

Apellidos	Fernández González
Nombre	Montenegro

Preguntas sobre grupos:

1. (4 puntos) Sea $\mathbb{F}_3 = \mathbb{Z}/(3)$ el cuerpo con 3 elementos y $GL(2, \mathbb{F}_3)$ el grupo de matrices invertibles 2×2 con entradas en \mathbb{F}_3 .

05 (a) ($\frac{1}{2}$ punto) En el conjunto de vectores no nulos $X = (\mathbb{F}_3 \times \mathbb{F}_3) \setminus \{(0, 0)\}$ definimos una relación \sim de la siguiente manera: $\vec{v} \sim \vec{w}$ si y solo si $\vec{v} = \pm \vec{w}$. Prueba que \sim es una relación de equivalencia y da la lista de todos los elementos del conjunto cociente, que denotaremos $\mathbb{P}^2(\mathbb{F}_3) = X / \sim$, comprobando que hay exactamente cuatro.

- 0 (b) ($\frac{1}{2}$ punto) Dada $A \in GL(2, \mathbb{F}_3)$, demuestra que la aplicación

$$\begin{aligned} \varphi_A : \mathbb{P}^2(\mathbb{F}_3) &\longrightarrow \mathbb{P}^2(\mathbb{F}_3) \\ [\vec{v}] &\longmapsto [A\vec{v}] \end{aligned}$$

está bien definida.

025 (c) ($\frac{1}{2}$ punto) Enumera los elementos de $\mathbb{P}^2(\mathbb{F}_3)$ cuya lista has dado en el primer apartado, y que denotaremos $\mathbb{P}^2(\mathbb{F}_3) = \{[\vec{v}_1], [\vec{v}_2], [\vec{v}_3], [\vec{v}_4]\}$. Prueba que, para todo $A \in GL(2, \mathbb{F}_3)$, la aplicación φ_A es biyectiva y deduce que existe una única permutación $\sigma_A \in S_4$ tal que $\varphi_A([\vec{v}_i]) = [\vec{v}_{\sigma_A(i)}]$ para todo i .

- 0 (d) ($\frac{1}{2}$ punto) Demuestra que la aplicación

$$\begin{aligned} f : GL(2, \mathbb{F}_3) &\longrightarrow S_4 \\ A &\longmapsto \sigma_A \end{aligned}$$

es un homomorfismo de grupos.

- (e) (1 punto) Prueba que para cada trasposición $(ij) \in S_4$ existe $A \in GL(2, \mathbb{F}_3)$ tal que $\sigma_A = (ij)$ y deduce de aquí que f es sobreyectiva.

- (f) (1 punto) Establece un isomorfismo entre S_4 y un cociente de $GL(2, \mathbb{F}_3)$, describiendo explícitamente el subgrupo por el que se toma cociente, y úsalo para calcular el número de elementos de $GL(2, \mathbb{F}_3)$.

① $\mathbb{F}_3 = \mathbb{Z}/\mathbb{Z}_3$

$GL(2, \mathbb{F}_3)$ matrices invertibles 2×2 en entered $\in \mathbb{F}_3$.

a) $X = (\mathbb{F}_3 \times \mathbb{F}_3) \setminus \{(0,0)\}$

$\vec{v} \sim \vec{w} \Leftrightarrow \vec{v} = \pm \vec{w}$.

Para que sea una relación de equivalencia se tiene que cumplir las tres propiedades:

• Reflexiva: $\vec{v} \sim \vec{v} \Leftrightarrow \vec{v} = \pm \vec{v} \Rightarrow \vec{v} = \vec{v}$. Entonces se cumple.

• Simétrica: $\vec{v} \sim \vec{w} \Leftrightarrow \vec{v} = \pm \vec{w} \Leftrightarrow \pm \vec{w} = \vec{v} \Leftrightarrow \vec{w} = \pm \vec{v} \Leftrightarrow \vec{w} \sim \vec{v}$.

• Transitiva: $\left. \begin{array}{l} \vec{v} \sim \vec{w} \Leftrightarrow \vec{v} = \pm \vec{w} \\ \vec{w} \sim \vec{u} \Leftrightarrow \vec{w} = \pm \vec{u} \end{array} \right\} \Rightarrow \vec{v} = \pm \vec{w} = \pm(\pm \vec{u}) = \pm \vec{u} \Rightarrow \vec{v} \sim \vec{u}$

Los elementos del qto cociente son las clases de equivalencia y su conjunto se denota por $\mathbb{P}^2(\mathbb{F}_3) = X/\sim$.

Como en \mathbb{F}_3 solo hay tres elementos $\{0,1,2\}$ los posibles vectores son:

$X = \{ \cancel{(0,0)}, (0,1), (0,2), (1,0), (1,1), (1,2), (2,0), (2,1), (2,2) \}$

Lo porque es el qto de vectores no nulos.

