

# 107 Sous-groupes finis de $O(2, \mathbb{R})$ et de $SO(3, \mathbb{R})$ . Applications.

## 1) Une motivation

Prop : tout sg fini de  $GL_n(\mathbb{R})$  est conjugué à un sous groupe fini de  $O_n(\mathbb{R})$  (on est sur un espace muni d'un ps  $\langle \cdot, \cdot \rangle$ , on en crée un autre :  $\langle x, y \rangle' = \sum \langle g x_i, g y_i \rangle$  pour  $g \in G$ . C'est bien un ps (vérifier), et  $\forall g \in G, \langle g x, g y \rangle' = \langle x, y \rangle'$ , donc  $G \subset O(\langle \cdot, \cdot \rangle')$ , qui est conjugué à  $O_n(\mathbb{R})$ )

## I) Le groupe $O(2)$ [Szp]

### 1) Le groupe $O_2$

Prop : tête des éléments de  $O_2$ . Deux possibilités : rotations et symétries orthogonales. TABLEAU.

Cor :  $SO_2$  est commutatif.

Cor : les éléments de  $O_2 \setminus SO_2$  sont d'ordre 2.

Définition : si on se donne deux bases direct de  $\mathbb{R}^2$ , et  $r$  dans  $SO_2$ , alors la matrice de  $r$  dans les deux bases est la même, car la matrice de passage est un élément de  $SO_2$  donc commute.  $\theta$  dépend donc pas de la base. On peut ainsi définir l'angle de la rotation.

Détermination de l'angle :  $v$  unitaire :  $\det(v, r(v)) = \theta$  ;  $\langle v, r(v) \rangle = \theta$

### 2) Sous groupes finis de $O_2$

Prop :  $SO_2$  isomph à  $U$  (on identifie  $\mathbb{R}^2$  à  $\mathbb{C}$ . Les endomph sont du type  $z \rightarrow az$ . On regarde le mph  $U \rightarrow SO_2$  qui à  $a$  associe  $z \rightarrow az$ . Isomorphisme clair)

Cor : les sg finis de  $SO_2$  sont de la forme  $\{R_{\{2k\pi/n\}}, k\}$ , ce sont des groupes cycliques (l'isomorphisme ci-dessus échange les sg de  $U$  avec les sg de  $SO_2$ . Or les sg de  $U$  sont les groupes  $U_n$  cycliques. On regarde l'image d'un tel groupe et c'est ce qu'on cherche)

Rq : un sous groupe non trivial de  $SO_2$  est donc fini. Si son cardinal est  $n$ , il correspond à l'ensemble des rotations laissant stable le polygone à  $n$  côtés.

Prop : un sg fini de  $O_2$  est soit cyclique, soit isomorphe au groupe diédral ( $G$  un groupe fini. si  $G$  est dans  $SO_2$ , c'est clair que  $G$  est cyclique. Sinon, on note  $H = G \cap SO_2$ .  $H$  cyclique,  $H = \langle a \rangle$ .  $H$  est d'indice 2 dans  $G$ . Soit  $b$  dans  $G \setminus H$ .  $b$  est dans  $O_2 \setminus SO_2$  donc c'est une réflexion, d'ordre 2. Les éléments de  $G$  sont donc  $\{Id, a, a^2, \dots, a^{n-1}, b, ba, ba^2, \dots, ba^{n-1}\}$ .  $ab$  n'est pas dans  $H$  donc c'est une réflexion donc  $abab = Id$ , d'où  $aba = b$ . On reconnaît les relations du groupe diédral)

## II) Le groupe $O(3)$ [Szp] + [BR] + [Com]

On sait qu'il existe des polyèdres. On voit bien que les rotations les préservant forment un sg fini de  $SO(3)$ . Sont-ce les seuls ?

