

I. Générateurs et relations

Prop 1: Soient G un groupe et $A \subset G$ une partie de G . Il existe un plus petit sous-groupe H de G contenant A .

Def 2: On dit que H est le sous-groupe engendré par A , ou que les éléments de A sont des générateurs de H . On note $H = \langle A \rangle$.

Ex 3: Le groupe dérivé $D(G)$ est le sous-groupe engendré par les commutateurs de G .

Def 4: Considérons l'ensemble des "mots" $\mathcal{W}(A)$ de longueur finie sur un alphabet A et en les éléments a_i de A et leurs "inverses" a_i^{-1} . Deux mots m et m' sont dit équivalents ($m \sim m'$) si l'on peut aller de l'un à l'autre en ajoutant ou en enlevant des termes de la forme $a_i a_i^{-1}$ ou $a_i^{-1} a_i$. On appelle groupe libre sur A , et on note $F(A)$, le groupe dont l'ensemble sous-jacent est $\mathcal{W}(A)/\sim$ et dont la loi est la concaténation de leurs représentants de classes de mots.

Prop 5: Toute application $f: A \rightarrow G$ peut être étendue de manière unique en un morphisme $\varphi_f: F(A) \rightarrow G$.

Def 6: Soient A un ensemble, G un groupe, et $\varphi_f: F(A) \rightarrow G$ un morphisme surjectif. Un élément de $\ker(\varphi_f)$ est appelé une relation entre les générateurs $f(a_i) | a_i \in A$ de G . Si un sous-ensemble R de $\ker(\varphi_f)$ engendre $\ker(\varphi_f)$, alors on appelle A et R une présentation par générateurs et relations de G (i.e. $G \cong F(A) / \langle R \rangle$), on note $G = \langle A | R \rangle$.

II. Groupes abéliens

1) Groupes monogènes et groupes cycliques

Def 7: Un groupe G est dit monogène s'il existe $a \in G$ tel que $G = \langle a \rangle$. Si de plus G est fini, on dit que G est cyclique.

Prop 8: - Tout groupe monogène est abélien.
- Pour tout $m \in \mathbb{N}^*$, $(\mathbb{Z}/m\mathbb{Z}, +)$ est cyclique.

Ex 9: $\mathbb{Z}/m\mathbb{Z}$ a un générateur x et relation: $x^m = 1$.

Prop 10: Pour $a \in G$, $\langle a \rangle$ est isomorphe à \mathbb{Z} ou $\mathbb{Z}/m\mathbb{Z}$, $m \in \mathbb{N}$.

Prop 11: Soit $m \in \mathbb{N}^*$, $m \geq 2$. Si $a \in \mathbb{Z}$, metons \bar{a} son image dans $\mathbb{Z}/m\mathbb{Z}$. Les propriétés suivantes sont équivalentes:

- (i) a est premier avec m
- (ii) \bar{a} est un générateur du groupe $(\mathbb{Z}/m\mathbb{Z}, +)$
- (iii) $\bar{a} \in (\mathbb{Z}/m\mathbb{Z})^*$

TR 12: Si l'ordre de G est un nombre premier, le groupe G est cyclique, engendré par tout élément différent du neutre.

Prop 13: Soient G un groupe cyclique d'ordre m et a un générateur de G . Pour tout $k \in \mathbb{Z}$, l'ordre de $a^k \in G$ est $o(a^k) = \frac{m}{\gcd(m, k)}$.

En particulier, a^k est un générateur si $\gcd(m, k) = 1$. Il existe $\varphi(m)$ générateurs distincts dans G .

TR 14: Soient p premier, $m \in \mathbb{N}^*$ et $q = p^m$. Le groupe multiplicatif \mathbb{F}_q^* est cyclique (isomorphe à $\mathbb{Z}/(q-1)\mathbb{Z}$).

Prop 15: Tout sous-groupe fini du groupe multiplicatif d'un corps commutatif est cyclique.

Prop 16: Soient G un groupe cyclique d'ordre m et a un générateur de G .
(i) Soit f un morphisme surjectif de G sur un groupe G' . Alors G' est cyclique, $a' := f(a)$ engendre G' et $16'$ divise m .
En particulier, tout quotient de G est cyclique.

(ii) Soit G' un groupe cyclique dont l'ordre m' divise m . Soit $a' \in G'$. Il existe un unique morphisme f de G dans G' tel que $f(a) = a'$. Pour que f soit surjectif, il faut et il suffit que a' soit un générateur de G' .

Prop 17: Soient G un groupe cyclique d'ordre m et a un générateur de G . Tout sous-groupe de G est cyclique et pour tout diviseur d de m , il existe un unique sous-groupe H_d de G d'ordre d . En posant $\xi = \frac{a^m}{d}$, H_d est caractérisé par: $H_d = \{x \in G | x^d = e\} = \{x \in G | \exists y \in G, y^d = x\} = \langle a^d \rangle$.

