Apellidos	Roncero	Caro
Nombre	Israel	

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 .
 - (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

$$\varphi_A : \mathbb{P}^2(\mathbb{F}_3) \longrightarrow \mathbb{P}^2(\mathbb{F}_3)$$

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

está bien definida.

- (c) $(\sqrt[1]{2}$ 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) (½ punto) Demuestra que la aplicación

$$f: \mathrm{GL}(2,\mathbb{F}_3) \longrightarrow S_4$$

 $A \longmapsto \sigma_A$

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

Roncero Caro, Israel 1. F3=#/(3), |F3|=3 y GL(2,1F3) motr. inv 2x2 con estadoulf3 a) x ={(F3 x F3) \{(0,0)}} . Se depire v~w(=)v=tw Para ver que se troba de una relación de equivalencia, vecenos: i) Regleriva: vnVL=>v=tv. Je time V P2 (1F3) = {0, {1,1}, {1,2}, {2,12}} donde los clases de equivalada son: 0={(x,y)/X=0/y=0 6 x f0/y=0) [1,1]= {(x,y)/xe1+3K e ye1+3K' YKK'EZ) {1/2}={txy)/xe1+3K e yez+3K'4KKEZE} {z,z}={(x,y)1xezt3keyyEzt3k Yk,KEZY En epecto, (122(153) = 4 b) AEGL(2,1F3), PA: 11/1/1/3) -> 11/2 (F3) bien deg. TYAT H[V] Sea VEIF3, V=(x) y A=(ab), ab, cdeIF3, entonces A·V=(ab)(x)=(axtby) donde (axtby) Ncxtdy (elf3=) =) Dien depindon

c) 1P2(1F3)= {[v], [v2], [v3], [v4]} con [v4]=0, [v2]=8,18 [22]}=[W].[W]={[20] Vennes que PA es bigetiva i) Inyedividad; suporganos [AT]=[AN], v=(x), w={Z entonces (axtby) = (aztbr), entonces = >axtby=aztbr=).

(xtdy=cztdr) = (cxtdy=cztdr=). CX+OY=CZ+O=> => c(x-2)+d(y-r)=0 Como se trata de motrices involvibles, a, b, cd to, por la que $x-2=0=) \times = z \quad y \quad y-1=0=) y=1 \quad y \quad \text{se tiene}$ que $\vec{T}=\vec{W}=) \vec{T}_A[\vec{T}]=\vec{T}_A[\vec{T}]$. Lij Schreyedividad; Y[AviJe IP (F3), I[V]EIP (F3) to
PA[V]=[AVI]? Es trivial que s'existe, si no, no se padria for tonto, ing y sobre => biyedira for R.Abs, supargones que In pernutadores of ES4 to PA([Vi])=[VoA(i)], entonces tendrianos que la aplicación 10 es ingestiva, que es una contradicción. d) f:GL(2/1F3) -> Sy Neomos si F(AB)=F(A)F(B), Sea J(A) F(B) = [1234|1432] = Ed A=(ab), B=(ef) AB= (actbg actbh) cetog actdh) F(AB) = [12](34)(12)(34)=id OA=(1234)