группы виртуальных кос  $VB_n$ ?

**Предложение 1.** Отображения  $W_l$ ,  $l = 1, 2, 3$ , продолженные на  $VB_n$ , суть представления  $VB_n$  в  $\text{Aut}(F_{n+1})$  свободной группы  $F_{n+1} = \langle x_1, \dots, x_n, y \rangle$ .

**Доказательство.** Для того чтобы отображения  $W_l$ ,  $l = 1, 2, 3$ , являлись представлениями группы виртуальных кос, нужно проверить, что при отображениях  $W_l$  соотношения  $VB_n$  переходят в соотношения.

Соотношения (1), (2) выполняются, так как  $W_l|_{B_n} = w_l$ , а  $w_l$  является представлением группы  $B_n$ ,  $l = 1, 2, 3$ . Утверждение о том, что соотношения (5)–(7) выполняются, доказано ранее в [23]. Соотношение (8) выполняется в силу локальности. Остается проверить выполнение соотношения (9), т. е.

$$W_l(\rho_k \rho_{k+1} \sigma_k) = W_l(\sigma_{k+1} \rho_k \rho_{k+1}) \quad \text{при } k = 1, 2, \dots, n-2, \quad l = 1, 2, 3.$$

Для  $W_1$  вычисляем левую часть соотношения (здесь и далее действие будет слева направо):

$$W_1(\rho_k \rho_{k+1} \sigma_k) : \begin{cases} x_k \xrightarrow{\rho_k} y x_{k+1} y^{-1} \xrightarrow{\rho_{k+1}} y^2 x_{k+2} y^{-2} \xrightarrow{\sigma_k} y^2 x_{k+2} y^{-2}, \\ x_{k+1} \xrightarrow{\rho_k} y^{-1} x_k y \xrightarrow{\rho_{k+1}} y^{-1} x_k y \xrightarrow{\sigma_k} y^{-1} x_k^r x_{k+1} x_k^{-r} y, \\ x_{k+2} \xrightarrow{\rho_k} x_{k+2} \xrightarrow{\rho_{k+1}} y^{-1} x_{k+1} y \xrightarrow{\sigma_k} y^{-1} x_k y, \\ y \xrightarrow{\rho_k} \rho_{k+1} \sigma_k y. \end{cases}$$

Вычисляем правую часть соотношения:

$$W_1(\sigma_{k+1} \rho_k \rho_{k+1}) : \begin{cases} x_k \xrightarrow{\sigma_{k+1}} x_k \xrightarrow{\rho_k} y x_{k+1} y^{-1} \xrightarrow{\rho_{k+1}} y^2 x_{k+2} y^{-2}, \\ x_{k+1} \xrightarrow{\sigma_{k+1}} x_{k+1}^r x_{k+2} x_{k+1}^{-r} \xrightarrow{\rho_k} y^{-1} x_k^r y x_{k+2} y^{-1} x_k^{-r} y \\ \xrightarrow{\rho_{k+1}} y^{-1} x_k^r x_{k+1} x_k^{-r} y, \\ x_{k+2} \xrightarrow{\sigma_{k+1}} x_{k+2} \xrightarrow{\rho_k} y^{-1} x_k y \xrightarrow{\rho_{k+1}} y^{-1} x_k y, \\ y \xrightarrow{\sigma_{k+1} \rho_k \rho_{k+1}} y. \end{cases}$$

Видим, что смешанное соотношение (9) группы виртуальных кос выполняется. Значит,  $W_1$  является представлением  $VB_n$ .

Представления  $W_2$  и  $W_3$  рассматриваются аналогично.  $\square$

Подобно случаю группы виртуальных кос строим отображения  $\widetilde{W}_l$ ,  $l = 1, 2, 3$ , группы кос со спайками  $WB_n$ , являющиеся продолжениями представлений Вады  $w_l$ , т. е.  $\widetilde{W}_l(\sigma_k) = w_l(\sigma_k)$ ,  $k = 1, \dots, n-1$ .

Задаем действие  $\widetilde{W}_l$  на порождающем  $\alpha_k$ ,  $k = 1, \dots, n-1$ , следующим образом:

$$\widetilde{W}_l(\alpha_k) : \begin{cases} x_k \mapsto x_{k+1}, \\ x_{k+1} \mapsto x_k. \end{cases}$$

**Вопрос.** Являются ли построенные таким образом отображения представлениями группы кос со спайками  $WB_n$  в группу  $\text{Aut}(F_n)$ ?

**Предложение 2.** Отображения  $\widetilde{W}_1$  и  $\widetilde{W}_2$ , продолженные на  $WB_n$ , являются представлениями  $WB_n$  в  $\text{Aut}(F_n)$ .

**Доказательство.** Для того чтобы отображения  $\widetilde{W}_l$ ,  $l = 1, 2, 3$ , являлись представлениями группы кос со спайками, нужно, чтобы выполнялись все соотношения  $WB_n$ . Как упоминали ранее,  $WB_n$  получается из  $VB_n$  введением дополнительного соотношения (13). Для  $\widetilde{W}_1$  и  $\widetilde{W}_2$  простым вычислением проверяется выполнение соотношения (13), которое совпадает с  $\mathcal{F}_1$ .  $\square$

**Предложение 3.** Отображение

$$\widetilde{W}_3 : WB_n \longrightarrow \text{Aut}(F_n)$$

является представлением группы кос со спайками при условиях

$$x_k^2 = 1, \quad [x_{k+1}, x_{k+2}] = 1, \quad k = 1, \dots, n-2.$$

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Вычисляем левую часть равенства (13) под действием  $\widetilde{W}_3$ :

$$\widetilde{W}_3(\alpha_k \sigma_{k+1} \sigma_k) : \begin{cases} x_k \xrightarrow{\alpha_k} x_{k+1} \xrightarrow{\sigma_{k+1}} x_{k+1}^2 x_{k+2} \xrightarrow{\sigma_k} x_{k+1}^{-1} x_k^{-2} x_{k+1} x_{k+2}, \\ x_{k+1} \xrightarrow{\alpha_k} x_k \xrightarrow{\sigma_{k+1}} x_k \xrightarrow{\sigma_k} x_k^2 x_{k+1}, \\ x_{k+2} \xrightarrow{\alpha_k} x_{k+2} \xrightarrow{\sigma_{k+1}} x_{k+2}^{-1} x_{k+1}^{-1} x_{k+2} \xrightarrow{\sigma_k} x_{k+2}^{-1} x_{k+1}^{-1} x_k x_{k+1} x_{k+2}. \end{cases}$$

Вычисляем правую часть равенства:

$$\widetilde{W}_3(\sigma_{k+1} \sigma_k \alpha_{k+1}) : \begin{cases} x_k \xrightarrow{\sigma_{k+1}} x_k \xrightarrow{\sigma_k} x_k^2 x_{k+1} \xrightarrow{\alpha_{k+1}} x_k^2 x_{k+2}, \\ x_{k+1} \xrightarrow{\sigma_{k+1}} x_{k+1}^2 x_{k+2} \xrightarrow{\sigma_k} x_{k+1}^{-1} x_k^{-2} x_{k+1} x_{k+2} \\ \xrightarrow{\alpha_{k+1}} x_{k+2}^{-1} x_k^{-2} x_{k+2} x_{k+1}, \\ x_{k+2} \xrightarrow{\sigma_{k+1}} x_{k+2}^{-1} x_{k+1}^{-1} x_{k+2} \xrightarrow{\sigma_k} x_{k+2}^{-1} x_{k+1}^{-1} x_k x_{k+1} x_{k+2} \\ \xrightarrow{\alpha_{k+1}} x_{k+1}^{-1} x_{k+2}^{-1} x_k x_{k+2} x_{k+1}. \end{cases}$$

Видим, что смешанное соотношение (13) группы кос со спайками выполняется при условиях  $x_k^2 = 1, [x_{k+1}, x_{k+2}] = 1, k = 1, \dots, n-2$ .  $\square$

ЗАМЕЧАНИЕ 1. Соотношение  $\mathcal{F}_2$  не выполняется для  $\widetilde{W}_l, l = 1, 2, 3$ .