Prop 18: Le produit $G_1 \times G_2$ de deux groupes est cyclique si G_1 et G_2 sont cycliques d'ordres m et n premiers entre eux. Dans ce cas, (a, b) est un générateur de $G_1 \times G_2$ si a et b sont des générateurs de G_1 et G_2 .

Cor 19: Le produit $G_1 \times \dots \times G_k$ de k groupes cycliques est cyclique si les ordres de ces groupes m_1, \dots, m_k sont 2 à 2 premiers entre eux.

App 20: Soient G et G' deux groupes cycliques d'ordres m et m' . Alors il existe $d := \gcd(m, m')$ morphismes de G dans G' .

2) Groupes abéliens de type fini

TR 21: (de structure des groupes abéliens finis). Soit G un groupe abélien fini d'ordre $m \geq 2$. Il existe des entiers $q_1 \geq 2, q_2, \dots, q_r \geq 2$, uniques tels que G soit isomorphe à $(\mathbb{Z}/q_1\mathbb{Z}) \times \dots \times (\mathbb{Z}/q_r\mathbb{Z})$.

Def 22: Cette suite q_1, \dots, q_r est appelée la suite des invariants de G .

App 23: Structures possibles pour un groupe abélien d'ordre $60 = 2^2 \cdot 3 \cdot 5$.

Prop 24: Un groupe abélien fini A d'ordre $m \in \mathbb{N}$ est cyclique si pour tout diviseur d de m , il existe au plus un sous-groupe d'ordre d dans A .

Def 25: Un groupe G est dit de type fini s'il existe une partie finie de G qui engendre G .

[PER: 74]

[COM: 60]

[COM: 62]

[COM: 63]

[COM: 71 et 74]

[COM: 66]

[COM: 67]

[COM: 68]

[ULM: 111]

[ULM: 103]

[PER: 10]

[ULM: 161-165]

[COM: 13]

[PER: 10]

[PER: 24]

[PER: 24]

[COM: 20]

[COM: 20]

[COM: 20]

[COM: 20]

CULM: 104]

Req 26: Un groupe fini est de type fini.

CULM: 110]

TR 27: (de structure des groupes abéliens de type fini). Tout groupe abélien A de type fini est isomorphe à un groupe de la forme:

$\mathbb{Z}/m_1\mathbb{Z} \times \dots \times \mathbb{Z}/m_k\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}^r$, où $(\alpha, k) \in \mathbb{N}^2$ et les m_i sont ≥ 2 tels que $m_i | m_{i+1}$ pour $i \in \mathbb{I}, k=1, \dots, k$. Les entiers $\alpha, k, m_1, \dots, m_k$ sont déterminés de manière unique par le groupe A.

Def 28: Les entiers $\alpha, k, m_1, \dots, m_k$ sont appelés les invariants de A.

III. Groupes symétriques et groupes diédraux

1) Groupes symétriques et alternés

CPER: 10]

Def 29: Le groupe des bijections d'un ensemble E s'appelle le groupe symétrique de E et est noté $S(E)$. Lorsque $E = \{1, \dots, m\}$, $m \in \mathbb{N}^*$, on pose $S(E) = S_m$ et on parle du groupe symétrique standard.

CPER: 11]
CULM: 81]

Req 30: Soit $m \geq 2$.

- (i) Les transpositions engendrent S_m .
- (ii) S_m est engendré par l'ensemble des $(m-1)$ transpositions de la forme $(i, i+1)$, où $2 \leq i \leq m$.
- (iii) Les transpositions simples $t_i := (i, i+1)$, où $1 \leq i \leq m-1$ engendrent S_m .
- (iv) Les deux permutations $t_1 := (1, 2)$ et $c := (1, 2, \dots, m)$ engendrent S_m .

CULM: 50]

Def 31: On appelle m-ième groupe alterné, noté A_m , le noyau du morphisme signature $\varepsilon: S_m \rightarrow \{\pm 1\}$.

CULM: 52]

Req 32: Pour $m \geq 3$, A_m est engendré par les cycles de la forme $(1, i, j)$ avec i et j distincts dans $\mathbb{I} \setminus \{1\}$.
En particulier, A_m est engendré par les 3-cycles de S_m .

CULM: 73]

lem 33: Soit $Z_G(H) = \{g \in G \mid gHg^{-1} = H\}$. Soit $\sigma \in A_m$.
Notons $A_m \cdot \sigma = \{\sigma \delta \sigma^{-1} \mid \delta \in A_m\}$ la classe de conjugaison de σ dans A_m .
Et $S_m \cdot \sigma = \{\sigma \delta \sigma^{-1} \mid \delta \in S_m\}$ la classe de conjugaison de σ dans S_m .
Alors: - soit $Z_{S_m}(\sigma) = Z_{A_m}(\sigma) \subseteq A_m$ et donc $|A_m \cdot \sigma| = \frac{1}{2} |S_m \cdot \sigma|$
- soit $\exists \alpha \in S_m \setminus A_m$ tel que $\alpha \sigma = \sigma \alpha$. Alors $A_m \cdot \sigma = S_m \cdot \sigma$ et donc $|A_m \cdot \sigma| = |S_m \cdot \sigma|$.

