

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: косовый 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 σ_i в транспозицию $(i, i+1)$, $i = 1, 2, \dots, n-1$. Ядро этого гомоморфизма называется *группой крашених 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 σ_i , $i = 1, \dots, n-1$, группы кос B_n удовлетворяют соотношениям (1), (2), а порождающие ρ_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 σ_i, α_i , $i = 1, 2, \dots, n-1$. Группа, порожденная элементами σ_i , является

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

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

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

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

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 σ_i в σ_i и ρ_i в α_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 σ_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 σ_i в σ_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 ρ_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 α_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 φ_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.

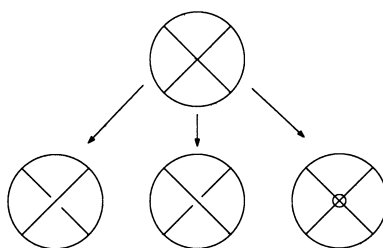


Рис. 1. Двойная точка виртуального узла

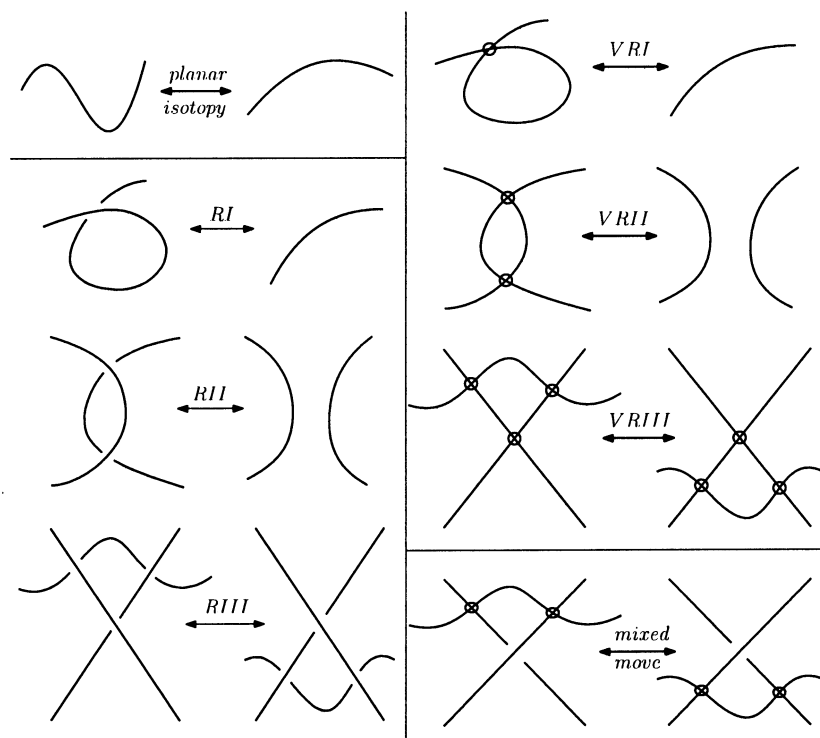


Рис. 2. Обобщенные преобразования Райдемайстера

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 $\hat{}$, соединяет соответствующие начала и концы нитей косы (рис. 3). Таким образом, получается зацепление $\hat{\beta}$, соответствующее косе β .

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 β , 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 $\hat{\beta}$.

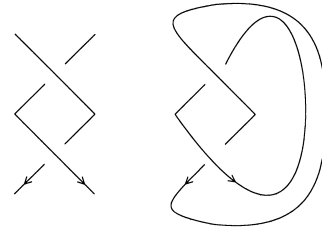


Рис. 3. Замыкание косы σ^2

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).

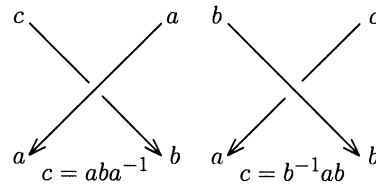


Рис. 4. Соотношения в классических перекрестках

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_φ^v будет инвариантом виртуального зацепления L , если доказать, что для любой другой косы β' 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* β 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).

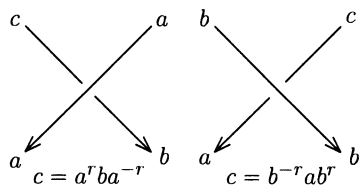


Рис. 5. Соотношения в классических перекрестках группы $G_1^v(D_L)$

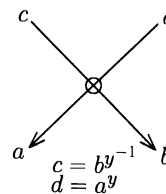


Рис. 6. Соотношения в виртуальном перекрестке группы $G_1^v(D_L)$

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 .