Используя результат Чтеренталя [24], который установил, что представление  $\varphi_A$  группы  $VB_n$  не точное при  $n \geq 4$ , можно показать, что и представления  $W_1$  и  $W_2$  также не точные при  $n \geq 4$ .

**Предложение 4.** Элемент  $\beta = (\sigma_2^{-1} \rho_1 \sigma_2 \rho_3)^3 \in VP_4$  лежит в ядре представлений  $W_1$  и  $W_2$  и не лежит в ядре представления  $W_3$ .

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Непосредственной проверкой находим, что  $W_1(\beta) = 1$  и  $W_2(\beta) = 1$ .

Обозначим  $\alpha = \sigma_2^{-1} \rho_1 \sigma_2 \rho_3$ . Тогда  $\beta = \alpha^3$ . Для проверки последней части предложения находим автоморфизм  $W_3(\alpha)$ . Имеем

$$W_3(\alpha) : \begin{cases} x_1 \mapsto (x_2^2 x_4^{y-1})^{y-1}, \\ x_2 \mapsto x_2^{x_4^{y-1} x_1^{-y}}, \\ x_3 \mapsto x_1^y x_4^{-y-1} x_2^{-2} x_4^{y-1}, \\ x_4 \mapsto x_4. \end{cases}$$

Находим

$$W_3(\beta) : \begin{cases} x_1 \mapsto (x_2^2)^{x_4^{y-1} x_1^{-y} x_2^{-2} y^{-1}} x_4^{y-2}, \\ x_2 \mapsto (x_2^2)^{x_4^{y-1} x_1^{-y}} (x_2)^{x_4^{y-1} x_1^{-y} x_2^{-2}} (x_2^{-2})^{x_4^{y-1} x_1^{-y}}, \\ x_3 \mapsto (x_2^2)^{x_4^{y-1} x_1^{-y}} (x_2^{-2})^{x_4^{y-1} x_1^{-y} x_2^{-2}} x_4^{y-1}, \\ x_4 \mapsto x_4, \end{cases}$$

т. е.  $W_3(\beta) \neq 1$ .  $\square$

Тем не менее остаются открытыми следующие

**Вопросы.** Будут ли представления  $W_1, W_2 : VB_n \rightarrow \text{Aut}(F_{n+1})$  точными при  $n = 3$ ? Будет ли представление  $W_3$  точным при  $n \geq 3$ ?

§ 3. Группы виртуальных зацеплений

Диаграммой виртуального узла (зацепления) называется регулярная проекция узла (зацепления) на плоскость, в которой каждая двойная точка снабжена дополнительной информацией: является ли эта двойная точка классическим перекрестком или виртуальным [4] (рис. 1). Виртуальный узел — это класс эквивалентности диаграмм по обобщенным преобразованиям Райдемайстера (рис. 2). Основная проблема теории виртуальных узлов — классификация виртуальных узлов.

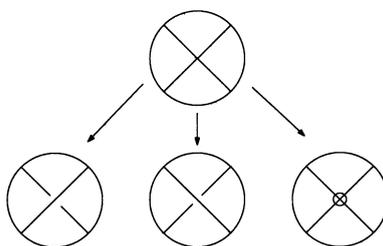


Рис. 1. Двойная точка виртуального узла

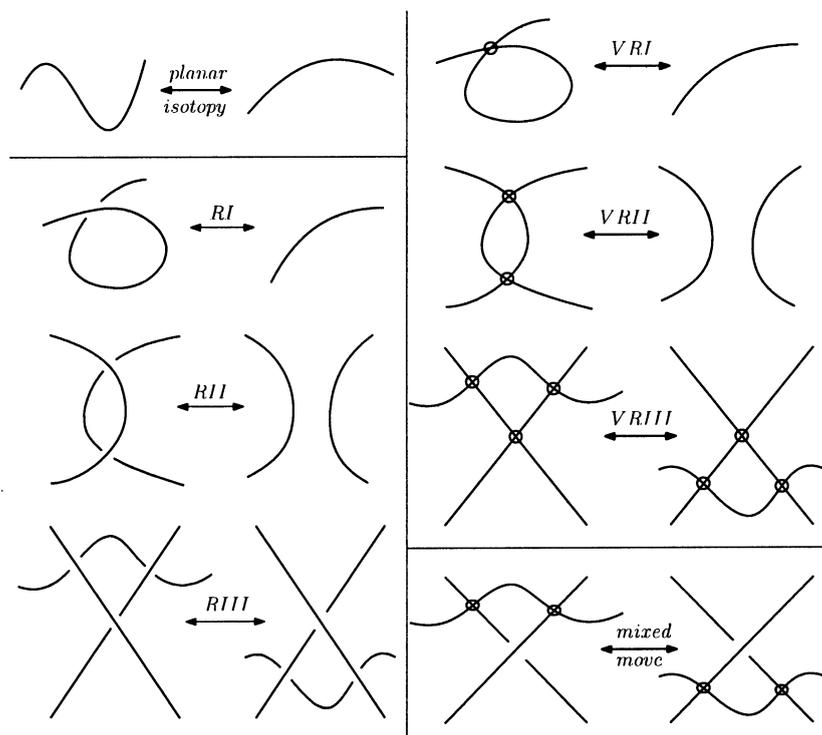


Рис. 2. Обобщенные преобразования Райдемайстера

Связь между виртуальными зацеплениями и виртуальными косами полностью задается аналогами теорем Александра и Маркова [5, 6, 25]. Аналог теоремы Александра утверждает, что любое виртуальное зацепление можно

представить в виде замыкания виртуальной косы. Напомним, что операция *замыкания*, обозначаемая символом  $\hat{\phantom{\beta}}$ , соединяет соответствующие начала и концы нитей косы (рис. 3). Таким образом, получается зацепление  $\hat{\beta}$ , соответствующее косе  $\beta$ .

Для нахождения представления группы зацепления можно использовать два подхода. Первый, подход Виртингера, состоит в том, что строим диаграмму зацепления и по ней находим порождающие и соотношения группы зацепления. Второй подход основан на представлении зацепления в виде замкнутой косы и представлении группы кос в группу автоморфизмов некоторой группы. Оба эти подхода описаны в [1] для классических зацеплений и в [7] для виртуальных зацеплений. В частности, для всякой виртуальной косы  $\beta$ , используя представления  $W_1$ ,  $W_2$  и  $W_3$ , можно определить группы  $G_1$ ,  $G_2$  и  $G_3$  соответственно. При этом если хотим построить инвариант зацепления, надо доказывать, что соответствующая группа зависит только от зацепления  $\hat{\beta}$ .

