Algebra Abstracta I

Nicholas Mc-Donnell

2do semestre 2017

Índice general

1. Grupos **3**

1.1. Grupos . . . 3

1.1.1. Grupos . . . 4

1.1.2. Motivación para estudiar esto: . . . 4

1.2. Subgrupos . . . 5

1.2.1. Subgrupos triviales . . . 5

1.3. Relación de equivalencia y particiones . . . 6

1.3.1. Relación de equivalencia . . . 6

1.3.2. Meta . . . 9

1.4. Restricción de morfismos a subgrupos . . . 10

1.5. Producto de grupos . . . 10

1.5.1. Porqué es grupo? . . . 11

2. Simetrías **13**

2.1. Simetrías en figuras planas . . . 13

2.2. Acciones de grupo . . . 14

2.2.1. Acción en clases laterales . . . 16

2.3. Simetrías en $\mathbb{R}^3$ . . . 17

Capítulo 1

Grupos

1.1. Grupos

Una operación en un conjunto S es una función.

$$S \times S \to S$$

$$(a, b) \mapsto ab$$

Ejemplo: $S =$ Matrices de $n \times n$
La multiplicación y la suma son operaciones en este conjunto.
La operación puede ser asociativa: $(ab)c = a(bc)$
Esto implica que se le puede dar un y solo un sentido a $a_1 \cdot a_2 \cdot ... \cdot a_n$
La operación es conmutativa: $ab = ba$
Ejemplo: Dado un conjunto T

$$S = \{\text{funciones de } T \text{ en } T\}$$

En este conjunto la operación de composición es asociativa.
La operación tiene identidad (o neutro) para la operación en S es el clásico neutro y es único:

$$\exists e : \forall a, ae = ea = a$$

Lo operación tiene inverso, con identidad e: $\forall a \exists a^{-1} : aa^{-1} = a^{-1}a = e$

Lema 1.1.1. *Si la operación es asociativa, esto implica que los inversos son únicos.*

Demostración.

$$b \cdot a = a \cdot b = e = a \cdot b' \quad /b\cdot$$

$$(b \cdot a) \cdot b = (b \cdot a) \cdot b' \quad /\text{Propiedad asociativa}$$

$$e \cdot b = e \cdot b'$$

$$b = b'$$

Además, si a y b tienen inverso y la operación es asociativa, esto implica que ab tiene inverso:

$$(ab)^{-1} = b^{-1}a^{-1} \qquad \square$$

1.1.1. Grupos

Definición 1.1.1. Un grupo es un conjunto G con operación asociativa e identidad, tal que todo elemento tiene inverso.

Ejemplo: $GL_n \begin{pmatrix} \mathbb{Q} \\ \mathbb{R} \\ \mathbb{C} \end{pmatrix} = \{M \in \text{Matrices} \begin{pmatrix} \mathbb{Q} \\ \mathbb{R} \\ \mathbb{C} \end{pmatrix} : det(M) \neq 0\}$ (Grupo general lineal)
Este es un grupo no abeliano con el producto.

Definición 1.1.2 (Orden)**.** El orden de un grupo G es su cardinalidad $|G|$

Sea T un conjunto (no vacío).

$$S_{|T|} = \{\text{Las biyecciones de } T \text{ en si mismo}\}$$

Entonces, $(S_{|T|}, \circ)$ es un grupo.
Explicación:

- Asociatividad, esta aparece como propiedad de la composición de las funciones
- Identidad, $e = 1|_T$, la función identidad (biyectiva)
- Dada $f : T \to T$ biyección $\implies \exists f^{-1} : T \to T$ tal que $f \circ f^{-1} = f^{-1} \circ f = 1|_T$

Si $|T| = n$ finito, $S_{|T|}$ = grupo de simetría de n elementos. Y $|S_n| = n!$.

1.1.2. Motivación para estudiar esto:

Resolver: $p(x) = a_n x^n + a_{n-1}x^{n-1} + ... + a_1 x + a_0 = 0$ por radicales, donde $a_i \in \mathbb{Q}$
Existe cierta manera de asociar un grupo a $p(x)$.
$Gal(p) = Gal(K|\mathbb{Q}$ donde $K = \mathbb{Q}(\alpha_1, \alpha_2, ..., \alpha_n)$ (cuerpo).

