

Th de structure des groupes abéliens finis

Soit G un groupe abélien fini
alors il existe une unique liste (d_1, \dots, d_m)
telle que $d_i \geq 2$, $d_i \mid d_{i+1}$ $\forall i \leq m-1$ et vérifiant
 $G \cong (\mathbb{Z}/d_1\mathbb{Z}) \times \dots \times (\mathbb{Z}/d_m\mathbb{Z})$

(d_1, \dots, d_m) est appelé la suite des invariants de G .

2) Le groupe symétrique

Def: Soit $n \in \mathbb{N}$. On appelle (S_n, \circ) le groupe
des bijections de $\{1, \dots, n\}$.

Prop: tout élément de S_n est produit de cycles
disjoints de manières uniques.

Prop: Les trois positions engendrent S_n
 $\circ (1\ 2)$ $\circ (1\ 2\ \dots\ m-1)$ et une permutation
généralisée de S_n
 $\circ (1\ 2\ i-1)$ $\forall i \in \{2, \dots, m\}$ et une permutation
généralisée de S_n

Appl: Le calcul de la signature d'un élément
est facile sachant que $\text{sg}((1\ 2\ \dots\ i\ p)) = p-1$.
En particulier, la parité de toute décomposition
en permutations de S_n est constante.

Prop: Soit S_n le groupe alterné $A_n = \ker(\text{sg})$
alors les 3-cycles engendrent A_n .

Appl: A_n est un groupe simple si $n \geq 5$

3) Le groupe diédral

Def: Soit $n \in \mathbb{N}$. Le groupe diédral d'ordre n noté D_n
est le groupe formé par les isométries du plan
qui préservent le polygone régulier à n côtés
contenu en \mathbb{O} .

Prop: Le groupe diédral D_n a pour

des n rotations d'angle $\frac{2\pi k}{n}$, $k \in \{0, 1, \dots, n-1\}$
et de centre O qui on note r_k et $r_{k+1} = r_k \circ r_1$

si $n=1$ ou 2 , des n symétries orthogonales
de droite (s_k) ou A_k désigne le sommet de polygone
si $n=1$ ou 2 , des n symétries orthogonales
de droite (s_k) et S_k milieu du côté du polygone

Ainsi, $\text{th } S_n$, D_n est formé d'ordre $2n$.

Prop: Soit r la rotation d'angle $\frac{2\pi}{n}$ et de centre O
et soit s une symétrie de D_n

Alors $\langle r, s \rangle = D_n$

Def: En fait $\langle r, s \rangle = D_n$ si n est une puissance
de 2 ou $n \equiv 1 \pmod{4}$ ou $n \equiv 3 \pmod{4}$

Prop: $D_n = \langle r, s \rangle \cong \mathbb{Z}/n\mathbb{Z} \rtimes \mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$

Def: La table des caractères des D_n

Les caractères $\chi, \psi, \dots = D_n$ permet de décrire
les caractères de caractères de D_n .

Ex: La table de D_4 est donnée en annexe

II Exemples en algèbre linéaire et géométrie

1) Le groupe linéaire et spécial linéaire

Soit E un K -espace vectoriel de dimension finie n et $\text{GL}(E)$
Def: On note $\text{GL}(E)$, le groupe des endomorphismes
bijectifs de E .

On appelle groupe spécial linéaire noté $\text{SL}(E)$
le sous-groupe de $\text{GL}(E)$ $\{f \in \text{GL}(E) \mid \det(f) = 1\}$

Prop: Soit M un K -plan de E et $f \in \text{GL}(E)$ tel que
 $f|_M = \text{Id}$. Soit $D = f|_{M^\perp} - \text{Id}$

f est une dilatation d'hyperplan M , de droite \mathbb{O}
dans M^\perp et si l'angle des endomorphismes suivants
équivalents est vérifié avec $\text{Id} - D$

- $\det Q = 1$
- f orthogonal \rightarrow come v, w est diagonalisable
- $\exists B$ tel que $\text{reals}(Q) = \begin{pmatrix} \lambda & & \\ & \lambda & \\ & & \lambda \end{pmatrix}$
- Pas une transvection \rightarrow hyperplan H et de droite D avec $H \perp D$
- si l'une des conditions équivalentes est vraie
- $\det Q = -1$
- f n'est pas diagonalisable
- $\exists B$ tel que $\text{reals}(Q) = \begin{pmatrix} \lambda & & \\ & \lambda & \\ & & \lambda \end{pmatrix}$

Props : Les transvections engendrent $SO(E)$
 - les rotations, et les transvections engendrent $SO(E)$.

Appli : $Z(SO(E))$ est l'ensemble des constantes de E .

2) le groupe orthogonal

Soit E euclidien muni du produit scalaire $\langle \cdot, \cdot \rangle$

Def : On appelle groupe orthogonal de E l'ensemble des applications linéaires f sur E telles que $\langle f(x), f(y) \rangle = \langle x, y \rangle$.

On appelle groupe spécial orthogonal de E l'ensemble des $f \in O(E)$ des éléments de déterminant 1.

Ex : Soit $f \in O(E)$ et F un sous-espace de E .
 Si F est f -stable, alors $f|_F$ est f -stable.

Def : On appelle réflexion toute symétrie orthogonale par rapport à un hyperplan.

On appelle retournerement toute symétrie orthogonale par rapport à F si $\dim(F) = n-2$ (c'est-à-dire E de dim ≥ 2)

Def V_2 - Générateurs de $O(E)$ et $SO(E)$

Tout élément de $O(E) \rightarrow$ est produit d'un plus n réflexions.
 Tout élément de $SO(E)$ est produit de retournerements si $n \geq 3$.

Appli : Soit $O(E)$ l'ensemble des isométries orthogonales de E muni de sa structure d'anneau et de la composition.
 - tout élément de $O(E)$ est produit d'un plus ou moins réflexions affines.

Appli : Classification de isométries affines et isométries du plan. Soit $f \in O(E)$, $f \in SO(E)$.

f produit de 0 n	f produit de 1 n	f produit de 2 n
$\rightarrow f = Id$	$\rightarrow f$ symétrie orthogonale	$\rightarrow f$ rotation
$\rightarrow f$ est une transvection	Si f est une réflexion affine	$\rightarrow f$ est une rotation affine.
	Si f est une réflexion orthogonale	

3) Le groupe des homographies et isoclinique

Def : On note $IP(E) = E \cup \{\infty\}$
 Le groupe des homographies note $IP(E)$ est l'ensemble des applications $z \mapsto \frac{az+b}{cz+d}$ avec $ad-bc \neq 0, a, b, c, d \in \mathbb{C}$.

Prop : Les similitudes directes et les applications $z \mapsto \frac{1}{z}$ forment une partie génératrice de $IP(E)$.

Def : L'anneau des matrices $M_n(\mathbb{C})$ est connexe.

1) Rénique pour étudier G
Par ex, Géométrie si $d=101$

2) Car $(1, 101) = 3$ cycle

References: CALAIS (Groupe)

COMBES

FERRIN

AUDIN