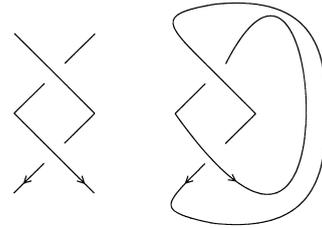


Рис. 3. Замыкание косы  $\sigma^2$

**Группа классического зацепления.** Напомним: если  $L$  — классическое зацепление в  $S^3$ , то его группой  $G(L)$  называется фундаментальная группа  $\pi_1(S^3 \setminus L)$  дополнения  $L$  в  $S^3$  [2]. Каждой компоненте связности диаграммы сопоставляется порождающий, а каждому классическому перекрестку сопоставляется следующее соотношение:  $c = aba^{-1}$  для положительного перекрестка (рис. 4 слева) и  $c = b^{-1}ab$  для отрицательного перекрестка (рис. 4 справа).

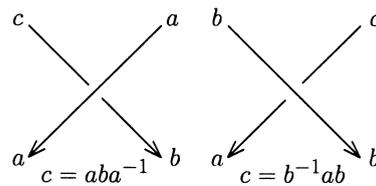


Рис. 4. Соотношения в классических перекрестках

**Косовый подход.** Опишем общий подход, позволяющий по представлению группы виртуальных кос автоморфизмами некоторой группы строить инварианты зацеплений. Предположим, что у нас есть представление  $\varphi : VB_n \rightarrow \text{Aut}(H)$  группы виртуальных кос в группу автоморфизмов некоторой группы  $H = \langle h_1, h_2, \dots, h_m \mid \mathcal{R} \rangle$ , где  $\mathcal{R}$  — соотношения группы  $H$  и  $L = \hat{\beta}$  — виртуальное зацепление. Сопоставим виртуальной косе  $\beta \in VB_n$  следующую группу:

$$G_\varphi^v(\beta) = \langle h_1, h_2, \dots, h_m \mid \mathcal{R}, h_i = \varphi(\beta)(h_i), i = 1, 2, \dots, m \rangle.$$

Группа  $G_\varphi^v$  будет инвариантом виртуального зацепления  $L$ , если доказать, что для любой другой косы  $\beta'$  такой, что зацепления  $\hat{\beta}$  и  $\hat{\beta}'$  эквивалентны, группа  $G_\varphi^v(\beta)$  изоморфна группе  $G_\varphi^v(\beta')$ .

Используем этот подход для представлений  $W_l$ ,  $l = 1, 2, 3$ . Пусть  $\beta \in VB_n$  для некоторого  $n$ . Тогда *группой косы*  $\beta$  назовем следующую группу:

$$G_l^v(\beta) = \langle x_1, x_2, \dots, x_n, y \mid x_i = W_l(\beta)(x_i), i = 1, 2, \dots, n \rangle.$$

Покажем, что определенная таким образом группа будет инвариантом виртуального зацепления  $\hat{\beta}$ . Более точно, справедлива

**Теорема 1.** Пусть  $\beta \in VB_n$  и  $\beta' \in VB_m$  — две виртуальные косы, замыкания которых определяют одно и то же виртуальное зацепление  $L$ . Тогда

$G_l^v(\beta) \cong G_l^v(\beta')$ ,  $l = 1, 2, 3$ , т. е. группа  $G_l^v(\beta)$  является инвариантом виртуального зацепления  $L$ .

Доказательство аналогично доказательству теоремы 2 в [26].  $\square$

**Диаграммный подход.** Пусть  $D_L$  — диаграмма виртуального зацепления  $L$ . Каждой дуге диаграммы от одного перекрестка до другого (классического или виртуального) сопоставим свой порождающий. Получим некоторое множество порождающих  $a, b, c, \dots$ . Для представлений  $W_1$  и  $W_2$  дуге, проходящей сверху в классическом перекрестке, сопоставляется один порождающий, для представления  $W_3$  в этом случае сопоставляются два порождающих.

Группой диаграммы  $D_L$  назовем группу, порожденную элементами  $a, b, c, \dots, y$  и определяемую следующей системой соотношений. Дополнительный элемент  $y$  вводится для виртуальных перекрестков. Для представления  $W_1$  положительному перекрестку соответствует соотношение  $c = a^r b a^{-r}$  (рис. 5 слева), отрицательному перекрестку — соотношение  $c = b^{-r} a b^r$  (рис. 5 справа), виртуальному перекрестку — пара соотношений  $c = b^{y^{-1}}$  и  $d = a^y$  (рис. 6).

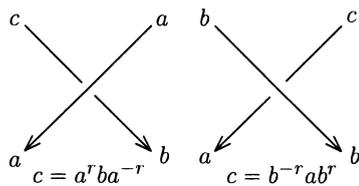


Рис. 5. Соотношения в классических перекрестках группы  $G_1^v(D_L)$

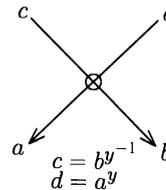


Рис. 6. Соотношения в виртуальном перекрестке группы  $G_1^v(D_L)$

Для представления  $W_2$  положительному перекрестку соответствует соотношение  $c = a b^{-1} a$  (рис. 7 слева), отрицательному — соотношение  $c = b a^{-1} b$  (рис. 7 справа), виртуальному — та же пара соотношений, что и для представления  $W_1$ .

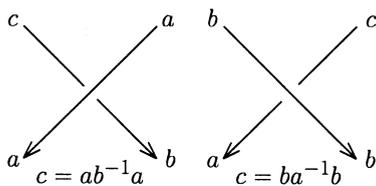


Рис. 7. Соотношения в классических перекрестках группы  $G_2^v(D_L)$

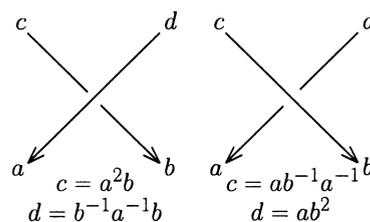


Рис. 8. Соотношения в классических перекрестках группы  $G_3^v(D_L)$

Для представления  $W_3$  перекрестку каждого типа соответствует пара соотношений:  $c = a^2 b$  и  $d = b^{-1} a^{-1} b$  в случае положительного перекрестка (рис. 8 слева) и  $c = a b^{-1} a^{-1} b$  и  $d = a b^2$  в случае отрицательного перекрестка (рис. 8 справа). Виртуальному перекрестку соответствует та же пара соотношений, что и для представления  $W_1$ .

Определенные таким образом группы являются инвариантами зацепления  $L$ , т. е. справедлива

**Теорема 2.** Если  $D_L$  и  $D'_L$  — две диаграммы, отвечающие виртуальному зацеплению  $L$ , то  $G_l^v(D_L)$  и  $G_l^v(D'_L)$  изоморфны,  $l = 1, 2, 3$ .

Доказательство следует из теоремы 1 и предложения 5.  $\square$

**Предложение 5.** Пусть  $L$  — виртуальное зацепление,  $D_L$  — его диаграмма и  $\beta$  — виртуальная коса такая, что ее замыкание  $\hat{\beta}$  эквивалентно  $L$ . Тогда группа  $G_l^v(D_L)$  изоморфна группе  $G_l^v(\beta)$ ,  $l = 1, 2, 3$ .

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО аналогично доказательству предложения 1 в [26].  $\square$

#### § 4. Примеры вычисления групп классических зацеплений

В этом параграфе рассматриваем только представления  $w_1$  и  $w_2$ , так как  $w_3$  эквивалентно  $w_2$ . Символом  $G_l(L)$  будем обозначать группу зацепления  $L$ , построенную по представлению  $w_l$ ,  $l = 1, 2$ .