Teorema 1.1.2. *Sea $f(x) \in \mathbb{Q}[x]$ irreducible:*

$$f(x) \textit{ se resuelve por radicales} \iff Gal(f) \textit{ es soluble}$$

Ser soluble es la siguiente propiedad:

$$\exists 1 \triangleleft G_1 \triangleleft G_2 \triangleleft ... \triangleleft Gal(f) : G_{i+1}/G_i \textit{ es grupo abeliano y } G_i \textit{ subgrupo de } G_i + 1$$

Ejemplo: $f(x) = 2x^5 - 10x + 5$
$Gal(f)$ es isomorfo a S_5, pero S_5 no es soluble, lo que implica que $f(x) = 0$ no se resuelve por radicales (fórmula).

1.2. Subgrupos

Def: Sea G un grupo, $H \subset G$ es subgrupo $\iff$ H es grupo (con la misma operación).

1.2.1. Subgrupos triviales

Sea $(G, \cdot)$ grupo y e su neutro. $(G, \cdot) < (G, \cdot)$ y $(\{e\}, \cdot) < (G, \cdot)$ (Notación de subgrupo).

Subgrupos de $(\mathbb{Z}, +)$

Los pares son subgrupo de $(\mathbb{Z}, +)$, además los múltiplos de n son subgrupo de $(\mathbb{Z}, +)$
$b\mathbb{Z} := \{bk, k \in \mathbb{Z}\}$

Proposición 1.2.1. *Todo subgrupo de $\mathbb{Z}$ es de la forma $b\mathbb{Z}$ ($H < \mathbb{Z} \iff H = b\mathbb{Z}$)*

Demostración.

1. Caso: H sin números positivos $\iff$ $H = \{0\} = 0\mathbb{Z}$, esto es por los inversos (sin positivos no hay negativos)

2. Caso: H tiene números positivos $\implies \exists m \in \mathbb{Z}^+ : \forall a > 0 \in H \implies m \leq a$
   Demostrar que $H = m\mathbb{Z}$.

$\supseteq$
Clausura e inducción ($\forall x \in H \implies x \in m\mathbb{Z}$) y también tirar inversos.
$\subseteq$
Todo elemento de H es divisible por m.
Sea $a \in H$ no divisible por $m \implies a = mc + r$ con $0 < r < m$
Como $a \in H, m \in H \implies mc \in H \implies -mc \in H$
Por clausura $a - mc = r \in H$. Pero por buen orden es el más pequeño.

$$\rightarrow\leftarrow$$

$\square$

Subgrupos Generados

Sea $(G, \cdot)$ grupo y $S \subseteq G$, con $S \neq \emptyset$.
$< S >= \bigcap_{S \subseteq H < G} =$ es el subgrupo más pequeño que contiene a S.

Subgrupos generados por un elemento

Subgrupo de G generado por x

$$< x >:= \{e, x^1, x^{-1}, x^2, x^{-2}, ...\}$$

Lema 1.2.2.

$$x \in G, (G, \cdot)$$

$\{$Los K tal que $x^k = e\}$ es subgrupo de $\mathbb{Z}$

Definición 1.2.1 (Centro)**.** Si G es grupo, el centro de G es:

$$Z(G) = \{z \in G : zg = gz \, \forall g \in G\} \trianglelefteq G$$

Si $g \in G, z \in Z \implies gzg^{-1} = z$

1.3. Relación de equivalencia y particiones

Definición 1.3.1 (Partición)**.** Sea $S \neq \emptyset$ conjunto. Una partición P de S es una subdivisión S en un subconjuntos disjuntos.

Ejemplos:
$\{1, 3\}, \{2, 5\}, \{4\}$ es partición de $\{1, 2, 3, 4, 5\}$
Pares e impares en $\mathbb{Z}$

1.3.1. Relación de equivalencia

Definición 1.3.2 (Relaciones de equivalencia)**.** Una relación de equivalencia en S es una forma de relacionar elementos de S, $a \sim b$, tal que:

(1) Si $a \sim b, b \sim c \implies a \sim c$ (transitivo)

(2) Si $a \sim b \implies b \sim a$ (simétrico)

(3) $a \sim a$ (reflexivo)

