

Apellidos	GONZÁLEZ SANTIAGO
Nombre	CRISTIAN

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 .

0,25 (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.

- (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.

- (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 .

- (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 $GL(2, \mathbb{F}_3)$.

EJERCICIO 1~~luego, $\vec{v} \sim \vec{w} \Leftrightarrow \vec{v} = \pm \vec{w}$~~

a) $\vec{v} \sim \vec{w} \Leftrightarrow \vec{v} = \pm \vec{w}$

 $\vec{v} \sim \vec{v}$, pues $\vec{v} = \vec{v} \checkmark$ Reflexiva $\vec{v} \sim \vec{w} \Rightarrow \vec{w} \sim \vec{v}$, pues $\vec{v} \sim \vec{w} \Rightarrow \vec{v} = \pm \vec{w} \Rightarrow \vec{w} = \pm \vec{v}$. Simétrica.
$$\begin{array}{l} \vec{v} \sim \vec{w} \Rightarrow \vec{v} = \pm \vec{w} \\ \vec{w} \sim \vec{t} \Rightarrow \vec{w} = \pm \vec{t} \end{array} \Bigg\} \Rightarrow \vec{v} = \pm \vec{t} \text{ . Transitiva}$$
luego, \sim es de equivalencia.

los vectores de $(\mathbb{F}_3 \times \mathbb{F}_3) \setminus \{0, 0\}$ son
de la forma $\vec{v} = (a, b)$, con $a \in \{1, 2\}$. ⊗

Entonces, $\vec{v} \sim \vec{w} \Leftrightarrow \vec{v} = \pm \vec{w}$ luego, existen ^{cuatro} ~~dos~~ clases de equivalencia:

~~$$\vec{v} \in X \mid \vec{v} = (1, b) \text{ con } b \in \mathbb{F}_3$$~~

~~$$\vec{w} \in X \mid \vec{w} = (1, 1)$$~~

~~$$[\vec{v}] = \{ \vec{v} \in X \mid \vec{v} = (\bar{1}, \bar{2}) \}$$~~
con $\bar{1}, \bar{2}$ denotando las clases del 1^{er} y 2^{do} en \mathbb{F}_3

$$[\vec{w}] = \{ \vec{v} \in X \mid \vec{w} = (\bar{1}, \bar{1}) \}$$

con $\bar{1}, \bar{2}$ denotando las clases del 1^{er} y 2^{do} en \mathbb{F}_3 =

$$[\vec{t}] = \{ \vec{t} \in X \mid \vec{t} = (\bar{2}, \bar{1}) \}, =$$

con $\bar{1}, \bar{2}$ denotando las clases del 1 y 2 en \mathbb{F}_3

$$[\vec{z}] = \{ \vec{z} \in X \mid \vec{z} = (\bar{2}, \bar{2}) \}, \text{ con}$$

$\bar{1}$ y $\bar{2}$ denotando las clases del 1 y 2 en \mathbb{F}_3

Por tanto, $\mathbb{P}^2(\mathbb{F}_3) = \{ [\vec{v}], [\vec{w}], [\vec{t}], [\vec{z}] \}$

b)