Для начала установим связь группы узла (зацепления) с группой зеркального образа этого узла. Напомним, что в диаграмме зеркального образа узла все положительные перекрестки исходного узла становятся отрицательными, и наоборот (см. ниже рис. 11). Для зеркального образа узла (зацепления) справедливо

**Предложение 6.** Пусть  $\hat{\beta}$  — узел (зацепление), а  $\widehat{\beta^{-1}}$  — его зеркальный образ. Тогда  $G_l(\widehat{\beta^{-1}}) = G_l(\beta)$ ,  $l = 1, 2$ . Это означает, что группы  $G_l$  не отличают узел (зацепление) от его зеркального образа.

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. По определению группа  $G_l(\beta)$ ,  $l = 1, 2$ ,  $\beta \in B_n$ , равна

$$G_l(\beta) = \langle x_1, x_2, \dots, x_n, y \mid w_l(\beta)(x_i) = x_i, i = 1, 2, \dots, n \rangle.$$

Соотношение  $w_l(\beta)(x_i) = x_i$ ,  $i = 1, \dots, n$ , равносильно  $x_i = w_l^{-1}(\beta)(x_i)$ , что эквивалентно следующему:

$$x_i = w_l(\beta^{-1})(x_i).$$

Таким образом, получается соотношение группы  $G_l(\beta^{-1})$ .  $\square$

Зацепления, полученные замыканием 2-нитиговых кос, называются 2-нитиговыми торическими зацеплениями. Сформулируем общий результат для таких зацеплений  $\widehat{\sigma}_1^k$ ,  $\sigma_1^k \in B_2$ , где  $k \in \mathbb{N}$ , и как частные случаи найдем группы тривиального узла, зацепления Хопфа и трилистника. Для представления  $w_1$  справедливо

**Предложение 7.** Группа  $G_1(\widehat{\sigma}_1^k)$ , где  $\widehat{\sigma}_1^k$  — 2-нитиговое торическое зацепление,  $\sigma_1^k \in B_2$ ,  $k \in \mathbb{N}$ , имеет следующий вид:

$$\begin{aligned} G_1(\sigma_1^k) &= \langle x_1, x_2 \mid x_1 \underbrace{x_2^r x_1^r x_2^r \dots x_2^r}_{k-1} \\ &= \underbrace{x_2^r x_1^r x_2^r \dots x_2^r}_{k-1} x_1, x_2 \underbrace{x_1^r x_2^r x_1^r \dots x_1^r}_{k-1} = \underbrace{x_1^r x_2^r x_1^r \dots x_1^r}_{k-1} x_2 \rangle, \end{aligned}$$

если  $k$  четное, и вид

$$\begin{aligned} G_1(\sigma_1^k) &= \langle x_1, x_2 \mid x_1 \underbrace{x_2^r x_1^r x_2^r \dots x_1^r}_{k-1} \\ &= \underbrace{x_2^r x_1^r x_2^r \dots x_1^r}_{k-1} x_2, x_2 \underbrace{x_1^r x_2^r x_1^r \dots x_2^r}_{k-1} = \underbrace{x_1^r x_2^r x_1^r \dots x_2^r}_{k-1} x_1 \rangle, \end{aligned}$$

если  $k$  нечетное.

ДОКАЗАТЕЛЬСТВО. Пусть  $k = 1$ . Автоморфизм  $w_1(\sigma_1)$  имеет вид

$$w_1(\sigma_1) : \begin{cases} x_1 \mapsto x_1^r x_2 x_1^{-r}, \\ x_2 \mapsto x_1. \end{cases}$$

Тогда

$$G_1(\sigma_1) = \langle x_1, x_2 \mid x_1 = x_1^r x_2 x_1^{-r}, x_2 = x_1 \rangle = \langle x_1 \rangle \cong \mathbb{Z}.$$

Пусть  $k$  нечетное, т. е.  $k = 2m - 1, m \in \mathbb{N}$ . Нетрудно заметить, что

$$w_1(\sigma_1^{2m-1}) : \begin{cases} x_1 \mapsto \underbrace{x_1^r x_2^r x_1^r \dots x_1^r}_{2m-1} x_2 \underbrace{x_1^{-r} x_2^{-r} x_1^{-r} \dots x_1^{-r}}_{2m-1}, \\ x_2 \mapsto \underbrace{x_1^r x_2^r x_1^r \dots x_1^r}_{2m-2} x_2 \underbrace{x_1^{-r} x_2^{-r} x_1^{-r} \dots x_1^{-r}}_{2m-2}. \end{cases}$$

Действуя на порождающий  $x_1$  автоморфизмом  $w_1(\sigma_1^{2m})$ , имеем

$$\begin{aligned} x_1 &\xrightarrow{w_1(\sigma_1^{2m-1})} \underbrace{x_1^r x_2^r x_1^r \dots x_1^r}_{2m-1} x_2 \underbrace{x_1^{-r} x_2^{-r} x_1^{-r} \dots x_1^{-r}}_{2m-1} \\ &\xrightarrow{w_1(\sigma_1)} x_1^r x_2^r x_1^{-r} x_1^r x_1^r \dots x_1^{-r} x_1 x_1^r x_2^{-r} x_1^{-r} x_1^r x_1^r \dots x_1^{-r} \\ &= \underbrace{x_1^r x_2^r x_1^r \dots x_1^r}_{2m} x_2 \underbrace{x_1^{-r} x_2^{-r} x_1^{-r} \dots x_1^{-r}}_{2m}. \end{aligned}$$

Действуя на порождающий  $x_2$  автоморфизмом  $w_1(\sigma_1^{2m})$ , получаем

$$\begin{aligned} x_2 &\xrightarrow{w_1(\sigma_1^{2m-1})} \underbrace{x_1^r x_2^r x_1^r \dots x_1^r}_{2m-2} x_2 \underbrace{x_1^{-r} x_2^{-r} x_1^{-r} \dots x_1^{-r}}_{2m-2} \\ &\xrightarrow{w_1(\sigma_1)} x_1^r x_2^r x_1^{-r} x_1^r x_1^r \dots x_1^{-r} x_1 x_1^r x_2^{-r} x_1^{-r} x_1^r x_1^r \dots x_1^{-r} \\ &= \underbrace{x_1^r x_2^r x_1^r \dots x_1^r}_{2m-1} x_2 \underbrace{x_1^{-r} x_2^{-r} x_1^{-r} \dots x_1^{-r}}_{2m-1}. \end{aligned}$$

Таким образом,

$$\begin{aligned} G_1(\sigma_1^{2m}) &= \langle x_1, x_2 \mid x_1 \underbrace{x_2^r x_1^r x_2^r \dots x_2^r}_{2m-1} \\ &= \underbrace{x_2^r x_1^r x_2^r \dots x_2^r}_{2m-1} x_1, x_2 \underbrace{x_1^r x_2^r x_1^r \dots x_1^r}_{2m-1} = \underbrace{x_1^r x_2^r x_1^r \dots x_1^r}_{2m-1} x_2 \rangle. \end{aligned}$$

Для нечетного  $k$  доказывается аналогично.  $\square$

Отсюда легко вытекает

**Следствие.** Пусть  $k \in \mathbb{Z}$ . Тогда для всякого зацепления  $\widehat{\sigma}_k$  фактор-группа группы  $G_1(\sigma_1^k)$  по коммутанту равна

$$G_1(\sigma_1^k)/(G_1(\sigma_1^k))' = \begin{cases} \mathbb{Z} \times \mathbb{Z} & \text{при } k = 2m, \\ \mathbb{Z} & \text{при } k = 2m - 1, \end{cases}$$

где  $m \in \mathbb{N}$ .