Ejemplo:
Los isomorfismos particionan el conjunto de objetos. Luego tenemos un conjunto que clasifica los objetos.
En Matemáticas clasificamos. Cómo?
Buscamos isomorfismos entre objetos que se presentan en formas distintas, pero estructuralmente son lo mismo.
Dado $S \neq \emptyset$
Partición de $S \equiv$ una relación de equivalencia

Despues de particionar se crea un nuevo conjunto, $\overline{S} = S/\sim =$ Conjunto de las particiones.
Ejemplo:
$\mathbb{Z} \to \overline{\mathbb{Z}} = \{\text{pares, impares}\}, \text{impares} = \overline{1}, \overline{-1}, \overline{3}, \text{pares} = \overline{0}, \overline{-2}, \overline{2}$
Queremos: $\overline{a} + \overline{b} = \overline{a+b}$
$\therefore$ Siempre hay un función sobreyectiva:

$$S \to \overline{S}$$

$$a \mapsto \overline{a}$$

Cualquier función entre conjuntos $S \xrightarrow{\varphi} T$ define una partición en $S : a \sim b$ si $\varphi(a) = \varphi(b)$

$$\therefore \overline{S} = \{\varphi^{-1}(t) : t \in T\}$$

Asá tenemos morfismo biyectivo (isomorfismo)

$$\overline{S} \xrightarrow{\overline{\varphi}} \Im(\varphi)$$

Volviendo a grupos: Sea $\varphi : G \to G'$ morfismo entre grupos.
Ejemplo:

$$\mathbb{C}^\times \xrightarrow{\varphi} \mathbb{R}^\times_{>0} \quad \varphi(a) = |a|$$

$$\varphi(a \cdot b) = |a \cdot b| = |a| \cdot |b| = \varphi(a) \cdot \varphi(b)$$

Esta partición es $\{z \in \mathbb{C}^\times : |z| = r, r \in \mathbb{R}_{>0}\}$
Notar que: $\ker(\varphi) = \{z \in \mathbb{C}^\times : |z| = 1\}$
Proposición: $G \xrightarrow{\varphi} G'$ morfismo de grupo con kernel N. Sean $a, b \in G \implies$

$$\varphi(a) = \varphi(b) \iff a = b \cdot n \quad \text{para algún } n \in N$$

$$\iff a \cdot b^{-1} \in N$$

Notación: $aN = \{an : n \in N\}$
$|aN| = |N|$
Dem:

$$N \to aN$$

$$n \mapsto an$$

$$\text{(Inyectiva)} \quad an = an' \implies n = n'$$

$$\text{(Sobreyectiva)} \quad an' \in aN \implies \varphi n' = an'$$

Dem:

$$\varphi(a) = \varphi(b) \iff \varphi(a)\varphi(b)^{-1} = e$$

$$\iff \varphi(ab^{-1}) = e$$

$$\iff ab^{-1} \in \ker(\varphi) = N$$

Def: Dado $H \leq G, a \in G$.

$$aH = \{a \cdot h : h \in H\}$$

se llama clase lateral izquierda. (clases laterales derechas Ha)
Proposición: Dado $H \leq G$, las clases laterales izquierdas particionan G.
Ejemplos:

- Si G es abeliano $\implies aH = Ha \quad \forall a \in G \implies$ la misma partición.

- S_3 = permutaciones de 3 elementos $\iff$ simetráas del triángulo equilátero
  Si $H = \{1|, \sigma_1\} =< \sigma_1 >$

Tarea: verificar que clases laterales coinciden o no coinciden.
Notación: la cardinalidad de las clases laterales se denota por $[G : H]$ (indice de H en G)

Corolario: Teorema de Lagrange

Si G es finito y $H \leq G \implies |H| \cdot [G : H] = |G|$
En particular: $|H| \mid |G|$
Más particular, $|a| \mid |G| \quad \forall a \in G$
Corolario: Si G tiene orden p primo y $a \in G \setminus \{e\} \implies G =< a >$
En efecto, G es isomorfo a $\mathbb{Z}/p\mathbb{Z}$.
Dem:
Si $a \neq e \implies |a| \neq 1$
Pero $|a| \mid |G| = p$ primo $\implies G =< a > \implies |a| = p$

$$\therefore \{a, a^2, a^3, ..., a^{p-1}, e\} = G =< a >$$

Isomorfismo:

$$\mathbb{Z}/p\mathbb{Z} \to G$$

$$\bar{i} \mapsto a^i$$

$\mathbb{Z}/p\mathbb{Z}$

Sea $n \in \mathbb{Z}_{>0}$.
En $\mathbb{Z}$ definir la relacion de equivalencia:

$$a \sim b \iff a - b \text{ es divisible por } n$$

$$\therefore \mathbb{Z}/n\mathbb{Z} = \{i\mathbb{Z} : i \in \mathbb{Z}\} = \{\overline{0}, \overline{1}, \overline{2}, ..., \overline{n-1}\}$$

