

3.3. Raumgruppen

Punktsymmetrieelemente: n-zählige Dreh- und Drehinversions-Achsen					

Individuelle Translationen

1. Schraubenachsen n_p

	2_1	3_1	4_1	4_2	6_1	6_2	6_3
	3_2	4_3			6_5	6_4	

Translation \vec{t} um $\frac{p}{n} +$
Drehung um $\frac{360}{n}$
mit $\vec{t} \parallel$ zur Drehachse

2. Gleitspiegelebenen

Translation $\vec{t} +$ Spiegelung m, mit $\vec{t} \parallel$ zu m	c	a	n

Gesamttranslationen (zentrierte Gitter)

P	C	F	I