OVLPT 1

CPER: 28]

TR 34: Le groupe A_m est simple pour $m \geq 5$.

App 35: $D(A_m) = A_m$ pour $m \geq 5$ et $D(S_m) = A_m$ pour $m \geq 2$.

CPER: 28]

TR 36: Pour $m \neq 6$, tout automorphisme de S_m est intérieur: $\text{Aut } S_m = \text{Int } S_m$.

CPER: 30]

2) Groupes diédraux

Def 37: Soit $m \in \mathbb{N}$ avec $m \geq 2$. Dans le plan complexe \mathbb{C} identifié à \mathbb{R}^2 , considérons le polygone régulier convexe P_m à m sommets formé par les affixes des racines m -ième de l'unité $\omega_k = e^{2ik\pi/m}$ (où $k \in \mathbb{I}, 0, m-1$). Le groupe diédral D_m pour $m \geq 2$ est le sous-groupe des isométries du plan affine qui laissent P_m invariant.

CULM: 87]

Req 38: Pour un entier $m \geq 2$, D_m est d'ordre $2m$ et il est engendré par la symétrie axiale s et la rotation d'angle $\theta = \frac{2\pi}{m}$ définis par:

$$s = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \text{ et } r = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

Ces générateurs satisfont aux relations $r^m = e, s^2 = e$ et $srs = r^{-1}$. Et les éléments de D_m sont donnés par la liste $\{e, r, r^2, \dots, r^{m-1}, s, sr, sr^2, \dots, sr^{m-1}\}$.
Le sous-groupe $\langle r \rangle \subset D_m$ est distingué et d'ordre m .

CULM: 93]

Ex 39: Présentation de $D_m: D_m = \langle x, y \mid x^m = 1, y^2 = 1, yxy = x^{-1} \rangle$

Req 40: $D(D_{2m}) = \langle x^2 \rangle$ et $D(D_{2m+1}) = \langle x \rangle$.

CULM: 107]

IV. Autour du groupe linéaire

1) $GL(E)$ et $SL(E)$

Soient K un corps commutatif et E un K -ev de dim finie m .

Def 41: Le groupe linéaire $GL(E)$ est le groupe des K -automorphismes de E . Le noyau de l'application déterminant de $GL(E)$ dans K^* est appelé groupe spécial linéaire et noté $SL(E)$.

CPER: 95]

Req-def 42: Soient H un hyperplan de E et $u \in GL(E)$ tel que $u_H = Id_H$. Les conditions suivantes sont équivalentes:

CPER: 96]

- (i) $\det u = d \neq 1$ (c.e. $\notin SL(E)$)
- (ii) u admet une valeur propre $d \neq 1$ (donc une droite propre D)

pour d) et u est diagonalisable.

(iii) $\text{Im}(u - \text{Id}) \not\subset H$.

(iv) dans une base convenable, u a pour matrice $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}$, avec $\lambda \in \mathbb{K}^*$, $\lambda \neq 1$.

On dit alors que u est une dilatation d'hyperplan $H = \text{Ker}(u - \text{Id})$, de droite $D = \text{Im}(u - \text{Id})$ et de rapport λ .

Prop. def 43: Soit H un hyperplan de E d'équation $f \in E^*$. Soit $u \in \text{GL}(E)$, $u \neq \text{Id}$, tel que $u|_H = \text{Id}_H$. Les conditions suivantes sont équivalentes:

(i) $\det u = 1$ (c.e. $u \in \text{SL}(E)$)

(ii) u n'est pas diagonalisable

(iii) $D = \text{Im}(u - \text{Id}) \subset H$

(iv) le morphisme induit $\bar{u}: E/H \rightarrow E/H$, est l'identité de E/H .

(v) il existe $a \in H, a \neq 0$, tel que l'on ait: $\forall x \in E, u(x) = x + f(x)a$.

(vi) dans une base convenable, u a pour matrice $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}$

On dit alors que u est une transvection d'hyperplan H et de droite D .

TR 44: Les transvections engendrent $\text{SL}(E)$.

Cor 45: Les transvections et les dilatations engendrent $\text{GL}(E)$.

App 46: 1) On a $D(\text{GL}_m(\mathbb{K})) = \text{SL}_m(\mathbb{K})$, sauf dans le cas $(m=2, \mathbb{K}=\mathbb{F}_2)$.