Группы, построенные по представлению  $w_2$  для 2-нитицевого торического зацепления, будут иметь кручение. А именно, верно

**Предложение 8.** Группа  $G_2(\sigma_1^k)$ , где  $\widehat{\sigma_1^k}$  — 2-нитиевое торическое зацепление,  $\sigma_1^k \in B_2$ ,  $k \in \mathbb{N}$ , имеет следующий вид:

$$G_2(\sigma_1^k) = \langle x_1, t \mid t^k = 1 \rangle \cong \mathbb{Z} * \mathbb{Z}_k.$$

Доказательство. Пусть  $k = 1$ . Автоморфизм  $w_2(\sigma_1)$  имеет вид

$$w_1(\sigma_1) : \begin{cases} x_1 \mapsto x_1 x_2^{-1} x_1, \\ x_2 \mapsto x_1. \end{cases}$$

Тогда

$$G_1(\sigma_1) = \langle x_1, x_2 \mid x_1 = x_1 x_2^{-1} x_1, x_2 = x_1 \rangle = \langle x_1 \rangle \cong \mathbb{Z}.$$

Нетрудно заметить, что

$$w_2(\sigma_1^{k-1}) : \begin{cases} x_1 \mapsto (x_1 x_2^{-1})^{k-1} x_1, \\ x_2 \mapsto (x_1 x_2^{-1})^{k-2} x_1. \end{cases}$$

Действуя на  $x_1$  автоморфизмом  $w_2(\sigma_1^k)$ , получим

$$x_1 \xrightarrow{w_2(\sigma_1^{k-1})} (x_1 x_2^{-1})^{k-1} x_1 \xrightarrow{w_2(\sigma_1)} (x_1 x_2^{-1} x_1 x_1^{-1})^{k-1} x_1 x_2^{-1} x_1 = (x_1 x_2^{-1})^k x_1.$$

Аналогично, действуя на  $x_2$ , имеем

$$x_2 \xrightarrow{w_2(\sigma_1^{k-1})} (x_1 x_2^{-1})^{k-2} x_1 \xrightarrow{w_2(\sigma_1)} (x_1 x_2^{-1} x_1 x_1^{-1})^{k-2} x_1 x_2^{-1} x_1 = (x_1 x_2^{-1})^{k-1} x_1.$$

Следовательно,

$$G_2(\sigma_1^k) = \langle x_1, x_2 \mid x_1 = (x_1 x_2^{-1})^k x_1, x_2 = (x_1 x_2^{-1})^{k-1} x_1 \rangle = \langle x_1, t \mid t^k = 1 \rangle,$$

где  $t = x_1 x_2^{-1}$ . Видим, что группа  $G_2(\sigma_1^k)$  изоморфна  $\mathbb{Z} * \mathbb{Z}_k$ .  $\square$

Предложение 8 дает классификацию 2-нитиевых торических зацеплений с точностью до зеркального образа.

Используя предложения 7 и 8, можем сформулировать следующие результаты для тривиального узла, зацепления Хопфа и трилистника.

**Тривиальный узел.** Тривиальный узел  $U$  можно представить в виде замыкания косы  $\sigma_1 \in B_2$  (рис. 9). Известно, что классическая группа тривиального узла  $G(U) = \pi(S^3 - U)$  изоморфна  $\mathbb{Z}$ . В случае представлений Вады справедливо

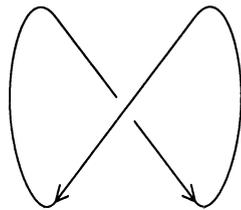


Рис. 9. Тривиальный узел

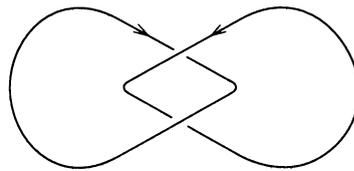


Рис. 10. Зацепление Хопфа

**Предложение 9.** Пусть  $U = \widehat{\sigma}_1$  — тривиальный узел. Тогда его группа  $G_l(\sigma_1)$ ,  $l = 1, 2$ , изоморфна бесконечной циклической группе, т. е.  $G_l(\sigma_1) \cong \mathbb{Z}$ .

**Зацепление Хопфа.** Напомним, что зацепление Хопфа является зацеплением двух тривиальных узлов (рис. 10). Его можно представить в виде замыкания косы  $\sigma_1^2 \in B_2$ . Классическая группа зацепления Хопфа имеет вид

$$G(\sigma_1^2) = \langle x_1, x_2 \mid x_1x_2 = x_2x_1 \rangle \cong \mathbb{Z}^2.$$

Для зацепления Хопфа справедливо

**Предложение 10.** Группы зацепления Хопфа, построенные по представлениям  $w_1$  и  $w_2$ , имеют следующий вид:

$$G_1(\sigma_1^2) = \langle x_1, x_2 \mid x_1x_2^r = x_2^rx_1, x_2x_1^r = x_1^rx_2 \rangle = \langle x_1, x_2 \mid [x_1, x_2^r] = [x_1^r, x_2] = 1 \rangle,$$

$$G_2(\sigma_1^2) \cong \mathbb{Z} * \mathbb{Z}_2.$$

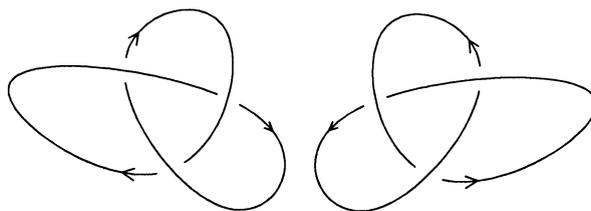


Рис. 11. Трилистники

**Трилистник.** Узел, изображенный на рис. 11 слева, называется *трилистником* и обозначается символом  $T$ . Его можно представить в виде замыкания косы  $\sigma_1^3 \in B_2$ . Известно, что классическая группа трилистника  $G(T)$  изоморфна  $B_3$ . Найдем группы трилистника для представлений  $w_1$  и  $w_2$ .

**Предложение 11.** Группы трилистника, построенные по представлениям  $w_1$  и  $w_2$ , имеют следующий вид:

$$G_1(\sigma_1^3) = \langle x_1, x_2 \mid x_1x_2^rx_1^r = x_2^rx_1^rx_2, x_2x_1^rx_2^r = x_1^rx_2^rx_1 \rangle,$$

$$G_2(\sigma_1^3) \cong \mathbb{Z} * \mathbb{Z}_3.$$

**Зеркальный образ трилистника.** Обозначим зеркальный образ трилистника  $T$  символом  $\overline{T}$  (рис. 11 справа). Его можно представить в виде замыкания косы  $\sigma_1^{-3} \in B_2$ . Известно, что классическая группа не отличает трилистник от его зеркального образа, т. е.  $G(\overline{T}) \cong G(T)$ , хотя доказано, что трилистник и его зеркальный образ не эквивалентны.

**Предложение 12.** Группы  $G_l$  не отличают трилистник от его зеркального образа, т. е.  $G_l(\sigma_1^{-3}) \cong G_l(\sigma_1^3)$ , где  $l = 1, 2$ .