Tarea: la suma designada por $\overline{a}+\overline{b}=\overline{a+b}$ no depende de a, b sino de su clase.

$$\therefore (\mathbb{Z}/n\mathbb{Z},+) \text{ es un grupo de } n \text{ elementos, y } \mathbb{Z}/n\mathbb{Z} =< \overline{1} >$$

Tarea: $G=\bigcup_{g\in G} gH=\bigcup_{g\in G} Hg$ y para $g, g' \in G$ $gH \cap f'H=\emptyset$ o $gH=g'H$, por relación de equivalencia ($a \sim b \iff a=bh$ para algún $h \in H$)
Notación: $[G:H]=\#$ de clases lat. izq.$=\#$ de clases lat. der.

$$\therefore |G|=[G:H]\cdot|H|$$

1.3.2. Meta

Dado $n>0$ entero. Cuántos grupos G existen $|G|=n$?
Si n es primo $\implies$ hay sólo 1
Si $n=4 \implies$ hay sólo 2

$$\mathbb{Z}/4\mathbb{Z}, \mathbb{Z}/2\mathbb{Z}\times\mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$$

Si $n=6 \implies$ hay sólo 2

$$\mathbb{Z}/6\mathbb{Z}, S_3$$

Si $n=8 \implies$ hay 5.

Corolario

Sea $\varphi: G \to G'$ morfismo entre grupos finitos

$$\implies \ker(\varphi) \trianglelefteq G, \varphi(G) \trianglelefteq G'$$

$$|G|=|\ker\varphi|\cdot[G:\ker\varphi]=|\ker\varphi|\cdot|\varphi(G)|$$

Prop: $H \trianglelefteq G \iff$ Toda clase lateral izquierda es derecha $\iff gH=Hg\forall g\in G$
Dem: Tenemos siempre

$$gh=(ghg^{-1})g\forall g\in G$$

Suponer $H \lhd G \implies ghg^{-1}\in H \implies gH\subseteq Hg$. También

$$hg=g(g^{-1}hg)\forall g\in G$$

$$\implies Hg\subseteq gH \implies gH=Hg$$

Si $H \ntrianglelefteq G \implies \exists ghg^{-1}\notin H$

$$\implies gh\in Hg$$

$$\therefore Hg\neq gH$$

$Hg = g'H$? No, ya que las clases laterales izquierda y derecha particionan. Luego, si $Hg = g'H$

$$\implies g \in g'H \text{ y } g \in gH$$

$$\implies g'H \cap gH \neq \emptyset \implies g'H = gH$$

$$\rightarrow\leftarrow$$

1.4. Restricción de morfismos a subgrupos

Obs: $K, H \leq G \implies K \cap H \leq H$

$$K \triangleleft G \implies K \cap H \triangleleft H$$

Obs: $\varphi : G \to G'$ morfismo

$$\implies \varphi|_H : H \to G' \quad \text{es morfismo}$$

Prop: $\varphi : G \to G'$ morfismo, $h' \leq G$. Sea $\varphi^{-1}(H') = \tilde{H}$

(a) $\tilde{H} \leq G$

(b) $H' \triangleleft G' \implies \tilde{H} \triangleleft G$

(c) $\tilde{H}$ contiene a $\ker \varphi$

(d) $\varphi|_H : \tilde{H} \to H'$ tiene kernel $\ker \varphi$

Dem: p.d. $\tilde{H} \leq G$

1. $e \in \tilde{H}$ ya que $\varphi(e) = e' \in H'$
2. $x, y \in \tilde{H} \implies \varphi(xy) = \varphi(x)\varphi(y) \in H'$
3. $x \in \tilde{H} \implies x^{-1} \in \tilde{H}$