2) On a $D(\text{SL}_m(\mathbb{K})) = \text{SL}_m(\mathbb{K})$, sauf dans les cas $(m=2, \mathbb{K}=\mathbb{F}_2)$ et $(m=2, \mathbb{K}=\mathbb{F}_3)$.

App 47: 1) Le centre de $\text{GL}_m(\mathbb{K})$ est l'ensemble des matrices scalaires dI_m avec $d \neq 0$. Il est isomorphe au groupe (\mathbb{K}^*, \times) .

2) Le centre de $\text{SL}_m(\mathbb{K})$ est l'ensemble des matrices scalaires dI_m avec $d^m = 1$. Il est isomorphe au groupe des racines m -ièmes de l'unité dans le corps \mathbb{K} .

App 48: On suppose $\mathbb{K} = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C} . $\text{SL}_m(\mathbb{K})$ est connexe par arcs.

App 49: $\text{GL}_m^+(\mathbb{R}) = \{A \in \text{GL}_m(\mathbb{R}), \det(A) > 0\}$ et $\text{GL}_m^-(\mathbb{R}) = \{A \in \text{GL}_m(\mathbb{R}), \det(A) < 0\}$ sont connexes par arcs.

2) Le groupe orthogonal $O(E)$

Soit E un ev réel de dim finie n .

Def 50: L'ensemble des isométries d'un espace euclidien E est un groupe, appelé groupe orthogonal de E et noté $O(E)$.

L'ensemble $\{f \in O(E) \mid \det f = 1\}$ est un sous-groupe distingué de $O(E)$ appelé groupe spécial orthogonal de E et noté $SO(E)$ ou $O^+(E)$.

Prop. def 51: Soit $u \in \text{GL}(E)$ tel que $u^2 = \text{Id}$. Alors il existe deux sous-espaces $E^+(u)$ et $E^-(u)$ qui vérifient:

(i) $E = E^+(u) \oplus E^-(u)$

(ii) $u|_{E^+} = \text{Id}_{E^+}$ et $u|_{E^-} = -\text{Id}_{E^-}$

Dans une base (e_1, \dots, e_m) telle que $e_1, \dots, e_p \in E^+(u)$ et $e_{p+1}, \dots, e_m \in E^-(u)$,

u a donc pour matrice: $U = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & \ddots & & \\ & & 1 & \\ & & & \ddots \\ & & & & -1 & \\ & & & & & \ddots \end{pmatrix}$.

Si on a $u^2 = \text{Id}$ et $u \neq \text{Id}$, on dit que u est une involution (ou une symétrie).

Si $\dim E^-(u) = 1$ (resp. 2), on dit que u est une réflexion

(resp. un renversement).

Prop 52: Soit $u \in \text{GL}(E)$ avec $u^2 = \text{Id}$, et soient $E^+(u)$ et $E^-(u)$ les sous-espaces associés à u . Alors u est une isométrie si $E^+(u)$ et $E^-(u)$ sont orthogonaux.

TR 53: Le groupe $O(E)$ est engendré par les réflexions orthogonales.

Plus précisément, si $u \in O(E)$, u est produit d'au plus n réflexions.

Rq 54: Si $u \in SO(E)$, u est produit d'un nombre pair de réflexions.

TR 55: Pour $n \geq 3$, $SO(E)$ est engendré par les renversements.

Plus précisément, si $u \in SO(E)$, u est produit d'au plus n renversements.

lm 56: Soient $n \geq 3$ et σ_1, σ_2 des réflexions. Il existe des renversements σ'_1, σ'_2 tels que $\sigma_1 \sigma_2 = \sigma'_1 \sigma'_2$.

App 57: 1) Pour $n \geq 2$, on a $D(O(E)) = SO(E)$.

2) Pour $n \geq 3$, on a $D(SO(E)) = SO(E)$.

Rq 58: Pour $n=2$, $SO(E)$ est commutatif, et on a alors $D(SO(E)) = \{\text{Id}\}$.

App 59: Le groupe $SO_3(\mathbb{R})$ est simple.

App 60: $SO_n(\mathbb{R})$ est connexe par arcs.

TR 61: Soit Q le groupe des quaternions de norme 1.

On a un isomorphisme: $\bar{\alpha}: Q/\{\pm 1\} \xrightarrow{\sim} SO_3(\mathbb{R})$.

DVLPT 2

[GOU 243]

[PER: 125]

[PER: 125]

[PER: 143]

[PER: 144]

[PER: 145]

[PER: 148]

[DENS 3: 63-65]

[PER: 164]

[PER: 97]

[PER: 99]

[PER: 101]

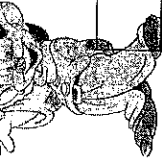
[NS2: 177-178]

[2: 177-178]

[2: 238-239]

[2: 242]

- [GOU]: "Les maths en tête : algèbre", Xavier Gaudon
[PER]: "Cours d'algèbre", Daniel Perrin
[COM]: "Algèbre et géométrie", François Combes
[ULM]: "Théorie des groupes", Felix Ulmer
[XENS2]: "Cours α -ens algèbre 2", Françoise, Gianella, Nicolas
[XENS3]: "Cours α -ens algèbre 3", Françoise, Gianella, Nicolas.