Доказательство следует из предложения 6.  $\square$

**§ 5. Примеры вычислений  
групп виртуальных зацеплений**

**Предложение 13.** Пусть  $L = \hat{\beta}$  — классическое зацепление. Тогда

$$G_l^v(\beta) = G_l(\beta) * \mathbb{Z}, \quad l = 1, 2, 3.$$

**Тривиальный узел.** Вычисляем группы тривиального узла  $U = \widehat{\sigma}_1$ , где  $\sigma_1 \in B_2$ , для представлений  $W_l$ ,  $l = 1, 2, 3$ . Справедливо

**Предложение 14.**  $G_l^v(\sigma_1) \cong F_2$ ,  $l = 1, 2, 3$ .

**ДОКАЗАТЕЛЬСТВО.** Для  $G_1^v(\sigma_1)$  и  $G_2^v(\sigma_1)$  это следует из предложений 9 и 13. Рассмотрим случай  $W_3$ . Имеем

$$W_3(\sigma_1) : \begin{cases} x_1 \mapsto x_1^2 x_2, \\ x_2 \mapsto x_2^{-1} x_1^{-1} x_2. \end{cases}$$

Тогда

$$G_3^v(\sigma_1) = \langle x_1, x_2, y \mid x_1 = x_1^2 x_2, x_2 = x_2^{-1} x_1^{-1} x_2 \rangle = \langle x_1, y \rangle \cong F_2. \quad \square$$

**Виртуальное зацепление Хопфа.** Виртуальное зацепление Хопфа можно представить в виде замкнутой косы  $\widehat{\rho_1 \sigma_1}$ , где  $\rho_1, \sigma_1 \in VB_2$ , (рис. 12). Справедливо

**Предложение 15.**  $G_l^v(\rho_1 \sigma_1) \cong F_2 \rtimes \mathbb{Z}$ ,  $l = 1, 2, 3$ .

**ДОКАЗАТЕЛЬСТВО.** Находим группу  $G_1^v(\rho_1 \sigma_1)$ . Автоморфизм  $W_1(\rho_1 \sigma_1)$  действует на  $x_1$  и  $x_2$  следующим образом:

$$W_1(\rho_1 \sigma_1) : \begin{cases} x_1 \xrightarrow{\rho_1} y x_2 y^{-1} \xrightarrow{\sigma_1} y x_1 y^{-1}, \\ x_2 \xrightarrow{\rho_1} y^{-1} x_1 y \xrightarrow{\sigma_1} y^{-1} x_1^r x_2 x_1^{-r} y. \end{cases}$$

Группа виртуального зацепления Хопфа имеет вид

$$\begin{aligned} G_1^v(\rho_1 \sigma_1) &= \langle x_1, x_2, y \mid x_1 = y x_1 y^{-1}, x_2 = y^{-1} x_1^r x_2 x_1^{-r} y \rangle \\ &= \langle x_1, x_2, y \mid x_1^y = x_1, x_2^y = x_1^{-r} x_2 x_1^r \rangle. \end{aligned}$$

Видим, что группа  $G_1^v(\rho_1 \sigma_1)$  является полупрямым произведением свободной группы  $F_2 = \langle x_1, x_2 \rangle$  и бесконечной циклической группы  $\langle y \rangle$ , при этом  $y$  действует на  $F_2$  как автоморфизм

$$\varphi_1 : \begin{cases} x_1 \mapsto x_1, \\ x_2 \mapsto (x_2)^{x_1^r}. \end{cases}$$

Аutomорфизм  $W_2(\rho_1 \sigma_1)$  действует на  $x_1$  и  $x_2$  следующим образом:

$$W_2(\rho_1 \sigma_1) : \begin{cases} x_1 \mapsto y x_1 y^{-1}, \\ x_2 \mapsto y^{-1} x_1 x_2^{-1} x_1 y. \end{cases}$$

Получаем группу

$$\begin{aligned} G_2^v(\rho_1 \sigma_1) &= \langle x_1, x_2, y \mid x_1 = y x_1 y^{-1}, x_2 = y^{-1} x_1 x_2^{-1} x_1 y \rangle \\ &= \langle x_1, x_2, y \mid [x_1, y] = 1, y x_2 y^{-1} = x_1 x_2^{-1} x_1 \rangle. \end{aligned}$$

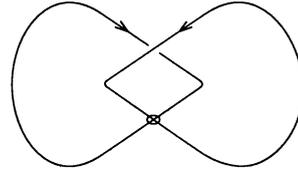


Рис. 12. Виртуальное зацепление Хопфа

Таким образом,  $G_2^v(\rho_1\sigma_1)$  является расширением свободной группы  $F_2 = \langle x_1, x_2 \rangle$  при помощи  $\mathbb{Z} = \langle y \rangle$ , и сопряжение элементом  $y^{-1}$  индуцирует автоморфизм

$$\varphi_2 : \begin{cases} x_1 \mapsto x_1, \\ x_2 \mapsto x_1 x_2^{-1} x_1. \end{cases}$$

Автоморфизм  $W_3(\rho_1\sigma_1)$  действует на  $x_1$  и  $x_2$  следующим образом:

$$W_3(\rho_1\sigma_1) : \begin{cases} x_1 \mapsto y x_2^{-1} x_1^{-1} x_2 y^{-1}, \\ x_2 \mapsto y^{-1} x_1^2 x_2 x_1 x_2 y. \end{cases}$$

Группа имеет вид

$$G_3^v(\rho_1\sigma_1) = \langle x_1, x_2, y \mid x_1 = y x_2^{-1} x_1^{-1} x_2 y^{-1}, x_2 = y^{-1} x_1^2 x_2 y \rangle \\ = \langle x_1, x_2, y \mid x_1^y = x_2^{-1} x_1^{-1} x_2, x_2 = (x_1^2 x_2)^y \rangle.$$

Преобразуем последнее соотношение:

$$x_2 = (x_1^y)^2 x_2^y = x_2^{-1} x_1^{-2} x_2 x_2^y \Rightarrow x_2^y = x_2^{-1} x_1^{-2} x_2^2.$$

Получаем

$$G_3^v(\rho_1\sigma_1) = \langle x_1, x_2, y \mid x_1^y = x_2^{-1} x_1^{-1} x_2, x_2^y = x_2^{-1} x_1^{-2} x_2^2 \rangle.$$

Покажем, что  $G_3^v(\rho_1\sigma_1)$  является HNN-расширением с базой  $F_2 = \langle x_1, x_2 \rangle$ , ассоциативными подгруппами  $A = F_2$ ,  $B = \langle x_1^{x_2}, x_2^{-1} x_1^{-2} x_2^2 \rangle$  и проходной буквой  $y$ , которая индуцирует изоморфизм  $A$  на  $B$ :

$$\varphi_3 : \begin{cases} x_1 \mapsto x_1^{x_2}, \\ x_2 \mapsto x_2^{-1} x_1^{-2} x_2^2. \end{cases}$$

Покажем, что  $B = A$ . Для этого надо показать, что сопряжение элементом  $y$  индуцирует автоморфизм  $\varphi_3$  группы  $A$ . Используем преобразования Нильсена [27] для группы  $B = \langle x_2^{-1} x_1 x_2, x_2^{-1} x_1^{-2} x_2 x_2 \rangle$ . Умножая второй элемент на квадрат первого, имеем  $(x_2^{-1} x_1 x_2, x_2^{-1} x_1^2 x_2 x_2^{-1} x_1^{-2} x_2 x_2) = (x_2^{-1} x_1 x_2, x_2)$ . Сопрягая элементом  $x_2^{-1}$  первый элемент, получаем  $(x_2 x_2^{-1} x_1 x_2 x_2^{-1}, x_2) = (x_1, x_2)$ .  $\square$