### 1) Le groupe $O_3$ [Szp]

Prop : têtes des éléments de  $O_3$ . 3 Possibilités : rotation ( $SO_3$ ), symétrie par rapport à un plan, et produit d'une rotation par une symétrie. TABLEAU avec type, forme, exemple (se fait en raisonnant sur la dimension de  $\ker(u - Id)$ . Si c'est 3,  $u = Id$ . Si c'est 2, on prend une base et on complète en  $(e_1, e_2, e_3)$ , ça donne  $\text{diag}(1, 1, -1)$ , symétrie par rapport à un plan. Si c'est 1, l'orthogonal est de dim 2 et est stable par  $u$ , et par l'étude précédente, on connaît la tête de la matrice. Il existe deux cas, qui vont nous donner une rotation, et le produit d'une rotation avec une symétrie par rapport à un plan. Si  $\dim = 0$ , alors on regarde  $\text{Ker}(u + Id)$ , et on arrive soit à une rotation, soit à un produit rotation/symétrie)

Ex :  $Id$  est une rotation.  $\text{diag}(1, 1, -1)$  est une symétrie.

Déf : une rotation qui s'écrit  $\text{diag}(1,-1,-1)$  s'appelle un retournement

## 2) Sous groupes finis de $SO(3)$ [BR] + [Com]

Prop : si  $G$  est un sg fini de  $SO(3)$ ,  $G$  agit sur les pôles des éléments de  $G$

Th : sous groupes finis de  $SO(3)$ , avec les isomorphismes (*dans le développement, admettre le dernier*)  
Bien détailler l'énoncé.

## III) Liens entre les sg de $SO(3)$ et les polyèdres [Ale]

### 1) Présentation des polyèdres [Ale]

Déf, existence etc

### 2) Groupes d'isométries des polyèdres

Déf :  $\text{Isom}(X)$ ,  $\text{Isom}^+(X)$

Prop : si  $O$  est centre de symétrie, alors  $\text{Isom}(X)$  est produit direct de  $\text{Isom}^+$  et de  $Z/2Z$ .

Exemple : cube, dodécaèdre, icosaèdre.

Prop : si  $X$  est fixé par une réflexion orthogonale alors  $\text{Isom}(X)$  est psd de  $\text{Isom}^+$  avec  $Z/2Z$

Ex :  $\text{Isom}(T)$

Déf : dualité

Prop : isomorphismes entre  $\text{Isom}$  d'un  $X$  et  $\text{Isom}$  de  $X^*$  (*si  $g$  est dans  $\text{Isom}(X)$ ,  $g$  fixe les sommets de  $X$ , donc aussi les barycentres, qui sont les sommets de  $X^*$ , donc  $g$  fixe  $X^*$  donc  $\text{Isom}(X) \subset \text{Isom}(X^*)$ . Par dualité,  $\text{Isom}(X^*) \subset \text{Isom}(X^{**}) = \text{Isom}(X)$ )*)

Bilan : égalités

### 3) Le lien entre les deux

Th : isomorphismes entre les  $\text{Isom}$  et les sg de  $S_n$

Dictionnaire isométries/permutations

Développements :

1 -  $\text{Iso}^+(T)$  et  $\text{Iso}^+(C)$  [Aless 62] (\*\*)

2 - Sous groupes finis de  $SO_3$ , 3 cas [Combes] + [BR] (\*\*\*)

Bibliographie :

[Szp] Szpirglas

[BR] Bouvier Richard

[Com] Combes

[Ale] Alessandri

Rapport du jury :

Cette leçon est certes relativement fermée, mais elle permet d'illustrer les notions de groupes finis et d'action sur un espace vectoriel. Elle illustre de manière élémentaire le lien profond entre groupe et géométrie. Préparer cette leçon constitue un bon investissement pour un futur enseignant de lycée. Il faut déduire de l'étude des sous-groupes finis de  $SO(3, \mathbb{R})$  la nature des sous-groupes finis du groupe affine en dimension 3. Il faut réfléchir au groupe des applications affines qui préservent un parallélépipède.