SIMPLICITÉ DE \mathcal{A}_n , $n \geq 5$

Référence : PERRIN : Cours d'algèbre p. 28, ULMER : Théorie des groupes p. 73

LEMME 1 (P. 11)

\mathcal{A}_n est engendré par les 3-cycles pour $n \geq 3$.

Preuve du Lemme 1

Soit $\sigma \in \mathcal{A}_n$, σ s'écrit comme un produit pair de transposition (car les transpositions engendrent le groupes des permutations et que la signature de σ est 1). Montrons que cette écriture peut se ramener à un produit de 3 cycles.

- $(a b)(a b) = Id.$
- $(a b)(b c) = (a b c)$
- $(a b)(a c) = (a c b)$
- $(a b)(c d) = (a b)(b c)(c d) = (a b c)(b c d)$

Comme chaque cas consomme deux transpositions, nous avons ce que nous voulions. ■
Au passage, nous avons montré que les cycles d'ordre 3 sont dans \mathcal{A}_n .

Les éléments de \mathcal{A}_5

\mathcal{A}_5 possède 60 éléments. En effet, il y a :

- Le neutre
- 15 éléments d'ordre 2 : ce sont les double transpositions disjointes (car une transposition seule a pour signature -1). Il y en a $\frac{1}{2} \binom{5}{2} \binom{3}{2} = 15$ (il faut diviser par 2 car comme elles sont disjointes $\tau_1 \tau_2 = \tau_2 \tau_1$.)
- Ou sinon on dit $\frac{5 \times 4 \times 3 \times 2}{2 \times 2 \times 2}$ (nombre de choix à inversion près pour chaque transposition (2×2) à inversion près de la transposition totale (2)).
- 20 éléments d'ordre 3 : ce sont les 3-cycles. Il y en a $\frac{5 \times 4 \times 3}{3}$ (car on peut changer l'ordre des coefficients dedans). Ou sinon on dit $2 \binom{5}{3} = 20$ (penser que les coefficients binomiaux ne prennent pas compte de l'ordre)
- 24 éléments d'ordre 5 : $4! = 24$ 5-cycles (on fixe les 4 premiers éléments et le dernier est imposé)

Simplicité de \mathcal{A}_5 (Ulmer)

Preuve

LEMME 2

Rappel : $Z_G(h) = \{g \in G | ghg^{-1} = h\} = G_h$ (deuxième égalité le stabilisateur pour l'action par conjugaison).
Soit $\sigma \in \mathcal{A}_n$. Notons $\mathcal{A}_n \cdot \sigma = \{\gamma \sigma \gamma^{-1} | \gamma \in \mathcal{A}_n\}$ la classe de conjugaison (=l'orbite) de σ dans \mathcal{A}_n . Et $\mathcal{S}_n \cdot \sigma = \{\gamma \sigma \gamma^{-1} | \gamma \in \mathcal{S}_n\}$ la classe de conjugaison de σ dans \mathcal{S}_n .

→ Soit $Z_{\mathcal{S}_n}(\sigma) = Z_{\mathcal{A}_n}(\sigma) \subseteq \mathcal{A}_n$ et donc $|Z_{\mathcal{A}_n} \cdot \sigma| = \frac{1}{2} |\mathcal{S}_n \cdot \sigma|$.

→ Soit $\exists \alpha \in \mathcal{S}_n \setminus \mathcal{A}_n$ tel que $\alpha \sigma = \sigma \alpha$. Alors $\mathcal{A}_n \cdot \sigma = \mathcal{S}_n \cdot \sigma$ et donc $|Z_{\mathcal{A}_n} \cdot \sigma| = |\mathcal{S}_n \cdot \sigma|$.

Preuve du Lemme 2

Indication : utiliser les morphismes signatures $\epsilon_1 : Z_{S_n} \rightarrow \{\pm 1\}$ et $\epsilon_2 : Z_{A_n} \rightarrow \{\pm 1\}$ ainsi que la relation orbite-stabilisateur.

→ Si ϵ_1 est trivial, il envoie tout sur 1. Donc $Z_{S_n}(\sigma) = Z_{A_n}(\sigma)$.