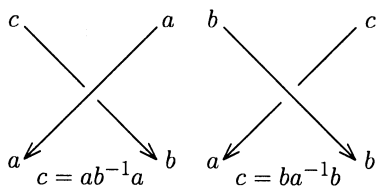


Рис. 7. Соотношения в классических перекрестках группы $G_2^v(D_L)$

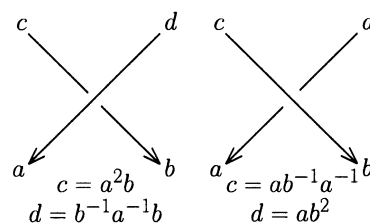


Рис. 8. Соотношения в классических перекрестках группы $G_3^v(D_L)$

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 β — 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

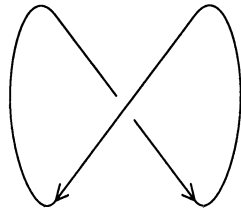


Рис. 9. Тривиальный узел

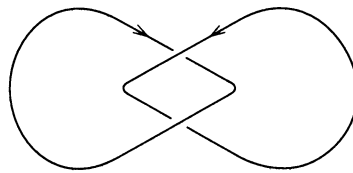


Рис. 10. Зацепление Хопфа

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:

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

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

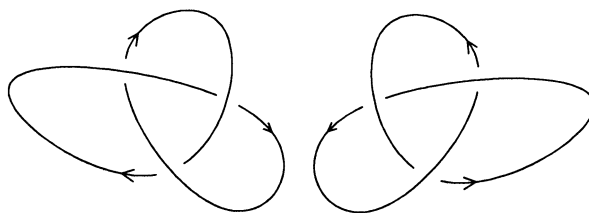


Рис. 11. Трилистники

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:

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

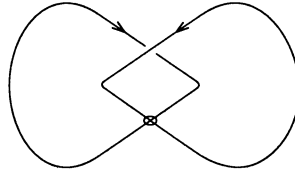


Рис. 12. Виртуальное зацепление Хопфа

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

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

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 φ_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.

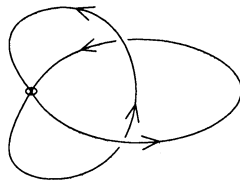


Рис. 13. Виртуальный трилистник

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,

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

Из первого соотношения выражаем x_2 , подставляем во второе, получаем

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

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:

$$W_2(\rho_1\sigma_1^2) : \begin{cases} x_1 \mapsto yx_1 x_2^{-1} x_1 y^{-1}, \\ x_2 \mapsto y^{-1} x_1 x_2^{-1} x_1 x_2^{-1} x_1 y. \end{cases}$$

Получаем группу

$$G_2^v(\rho_1\sigma_1^2) = \langle x_1, x_2, y \mid x_1 = yx_1 x_2^{-1} x_1 y^{-1}, x_2 = y^{-1} x_1 x_2^{-1} x_1 x_2^{-1} x_1 y \rangle.$$

Из первого соотношения выражаем x_2 , подставляем во второе и получаем

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

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:

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

Соответствующая группа имеет вид

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

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 $G_2^v(c)$.

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

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

$$W_2(c) : \begin{cases} x_1 \mapsto yx_2 y^{-1}, \\ x_2 \mapsto (x_3^{-1})^{(y^{-1} x_1 y^2 x_2^{-1} y x_2 y^{-1})}, \\ x_3 \mapsto (x_1^{-1})^{(y^2 x_2 y^{-2} x_2^{-1} y^{-2} x_1 y x_3^{-1} y^{-1} x_1 y^2 x_2^{-1} y x_2 y^{-1})}, \\ y \mapsto y. \end{cases}$$

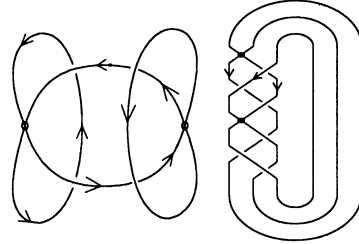


Рис. 14. Узел Кишино

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

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

где $x = x_2$.

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

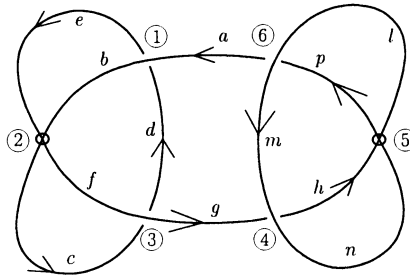


Рис. 15. Диаграмма узла Кишино

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