**Следствие.** Группы  $G_l^v(\rho_1\sigma_1)$ ,  $l = 1, 2, 3$ , линейны.

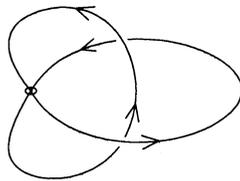


Рис. 13. Виртуальный трилистник

**ДОКАЗАТЕЛЬСТВО.** Поскольку  $G_l^v$  является расширением  $F_2$  при помощи  $\mathbb{Z}$ , она вкладывается в голоморф  $\text{Hol } F_2$ . Из [28] следует, что голоморф  $\text{Hol } F_2$  является линейной группой.  $\square$

**Виртуальный трилистник.** Виртуальный трилистник  $vT$  (рис. 13) является замыканием косы  $\rho_1\sigma_1^2 \in VB_2$ . Найдем группу

$G_1^v(vT)$ . Имеем

$$W_1(\rho_1\sigma_1^2) : \begin{cases} x_1 \xrightarrow{\rho_1} y x_2 y^{-1} \xrightarrow{\sigma_1} y x_1 y^{-1} \xrightarrow{\sigma_1} y x_1^r x_2 x_1^{-r} y^{-1}, \\ x_2 \xrightarrow{\rho_1} y^{-1} x_1 y \xrightarrow{\sigma_1} y^{-1} x_1^r x_2 x_1^{-r} y \xrightarrow{\sigma_1} y^{-1} x_1^r x_2^r x_1 x_2^{-r} x_1^{-r} y. \end{cases}$$

Следовательно,

$$G_1^v(\rho_1\sigma_1^2) = \langle x_1, x_2, y \mid x_1 = yx_1^rx_2x_1^{-r}y^{-1}, x_2 = y^{-1}x_1^rx_2^rx_1x_2^{-r}x_1^{-r}y \rangle.$$

Из первого соотношения выражаем  $x_2$ , подставляем во второе, получаем

$$G_1^v(\rho_1\sigma_1^2) = \langle x_1, y \mid x_1^{-r}y^{-1}x_1yx_1^r = y^{-2}x_1^ryx_1y^{-1}x_1^{-r}y^2 \rangle.$$

Аналогично строим группы виртуального трилистника, используя  $W_2$  и  $W_3$ . Автоморфизм  $W_2(\rho_1\sigma_1^2)$  действует на  $x_1$  и  $x_2$  следующим образом:

$$W_2(\rho_1\sigma_1^2) : \begin{cases} x_1 \mapsto yx_1x_2^{-1}x_1y^{-1}, \\ x_2 \mapsto y^{-1}x_1x_2^{-1}x_1x_2^{-1}x_1y. \end{cases}$$

Получаем группу

$$G_2^v(\rho_1\sigma_1^2) = \langle x_1, x_2, y \mid x_1 = yx_1x_2^{-1}x_1y^{-1}, x_2 = y^{-1}x_1x_2^{-1}x_1x_2^{-1}x_1y \rangle.$$

Из первого соотношения выражаем  $x_2$ , подставляем во второе и получаем

$$G_2^v(\rho_1\sigma_1^2) = \langle x_1, y \mid x_1y^{-1}x_1^{-1}yx_1 = y^{-2}x_1yx_1^{-1}y^{-1}x_1y^2 \rangle.$$

Ясно, что группы  $G_1^v(\rho_1\sigma_1^2)$  и  $G_2^v(\rho_1\sigma_1^2)$  не изоморфны  $F_2$ , так как они имеют два порождающих и одно нетривиальное соотношение.

Аutomорфизм  $W_3(\rho_1\sigma_1^2)$  действует на  $x_1$  и  $x_2$  следующим образом:

$$W_3(\rho_1\sigma_1^2) : \begin{cases} x_1 \mapsto yx_2^{-1}x_1^{-1}x_2^{-1}x_1^{-1}x_2y^{-1}, \\ x_2 \mapsto y^{-1}x_1^2x_2x_1x_2y. \end{cases}$$

Соответствующая группа имеет вид

$$G_3^v(\rho_1\sigma_1^2) = \langle x_1, x_2, y \mid x_1 = yx_2^{-1}x_1^{-1}x_2^{-1}x_1^{-1}x_2y^{-1}, x_2 = y^{-1}x_1^2x_2x_1x_2y \rangle.$$

Видим, что группы  $G_l^v(\rho_1\sigma_1^2)$ ,  $l = 1, 2, 3$ , не изоморфны  $F_2$ , что доказывает неэквивалентность виртуального трилистника тривиальному узлу.

**Узел Кишино.** Узел Кишино (рис. 14 слева) является связной суммой двух тривиальных виртуальных узлов, при этом он сам не является тривиальным узлом [29]. Известно, что его полином Джонса тривиален. Пусть  $c = \rho_1\sigma_2\sigma_1\sigma_2\rho_1\sigma_2^{-1}\sigma_1^{-1}\sigma_2^{-1} \in VB_3$  (рис. 14 справа), тогда замыкание  $\hat{c}$  эквивалентно узлу Кишино. Найдем группы  $G_1^v(c)$  и  $G_2^v(c)$ .

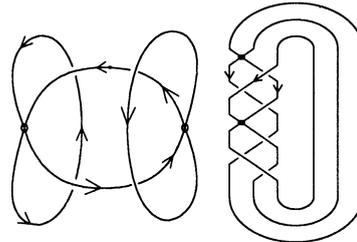


Рис. 14. Узел Кишино

Нетрудно доказать, что образы косы  $c$  при представлениях  $W_1$  и  $W_2$  имеют вид

$$W_1(c) : \begin{cases} x_1 \mapsto yx_2y^{-1}, \\ x_2 \mapsto x_3^{(y^{-1}x_1^{-r}y^2x_2^{-r}yx_2^ry^{-1})}, \\ x_3 \mapsto x_1^{(y^2x_2^{-r}y^{-2}x_2^ry^{-2}x_1^ryx_3^ry^{-1}x_1^{-r}y^2x_2^{-r}yx_2^ry^{-1})}, \\ y \mapsto y, \end{cases}$$

$$W_2(c) : \begin{cases} x_1 \mapsto yx_2y^{-1}, \\ x_2 \mapsto (x_3^{-1})^{(y^{-1}x_1y^2x_2^{-1}yx_2y^{-1})}, \\ x_3 \mapsto (x_1^{-1})^{(y^2x_2y^{-2}x_2^{-1}y^{-2}x_1yx_3^{-1}y^{-1}x_1y^2x_2^{-1}yx_2y^{-1})}, \\ y \mapsto y. \end{cases}$$

Покажем, что  $G_l^v(c) \cong F_2$ ,  $l = 1, 2$ , т. е. эти группы не отличают узел Кишино от тривиального узла. Имеем

$$G_1^v(c) = \langle x_1, x_2, x_3, y \mid x_1 = yx_2y^{-1}, x_2 = x_3^{(y^{-1}x_1^{-r}y^2x_2^{-r}yx_2^ry^{-1})}, \\ x_3 = x_1^{(y^2x_2^{-r}y^{-2}x_2^ry^{-2}x_1^yx_3^ry^{-1}x_1^{-r}y^2x_2^{-r}yx_2^ry^{-1})} \rangle.$$

Используя первое соотношение, можно исключить  $x_1$  из множества порождающих группы  $G_1^v(c)$ , а используя второе соотношение, можно исключить  $x_3$ . Получаем

$$G_1^v(c) = \langle x, y \mid x^{-r}yx^{-r}yx^ry^{-1}xyx^{-r}y^{-1}x^ry^{-1}x^r \\ = x^{-r}yx^{-r}yx^ry^{-1}xyx^{-r}y^{-1}x^ry^{-1}x^r \rangle \cong F_2,$$

где  $x = x_2$ .