Relation orbite-stabilisateur (utilisée 2 fois) :

$$|A_n \cdot \sigma| = \frac{|A_n|}{|Z_{A_n}(\sigma)|} = \frac{1}{2} \frac{|S_n|}{|Z_{A_n}(\sigma)|} = \frac{1}{2} \frac{|S_n|}{|Z_{S_n}(\sigma)|} = \frac{1}{2} |S_n \cdot \sigma|$$

→ Si ϵ_1 n'est pas trivial, $\exists \alpha \in Z_{S_n}(\sigma)$ tel que $\text{sign}(\alpha) = -1$. Et $\text{Id} \in Z_{S_n}$ est telle que $\text{sign}(\text{Id}) = 1$. Donc $\text{Im}(\epsilon_1) = \{\pm 1\}$. Le théorème d'isomorphisme donne

$$\frac{|Z_{S_n}(\sigma)|}{|\text{Ker}(\epsilon_1)|} = 2$$

Mais $\text{Ker}(\epsilon_1) = Z_{A_n}(\sigma)$ donne $2|Z_{A_n}(\sigma)| = |Z_{S_n}(\sigma)|$. Donc (relation orbite-stabilisateur) :

$$|A_n \cdot \sigma| = \frac{|A_n|}{|Z_{A_n}(\sigma)|} = \frac{2|A_n|}{|Z_{S_n}(\sigma)|} = \frac{|S_n|}{|Z_{S_n}(\sigma)|} = |S_n \cdot \sigma| \quad \blacksquare$$

Pour $\sigma \in A_5$, la classe de conjugaison de σ dans A_5 est soit identique (de même taille) que la classe de conjugaison de σ dans S_5 , soit de taille moitié.

De plus, la classe de conjugaison dans S_5 d'un cycle de n'importe quelle taille est l'ensemble des cycles de cette taille (par $\tau(a b c \dots)^{\tau^{-1}} = (\tau(a) \tau(b) \tau(c) \dots)$).

On réunit les informations :

Type d'éléments de A_5	Cardinal	# de la classe dans S_5	# de la classe dans A_5
Neutre	1	1	Impair donc 1
Double-transposition	15	15	Impair donc 15
3-cycle	20	20	Si $\gamma = (a b c)$. Avec $(d e) \in S_5 \setminus A_5$, on a $(d e)(a b c)(d e) = (a b c)$ donc $(d e)$ stabilise γ . D'après le Lemme 2, $ A_5 \cdot \gamma = S_5 \cdot \gamma = 20$
5-cycle	24	24	D'après la formule des classes $ A_5 \cdot \tau Z_{A_5}(\tau) = A_5 = 60$. Or $24 \nmid 60$ donc nécessairement le cardinal est de moitié : 12

Donc les tailles des classes de conjugaison dans A_5 sont 1,12,15 ou 20. Or, un sous-groupe distingué contient l'identité et une union de classe de conjugaison (car s'il a un élément, il a sa classe de conjugaison par définition de distingué). Le cardinal d'un sous-groupe distingué de A_5 divise 60 donc appartient à 1,2,3,4,5,6,10,12,15,20,60.

Un sous-groupe distingué de A_5 est forcément le neutre ou A_5 .

$n \geq 5$ quelconque (Perrin)

Preuve

Posons $E = [1, n]$. Soit $H \triangleleft A_n \setminus \{\text{Id}\}$. Soit $\sigma \in H \setminus \{\text{Id}\}$.

Etape 1 Construire un ensemble à 5 éléments, pour cela fabriquer à partir de σ un élément non trivial de H qui n'agisse que sur un ensemble à 5 éléments.

Comme $\sigma \neq \text{Id}$, il existe $a \in E$ tel que $b = \sigma(a) \neq a$.

Soit également $c \notin \{a, b, \sigma(b)\}$ et τ le 3-cycle $(a c b) \in A_n$. Ainsi, $\tau^{-1} = (a b c)$. On pose $\rho = (\tau \sigma \tau^{-1}) \sigma^{-1} \in H$ comme commutateur \times un élément de H .

On a $\rho = \tau(\sigma \tau^{-1} \sigma^{-1}) = (a c b)(\sigma(a) \sigma(b) \sigma(c))$

Comme $b = \sigma(a)$, l'ensemble $F := \{a, b, c, \sigma(a), \sigma(b), \sigma(c)\} = \text{Supp}(\rho)$ a au plus 5 éléments et $\rho|_E \neq$

$Id_{E \setminus F}$.

Quitte à rajouter des éléments dans F , on peut supposer que $|F| = 5$.

Etape 2 Trouver un sous-groupe distingué dans cet ensemble.

Soit maintenant $\mathcal{A}(F)$ l'ensemble des permutations paires d'éléments de F . On a $\mathcal{A}(F) \cong \mathcal{A}_5$.
Considérons le morphisme i d'injection de $\mathcal{A}(F)$ dans \mathcal{A}_n ,

$$i: \begin{array}{l} \mathcal{A}(F) \rightarrow \mathcal{A}_n \\ u \quad \mapsto \tilde{u} \end{array}$$

avec $\tilde{u}|_F = u$ et $\tilde{u}|_{E \setminus F} = Id_{E \setminus F}$ (on a prolongé u par l'identité).