Veamos cuales estan relacionados:

$(0,1) \sim (0,2)$ porque $(0,2) = (0,-1) \in \mathbb{F}_3$ y $\underbrace{(0,1) = -(0,1)}_{\vec{v}} = \underbrace{(0,-1)}_{\vec{w}}$

$(1,0) \sim (2,0)$ porque $(2,0) = (-1,0) \in \mathbb{F}_3$

$(1,1) \sim (2,2)$ porque $(2,2) = (-1,-1) \in \mathbb{F}_3$

$(1,2) \sim (2,1)$ porque $(2,1) = (-1,-2) \in \mathbb{F}_3$

Por tanto, los elementos del conjunto cociente son:

$X/\sim = \{ \overline{(0,1)}, \overline{(1,0)}, \overline{(1,1)}, \overline{(1,2)} \}$


b)

$$A \in GL(2, \mathbb{F}_3)$$

$$\psi_A : \widehat{P^2(\mathbb{F}_3)} \rightarrow P^2(\mathbb{F}_3)$$

es bien definida.

$$[\vec{v}] \mapsto [A\vec{v}]$$

Para demostrar que la aplicación está bien definida tenemos que demostrar que dado $[\vec{v}] \in P^2(\mathbb{F}_3)$ entonces $\psi_A([\vec{v}]) = [A\vec{v}] \in P^2(\mathbb{F}_3)$ 

$$A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \quad (a, b, c, d) \neq (0, 0, 0, 0) \rightarrow \text{Porque son matrices invertibles.}$$

$$\psi_A([\vec{v}_1]) = \psi_A([\vec{0}, 1]) = \left[\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right] = \left[\begin{pmatrix} b \\ d \end{pmatrix} \right] \in P^2(\mathbb{F}_3)$$

$$\psi_A([\vec{v}_2]) = \psi_A([\vec{1}, 0]) = \left[\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right] = \left[\begin{pmatrix} a \\ c \end{pmatrix} \right] \in P^2(\mathbb{F}_3)$$

$$\psi_A([\vec{v}_3]) = \psi_A([\vec{1}, 1]) = \left[\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right] = \left[\begin{pmatrix} a+b \\ c+d \end{pmatrix} \right] \in P^2(\mathbb{F}_3)$$

$$\psi_A([\vec{v}_4]) = \psi_A([\vec{1}, 2]) = \left[\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right] = \left[\begin{pmatrix} a+2b \\ c+2d \end{pmatrix} \right] \in P^2(\mathbb{F}_3)$$

Esos son los vectores de \mathbb{F}_3 y por tanto tienen que pertenecer a una clase de equiv. Recuerda que $a, b, c, d \in \{0, 1, 2\}$

$$c) \quad \forall A \in GL(2, \mathbb{F}_3) \quad \psi_A \text{ biyectiva.}$$

Para que ψ_A sea biyectiva tiene que ser inyectiva y sobreyectiva o tener inversa.

En el apartado anterior se ve claro que ψ_A es inyectiva, porque ya vimos que las imagen de las clases de equivalencia distintos son distintos.

Para comprobar que es sobreyectiva, tenemos que ver que todos los clases de equiv. son imagen de alguna clase de equiv. Como A es una matriz invertible

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a' & b' \\ c' & d' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{cases} a \cdot a' + b \cdot c' = 1 \\ a b' + b d' = 0 \\ c a' + d c' = 0 \\ c b' + d d' = 1 \end{cases} \quad \text{y como}$$

$A \in GL(2, \mathbb{F}_3)$, sabemos que $\begin{pmatrix} a' & b' \\ c' & d' \end{pmatrix} \in GL(2, \mathbb{F}_3)$ de modo que para todos los

clases de equiv. son imagen, por tanto ψ_A sobreyectiva.

①

c) $\exists! G_A \in S_n \quad \varphi_A([\vec{v}_i]) = [\vec{v}_{G_A(i)}]$

Como φ_A es biyectiva cada $[\vec{v}_i]$ lo llevamos a un $[\vec{v}_j]$ (acuerdo todos), y ser biyectiva implica ser inyectiva, entonces dos clases distintos no pueden ir a la misma clase.

$\exists!$ permutaciones de S_n que me lleve enteros a cada $[\vec{v}_i]$ en $[\vec{v}_{G_A(i)}]$, por que dos permutaciones distintas me lleven los elementos de manera distinta.

d) $f: GL(2, \mathbb{F}_3) \rightarrow S_n$ es hom. de grupos.
 $A \mapsto G_A$

tiene que cumplir que $\forall A, B \in GL(2, \mathbb{F}_3) \quad f(A \cdot B) = f(A) \circ f(B)$.

$$f(A \cdot B) = G_{A \cdot B}$$

y $G_{A \cdot B}$ es la única $\in S_n$ tal que $\varphi_{A \cdot B}([\vec{v}_i]) = [\vec{v}_{G_{A \cdot B}(i)}]$,

es decir, a cada $[\vec{v}_i] \mapsto [A \cdot B \vec{v}_i]$

porque \rightarrow multiplicar las matrices A y B y sus de $[A \cdot B \vec{v}_i]$

esto no está demostrado

$$f(A) \circ f(B) = G_A \circ G_B \mapsto G_A \circ G_B = G_{A \cdot B} = f(A \cdot B)$$

$\varphi_A: [\vec{v}_i] \mapsto [A \vec{v}_i]$ con $\varphi_A: [\vec{v}_i] \mapsto [\vec{v}_{G_A(i)}]$

$\varphi_B: [\vec{v}_i] \mapsto [B \vec{v}_i]$ con $\varphi_B: [\vec{v}_i] \mapsto [\vec{v}_{G_B(i)}]$

e) Para cada $(ij) \in S_n \quad \exists A \in GL(2, \mathbb{F}_3)$ tal que $G_A = (ij)$