Аналогично проверяется, что  $G_2^v(c) \cong F_2$ .

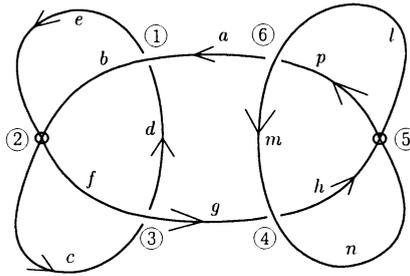


Рис. 15. Диаграмма узла Кишино

Для вычисления группы  $G_3^v(c)$  удобнее использовать диаграммный подход (рис. 15). Имеем

$$G_3^v(c) = \langle a, b, c, d, e, f, g, h, l, m, n, p, y \mid a = eb^{-1}e^{-1}, d = eb^2, e = fy^{-1}, \\ b = c^y, c = g^2d, f = d^{-1}g^{-1}d, g = n^2h, m = h^{-1}n^{-1}h, n = py^{-1}, \\ h = l^y, l = am^{-1}a^{-1}, p = am^2 \rangle.$$

Можно показать, что она изоморфна

$$G_3^v(c) = \langle c, l, p, y \mid y^{-1}l^{-y}p^{-2y^{-1}}l^{-y}p^{-2y^{-1}}cc^{-2y}y = c^{-1}l^{-y}p^{-2y^{-1}}c, \\ p^{-1}lp = l^{-y}p^{y^{-1}}l^y, p = l^{-y}p^{-2y^{-1}}l^{-y}p^{-2y^{-1}}cc^{-y}c^{-1}p^{2y^{-1}}l^{2y} \rangle.$$

**Вопрос.** Будет ли  $G_3^v(c)$  изоморфна  $F_2$ ?

ЛИТЕРАТУРА

1. Birman J. S. Braids, links, and mapping class groups. Princeton: Princeton Univ. Press, 1974. (Ann. Math. Stud; V. 82).
2. Crowell R., Fox R. Introduction to knot theory. Berlin: Springer-Verl., 1963. (Graduate Texts Math; V. 57).

3. Kassel C., Turaev V. Braid groups. Berlin: Springer-Verl., 2008. (Graduate Texts Math.; N 247).
4. Kauffman L. H. Virtual knot theory // Eur. J. Comb. 1999. V. 20, N 7. P. 663–690.
5. Kamada S. Invariants of virtual braids and a remark on left stabilizations and virtual exchange moves // Kobe J. Math. 2004. V. 21, N 1–2. P. 33–49.
6. Manturov V. O., Plyutko D. P. Virtual knots. The state of the art. Singapore: World Sci. Press, 2013.
7. Bardakov V. G., Bellingeri P. Groups of virtual and welded links // J. Knot Theory Ramifications. 2014. V. 23, N 3. 1450014. 23 p.
8. Мантуров В. О. О распознавании виртуальных кос // Зап. науч. сем. ПОМИ РАН. 2003. Т. 299, № 8. С. 267–286.
9. Bardakov V. G., Mikhailchishina Yu. A., Neshchadim M. V. Representations of virtual braids by automorphisms and virtual knot groups // J. Knot Theory Ramifications. 2017. V. 26, N 1. 1750003. 17 p.
10. Carter J. S., Silver D., Williams S. Invariants of links in thickened surfaces // Algebr. Geom. Topol. 2014. V. 14, N 3. P. 1377–1394.
11. Wada M. Group invariants of links // Topology. 1992. V. 31, N 2. P. 399–406.
12. Михальчишина Ю. А. Локальные представления групп кос // Сиб. мат. журн. 2013. Т. 54, № 4. С. 838–851.
13. Vershinin V. V. On homology of virtual braids and Burau representation // J. Knot Theory Ramifications. 2001. V. 10, N 5. P. 795–812.
14. Goussarov M., Polyak M., Viro O. Finite type invariants of classical and virtual knots // Topology. 2000. V. 39, N 5. P. 1045–1068.
15. Fenn R., Rimanyi R., Rourke C. The braid-permutation group // Topology. 1997. V. 36, N 1. P. 123–135.
16. Shpilrain V. Representing braids by automorphisms // Intern. J. Algebra Comput. 2001. V. 11, N 6. P. 773–777.
17. Bacardit L., Dicks W. Actions of the braid group, and new algebraic proofs of results of Dehornoy and Larue // Groups Complex. Cryptol. 2009. V. 1, N 1. P. 77–129. DOI 10.1515/GCC.2009.77. MR2502938 (2010a:20083).
18. Sakuma M. A note on Wada’s group invariants of links // Proc. Japan Acad. Ser. A. Math. Sci. 1991. V. 67, N 5. P. 176–177. (<http://mat.uab.cat/~dicks/bacardit.html>).
19. Ito T. The classification of Wada-type representations of braid groups // J. Pure Appl. Algebra. 2013. V. 217, N 9. P. 1754–1763. DOI 10.1016/j.jpaa.2012.12.010. MR3042635.
20. Chrisp J., Paris L. Representations of the braid group by automorphisms of groups, invariants of links, and Garside groups // Pacific J. Math. 2005. V. 221, N 1. P. 1–27.
21. Lin X., Nelson S. On generalized knot groups // J. Knot Theory Ramifications. 2008. V. 17, N 3. P. 263–272.
22. Nelson S., Neumann W. The 2-generalized knot group determines the knot // Commun. Contemp. Math. 2008. V. 10, N supp01. P. 843–847.
23. Bardakov V. G. Virtual and welded links and their invariants // Sib. Elektron. Mat. Izv. 2005. V. 2. P. 196–199.
24. Chterental O. Virtual braids and virtual curve diagrams. arXiv 1411.63 13v14 [math.QA] 2 Jun 2015. 25 p.
25. Kauffman L. H., Lambropoulou S. The L-move and virtual braids // J. Knot Theory Ramifications. 2006. V. 15, N 6. P. 773–811.
26. Бардаков В. Г., Михальчишина Ю. А., Нещадим М. В. Группы виртуальных зацеплений // Сиб. мат. журн. (в печати).
27. Магнус В., Каррас А., Солитер Д. Комбинаторная теория групп. М.: Наука, 1974.
28. Бардаков В. Г., Брюханов О. В. О линейности некоторых расширений // Вестн. НГУ. Сер. математика, механика, информатика. 2007. Т. 7, № 3. С. 45–58.
29. Kishino T., Satoh S. A note on non-classical virtual knots // J. Knot Theory Ramifications. 2004. V. 13, N 7. P. 845–856.
30. Bardakov V. G., Mikhailchishina Yu. A., Neshchadim M. V. Representations of virtual braids by automorphisms and virtual knot groups. arXiv:1603.01425 [math.AT] 4 Mar 2016.
31. Бардаков В. Г. Строение группы сопрягающих автоморфизмов // Алгебра и логика. 2003. Т. 42, № 5. С. 515–541.

- 
- 32.** *Elhamdadi M., Saito M., Scott Carter J., Silver D., Williams S.* Virtual knot invariants from group biquandles and their cocycles // *J. Knot Theory Ramifications*. 2009. V. 18, N 7. P. 957–972.

*Статья поступила 1 сентября 2016 г.*

Михальчишина Юлия Андреевна  
Новосибирский гос. аграрный университет,  
ул. Добролюбова, 160, Новосибирск 630039  
jam92888@gmail.com