Posons $H_0 = \{u \in \mathcal{A}(F) \mid \tilde{u} \in H\}$.

$H_0 \triangleleft \mathcal{A}(F)$ (car $H \triangleleft \mathcal{A}_n$, s'écrit bien).

Etape 3 Conclure

De plus, H_0 non réduit à $\{Id\}$ car $\rho|_F \in H_0$. En effet $\rho \in H$ et $\rho \neq Id$ car $\rho(b) = (r\sigma r^{-1})\sigma^{-1}(b) = (\tau\sigma\tau^{-1})(a) = \tau\sigma(b) \neq \tau(c) = b$ car $c \neq \sigma(b)$.

Comme $\mathcal{A}(F) \cong \mathcal{A}_5$ et \mathcal{A}_5 simple, on a $H_0 = \mathcal{A}(F)$.

Donc H_0 contient en particulier un 3-cycle, donc \tilde{u} est également un 3-cycle et appartient à H . H contient donc tous les 3-cycles puisque ceux-ci sont conjugués dans \mathcal{A}_n .

Or \mathcal{A}_n est engendré par les 3-cycles, et finalement $H = \mathcal{A}_n$. ■

Bonus

PROPOSITION

\mathcal{A}_n est $(n-2)$ -transitif sur $\llbracket 1, n \rrbracket$ ie si on a a_1, \dots, a_{n-2} distincts et b_1, \dots, b_{n-2} distincts, il existe $\sigma \in \mathcal{A}_n$ tel que $\sigma(a_i) = b_i$.

Preuve

On écrit $\llbracket 1, n \rrbracket = \{a_1, \dots, a_{n-2}, a_{n-1}, a_n\} = \{b_1, \dots, b_{n-2}, b_{n-1}, b_n\}$.

On considère $\tau \in S_n$ telle que $\tau(a_i) = b_i$. Si τ est paire, c'est terminé. Sinon, on compose τ avec la transposition $(a_{n-1} a_n)$, cela nous donne σ . ■

Notes :

✓ A l'oral, $n = 5 : 7'40$ puis 8'34. Quand on dénombre \mathcal{A}_5 on commence déjà le tableau. Tout : 14'16 au feutre en speedant. Développement à retravailler car dur ! En speedant 6'05 pour \mathcal{A}_5 et 12'40 au total. Donc on peut aller un peu plus doucement.

✓ La signature c'est $(-1)^{\text{nombre de transpositions}}$ lorsqu'on a décomposé en produit de transpositions (non forcément disjointes).



Théorème: Soit G le groupe des quaternions de norme 1.
On a un isomorphisme $S: G/\{\pm 1\} \xrightarrow{\sim} SO_3(\mathbb{R})$.

Dém: \mathbb{H} est non commutatif, donc l'action de \mathbb{H}^* sur \mathbb{H} par automorphismes intérieurs est non triviale. On peut se restreindre à l'action de G car si $q \in \mathbb{H}^*$, il s'écrit $q = \lambda \tau$ avec $\lambda = \sqrt{N(q)} \in \mathbb{R}$ et $\tau \in G$ (où $N(q) = q\bar{q} = \bar{q}q$ et comme λ est central, il ne donne rien dans les automorphismes intérieurs).

On pose donc pour $q \in G$ et $q' \in \mathbb{H}$:

$$S_q(q') = qq'q^{-1} = qq'q$$

Mais allons étudier cette action et montrer qu'elle donne une paramétrisation du groupe $SO_3(\mathbb{R})$ par le groupe G .

1) L'application $S_q: \mathbb{H} \rightarrow \mathbb{H}$ est \mathbb{R} -linéaire et bijective car on a $S_{\bar{q}} = (S_q)^{-1}$. On obtient donc une application

$$S: G \rightarrow GL_4(\mathbb{R}) \quad (\text{en identifiant } \mathbb{H} \text{ à } \mathbb{R}^4)$$

2) L'application S est un homomorphisme car on a

$$S_{q_1 q_2}(q') = q_1 q_2 q' q_2^{-1} q_1^{-1} = S_{q_1} S_{q_2}(q'). \quad \text{On calcule son noyau:}$$

$$S_q = \text{Id} \Rightarrow \forall q' \in \mathbb{H} \quad qq'q^{-1} = q'$$

Donc le noyau de S est $Z(\mathbb{H}) \cap G = \mathbb{R} \cap G = \{\pm 1\}$.

3) Comme 1 est central dans \mathbb{H} on a pour $a \in \mathbb{R}$

$$S_q(a) = a \quad \text{donc } S_q|_{\mathbb{R}} = \text{Id}_{\mathbb{R}}$$

4) Par ailleurs S_q conserve la norme ce vérifie $N(S_q(q')) = Nq'$.