1.5. Producto de grupos

Def: Dados g, G' grupos, podemos formar un nuevo grupo:

$$G \times G' = \{(g, g') : g \in G, g' \in G'\}$$

Con la operación:

$$(a, b) \cdot_{G \times G'} (c, d) = (a \cdot_G b, c \cdot_{G'} d)$$

1.5.1. Porqué es grupo?

(a) Identidad: (e, e')

(b) Invertibilidad: Para $(a, b), (a, b)^{-1} = (a^{-1}, b^{-1})$

Ejemplos:

- $S_3 \times \mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$ es un grupo de orden 12 y no es abeliano
- $\mathbb{Z}/2\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$ es grupo de orden 4 y <u>no</u> es $\mathbb{Z}/4\mathbb{Z}$
- $\mathbb{Z}/2\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}/3\mathbb{Z}$ es grupo abeliano de orden 6.
  Notar que es generado por el $(1, 1)$, por lo que es isomorfo a $\mathbb{Z}/6\mathbb{Z}$

Sean n, m coprimos enteros

$$\implies \mathbb{Z}/n\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}/m\mathbb{Z} \simeq \mathbb{Z}/m, \mathbb{Z}$$

Capítulo 2

Simetrías

2.1. Simetrías en figuras planas

Definición 2.1.1 (Isometría)**.** Una función $m : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ es una isometría si preserva distancia, es decir $\forall p, q \in \mathbb{R}^2$

$$dist(P, Q) = dist(m(P), m(Q))$$

Proposición 2.1.1. $m : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ *isometría*

$$\implies m\left(\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}\right) = \begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \end{bmatrix} + M \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

$$Con\ M^t M = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$Notar\ que \begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \end{bmatrix} = m\left(\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}\right)$

Demostración.

$$\mathbb{R}^2 \xrightarrow{m} \mathbb{R}^2 \xrightarrow{-m\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}} \mathbb{R}^2$$

$$T = \text{ isometría con } T \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\therefore \text{ Sea } v \in \mathbb{R}^2 \setminus \mathbf{0}, T(v)$$

$$T(\lambda v) = \lambda T(v) \quad (ejercicio)$$

$$T(u + v) = T(u) + T(v)$$

Luego T es transformación lineal: $\exists M \in M_{2\times 2}$

$$T \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = M \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}, M = \begin{bmatrix} A & C \\ B & D \end{bmatrix}$$

$$M \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A \\ B \end{bmatrix} \implies A^2 + B^2 = 1$$

$$M \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C \\ D \end{bmatrix} \implies C^2 + D^2 = 1$$

$$\begin{bmatrix} A \\ B \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} C \\ D \end{bmatrix} = 0 \implies AC + BD = 0$$

$$\therefore \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A & C \\ B & D \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$ □

Corolario. *Isometrías son biyecciones*

Corolario. *Isometrías forman un grupo con la composición.*

Definición 2.1.2 (Simetría)**.** Sea $F \subseteq \mathbb{R}^2$ una figura. Una <u>simetría</u> es una isometría tal que

$$m(F) = F$$

$$Sim(F) \leq Sim(\mathbb{R}^2$$

2.2. Acciones de grupo

Definición 2.2.1. $G =$ Grupo, $S \neq \emptyset$ conjunto. Sea $G \times S \to S, (g, s) \mapsto g \cdot s$ tal que:

(a) $e \cdot s = s, \forall s \in S$

(b) $(gg') \cdot s = g \cdot (g' \cdot s) \forall g, g' \in G, \forall s \in S$

Si tenemos esto decimos que G actua en S

$$(GS)$$

Ejemplos:

- $F \subseteq \mathbb{R}^2$ figura.

$$Sim(F) = G, S = F$$

$$\therefore GS$$

$$G \times S \to S$$

$$(g,p) \mapsto g \cdot p = g(p)$$

- $G = \mathbb{Z}/2\mathbb{Z}, S = \mathbb{C}$ GS por conjugación

$$\{0,1\} \times \mathbb{C} \to \mathbb{C}$$

$$0 \cdot z = z$$

$$1 \cdot z = \bar{z}$$

Observación 2.2.1. Si GS y $g \in G$

$$\implies m_g : S \to S, m_g(s) = g \cdot s \quad \text{y es biyección:}$$

- Inyectiva:

$$g \cdot s = g \cdot s' \quad /g^{-1}\cdot$$

$$g^{-1} \cdot (g \cdot s) = g^{-1} \cdot (g \cdot s') \implies e \cdot s = e \cdot s'$$

$$\implies s = s'$$

- Sobreyectiva: Dado $s \in S$, $g \cdot ? = s \therefore ? = g^{-1} \cdot s$

Lo principal de GS es que particiona a S en órbitas.