En effet on a $N(qq'q^{-1}) = N(q)N(q')N(q^{-1}) = N(q')$ puisque $q \in G$ est de norme 1. Donc S_q est un élément du groupe orthogonal euclidien défini par $N: S_q \in O(N) \simeq O_4(\mathbb{R})$

5) La norme $N(q) = q\bar{q} = \bar{q}q$ est une forme quadratique réelle définie positive sur \mathbb{H} , la base $(1, i, j, k)$ est orthogonale et la forme bilinéaire symétrique associée est donnée par $\langle q, q' \rangle = \frac{1}{2}(qq' + q'\bar{q})$ pour $q, q' \in \mathbb{H}$

Pour N, ℓ espaces des quaternions purs P est l'orthogonal de \mathbb{R} . En effet on a bien $\langle p, \pi \rangle = 0 \forall p \in P$ et $r \in \mathbb{R}$ et réciproquement si $\langle q, r \rangle = 0$ pour $q \in \mathbb{H}$ et $r \in \mathbb{R}$ alors $\bar{q} + q = 0$ car r est central donc $N(q) = q\bar{q} = -q^2$ et $q^2 \in \mathbb{R}$ entraîne $q \in P$ par caractérisation des quaternions purs.

Comme on a $\mathfrak{S}_q(\mathbb{R}) = \mathbb{I}d_{\mathbb{R}}$, \mathbb{R} est en particulier stable (et même fixe) par \mathfrak{S}_q et donc $\mathbb{R}^{\perp} = P$ est stable par \mathfrak{S}_q .

On pose alors $\mathfrak{S}_q = \mathfrak{S}_{q|_P}$, on a $\mathfrak{S}_q \in O(N|_P) \simeq O_3(\mathbb{R})$ et $s: G \rightarrow O_3(\mathbb{R})$ est un homomorphisme de noyau $q \mapsto \mathfrak{S}_q$ $ZCP \rightarrow NG = \mathbb{R} \setminus \{0\} = \mathbb{R}^* \simeq \mathbb{Z}$

3) Revenons $O_3(\mathbb{R})$ de sa topologie naturelle obtenue en le considérant comme sous-espace de $\mathbb{T}_3(\mathbb{R})$ lui-même identifié à \mathbb{R}^9 . L'application s est alors continue comme on le voit en calculant la matrice de \mathfrak{S}_q dans la base i, j, k . En effet si $q = a + bi + cj + dk$, les coefficients de la matrice sont des polynômes homogènes de degré 2 en a, b, c, d . Par exemple

$$\begin{aligned} \mathfrak{S}_q(i) &= qiq = (a + bi + cj + dk)(ai + b - cj - dk) \\ &= (a + bi + cj + dk)(ai + b - ch + dj) \\ &= \underline{a^2}i + \underline{ab}j - \underline{ach} + \underline{adi} \\ &\quad - \underline{ba} + \underline{b^2}i + \underline{bc}j + \underline{bd}k \\ &\quad - \underline{ca}k + \underline{cb}j - \underline{c^2}i - \underline{cd} \\ &\quad + \underline{daj} + \underline{dk}k + \underline{d^2}i = \underline{d^2}i \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} d'où \quad \mathfrak{S}_{11} &= a^2 + b^2 - c^2 - d^2 \\ \mathfrak{S}_{21} &= 2(ad + bc) \\ \mathfrak{S}_{31} &= 2(bd - ac) \end{aligned}$$

l'axe des : $S_3(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}^3$ est engendré comme une
detos : $G \rightarrow \{\pm 1\}$ est continue. On si l'on identifie
 \mathbb{H} à \mathbb{R}^4 muni de sa topologie naturelle on voit que G
est homéomorphe à S^3 et en particulier connexe.

Donc l'image de detos est connexe et comme $s(\pm 1) = \pm \mathbb{I}$
c'est nécessairement ± 1 . Autrement dit $s(G) \subset SO_3(\mathbb{R})$

2) Nous aurons enfin l'égalité $s(G) = SO_3(\mathbb{R})$

Soit $p \in \text{PNE}$. On calcule ${}^3p(p) = p\bar{p} = p'$ donc 3p fixe p
et 3p est une rotation d'axe p .

D'autre part comme p est dans PNE on a $\bar{p} = -p$

donc $p^2 = -p\bar{p} = -1$ et $({}^3p)^2 = {}^3p^2 = s_{-1} = \text{Id}$

donc 3p est une involutive, et c'est donc le renversement
d'axe $\langle p \rangle$. On obtient ainsi tous les renversements de
 $SO_3(\mathbb{R})$, et comme ils engendrent le groupe, on a bien
 $s(G) = SO_3(\mathbb{R})$, d'où l'isomorphisme

$$G/\{\pm 1\} \cong SO_3(\mathbb{R})$$