$$O_s = \{s' \in S : g \cdot s = s' \text{ para algún } g \in G\}$$

Ejemplo: $G = D_4, S = \square$, D_4 verlo como $Sim(\square)$
Las órbitas de $G \circlearrowleft S$ definen una relación de equivalencia:

$$s \sim s' \iff s' = g \cdot s \exists g \in G$$

$$\therefore S \text{ es unión de órbitas disjuntas}$$

Definición 2.2.2. Si S es una órbita $\implies$ decimos que G actua <u>transitivamente</u>. $\iff$ Dados $s, s' \in S \exists g \in G$ tal que $s = g \cdot s'$

Ejemplo: $Sim(\mathbb{R}^2$ actua en $\mathbb{R}^2$ transitivamente.

Definición 2.2.3. El <u>estabilizador de $s \in S$</u> es $G_s = \{g \in G : g \cdot s = s\}$

Ejemplo: $G_{(0,0)}$ para $G = Sim(\mathbb{R}^2) \circlearrowleft \mathbb{R}^2$

$$\therefore G_{(0,0)} = \{M \in Mat_{2\times 2}(\mathbb{R}) : M^t M = Id\} = \text{ grupo ortogonal } = O(2,\mathbb{R})$$

Observación 2.2.2. $G_s \leq G$

Ejemplo: $G = Sim(\mathbb{R}^2), S = \{\triangle \in \mathbb{R}^2\} \implies$ las órbitas son los $\triangle_s$ congruentes.

$$G_{\triangle} = \{e\} \quad G_{\triangle \text{ (equilátero)}} \simeq S_3$$

$$G_{\triangle \text{ (isosceles)}} \simeq \mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$$

2.2.1. Acción en clases laterales

Definición 2.2.4. $H \leq G \implies$ clases laterales izquierdas particionan G
Notación: part.$= G/H$
G actua en G/H!

$$G \times G/H \to G/H$$

$$(g, aH) \mapsto gaH = g \cdot aH$$

es acción y transitiva.

Proposición 2.2.1. *$G \circlearrowleft S, s \in S, H = G_s, O_s$ la órbita de s. Luego $G/H \xrightarrow{\varphi} O_s, \varphi(aH) = a \cdot s$ es biyección.*

Demostración.

- Bien definido: Sean $aH = bH \iff \exists h \in H : b = ah$

$$\implies b \cdot s = ah \cdot s = a \cdot (h \cdot s) = a \cdot s$$

- Inyectiva:

$$a \cdot s = b \cdot s \implies s = a^{-1}b \cdot s \implies a^{-1}b \in G_s = H$$

$$\iff aH = bH$$

- Sobreyectiva: Si $g \cdot s \in O_s \implies \varphi(gH) = gs$

□

Proposición 2.2.2.

$$G \circlearrowleft S, s \in S, \exists a \in G : s' = a \cdot s$$

(a) $aG_s = \{g \in G : g \cdot s = s'\}$

(b) $G_{s'} = aG_sa^{-1}$

Demostración. (a) Si $b \in aG_s \implies b = ah$ para algún $h \in G_s$

$$\implies b \cdot s = ah \cdot s = a \cdot (h \cdot s) = a \cdot s = s' \implies b \in \text{Derecha}$$

$$b \in \text{Derecha}, b \cdot s = s' = a \cdot s \implies a^{-1}bs = s$$

$$a^{-1}b \in G_s \implies b \in aG_s$$

(b) Si $h \in G_s$

$$\implies h \cdot s' = s' \implies h \cdot (a \cdot s) = a \cdot s$$

$$\implies a^{-1}ha \cdot s = s \implies a^{-1}ha \in G_s$$

$$\implies h \in aG_sa^{-1}$$

$$h \in aG_sa^{-1}$$

$$\implies h = ah'a^{-1} \implies h \cdot s' = ah'a^{-1} \cdot s' = ah'a^{-1} \cdot as = s' \qquad \square$$

Ejemplo: Sea $(a,b) \in \mathbb{R}^2$

$$\therefore G_{(a,b)} = t_{(a,b)} G_{(0,0)} t_{(a,b)}^{-1}$$

$$G_{(a,b)} = \{f \in Sim(\mathbb{R}^2) : f(x,y) = t^{-1}(M(t_{(a,b)}(x,y)))\}$$

2.3. Simetrías en $\mathbb{R}^3$

Teorema 2.3.1. *Todo grupo finito G de SO_3 es uno de los siguientes:*

- C_k : *grupo ciclico de orden k*
- D_k : *Diedral de orden $2k$ (isometrías de un poligono regular de k lados)*
- T : *Tetraedral; 12 rotaciones de llevar un tetraedro en si mismo.*
- O : *Octaedral; 24 rotaciones que llevan un cubo o un octaedro en si mismo.*
- I : *Icosaedral; 60 rotaciones que llevan dodecaedros o icoseaedros en si mismo.*

Demostración. Sea $G \leq SO_3$ finito: $|G| = N$
Si $g \in G$ y $g \neq Id \implies g$ fija 2 puntos en la esfera.

$$P = \{Pg, P'gLg \in G\} = \text{Polos de } G$$

$G \circlearrowright P : G$ envia polos en polos.

Demostración. $p \in P, g \in G$. Necesitamos $gp \in P$ fijo por algún $g' \in G$. Asumir $x \neq Id, x \in G$ tal que $xp = p \implies gxg^{-1}(gp) = gp$ $\square$

La Idea es contar polos. Creemos que hay $2n-2$ polos, pero no ya que el estabilizador de $p \in P$ es ciclico de orden r_p.

$$G_p \text{ es cíclico}$$

$$\therefore |O_p| = \frac{|G|}{|G_p|}$$

Digamos que $|O_p| = n_p$

$$r_p \cdot n_p = N$$

elementos en G con p polo $= r_p - 1$

$$\implies \sum_{p\in P}(r_p - 1) = 2(N-1)$$

Dividir P en órbitas:

$$O_1, ..., O_s$$

disjuntas: $|O_i| = n_i$

$$\therefore \sum_{i=1}^{s} n_i(r_i - 1) = 2N - 2$$

Como $r_i n_i = N$, entonces

$$\sum_{i=1}^{s} \frac{N}{r_i}(r_i - 1) = 2N - 2$$

$$\therefore 2 - \frac{2}{N} = \sum_{i=1}^{s}\left(1 - \frac{1}{r_i}\right)$$

Notar que:

$$2 - \frac{2}{N} < 2 \text{ y } 1 - \frac{1}{r_i} \geq \frac{1}{2}$$

$$\therefore 2 > \frac{1}{2}s \implies 4 > s \implies s \leq 3$$

(1 órbitas): $2 - 2/N = 1 - 1/r_1$, $2 - 2/N \geq 1$ y $1 - 1/r_1 < 1$

$$\rightarrow\leftarrow$$

Por lo que no existe este caso.

(2 órbitas): $s = 2$

$$2 - \frac{2}{N} = 1 - \frac{1}{r_1} + 1 - \frac{1}{r_2}$$

$$\implies \frac{2}{N} = \frac{1}{r_1} + \frac{1}{r_2}$$

Pero $r_i \leq N$

$$\therefore r_1 = r_2 = N$$

$$\therefore n_1 = n_2 = 1$$

$$\therefore G_p = G = G_{p'}$$

Rotaciones $2\pi/N$

(3 órbitas): $s = 3$

$$\frac{2}{N} = \frac{1}{r_1} + \frac{1}{r_2} + \frac{1}{r_3} - 1$$

Asumir que $r_1 \leq r_2 \leq r_3$

$$\therefore r_1 = 2$$

(I) Asumimos $r_1 = r_2 = 2, r_3 = r$

$$\therefore N = 2r \implies n_3 = 2.$$

$$O_3 = \{p, p'\}$$

$$\therefore G \simeq D_r$$

(II) Asumimos $r_1 = 2, r_i \geq 3$, pero $r_2 \geq 4, r_3 \geq 4 \implies \rightarrow\leftarrow$ y $r_2 = 3, r_3 \geq 6 \implies \rightarrow\leftarrow$

$$\therefore r_2 = 3$$

a	a	a	a	a	a
a	a	a	a	a	a
a	a	a	a	a	a
a	a	a	a	a	a
a	a	a	a	a	a

□