

VI/ Action d'un groupe sur un ensemble

1. Définition

Soit (G, \star) un groupe d'élément neutre e et E un ensemble.

On dit que G opère sur E quand on a défini une application $G \times E \rightarrow E$ telle que

$$\square \quad \forall x \in E / \varphi_e(x) = x, \text{ c'est-à-dire } \varphi_e = id_E$$

$$\square \quad \forall x \in E / \forall g, h \in G / \varphi_g(\varphi_h(x)) = \varphi_{g \star h}(x), \text{ c'est-à-dire } \forall g, h \in G / \varphi_g \circ \varphi_h = \varphi_{g \star h}$$

Remarque :

Pour tout $g \in G$, l'application φ_g est alors une bijection dans E (une permutation de E)

et l'application $g \longrightarrow \varphi_g$ est un morphisme de groupes entre G et le groupe des permutations de E

Notation : $\varphi_g(x)$ est parfois noté $g \bullet x$ ou même gx . Les conditions s'écrivent alors :

$$\square \quad \forall x \in E / e \bullet x = x$$

$$\square \quad \forall x \in E / \forall g, h \in G / g \bullet (h \bullet x) = (g \star h) \bullet x$$

Exemples :

➤ Soit (G, \star) un groupe. Pour tout $g \in G$ on pose $\varphi_g : \begin{matrix} G & \rightarrow & G \\ x & \rightarrow & g \star x \star g^{-1} \end{matrix}$

G agit ainsi sur lui-même par "conjugaison"

➤ Soient (G, \star) un groupe et H un sous-groupe. Soit E l'ensemble des classes à gauche suivant H .

Pour tout $g \in G$ on pose $\varphi_g : \begin{matrix} E & \rightarrow & E \\ xH & \rightarrow & (g \star x)H \end{matrix}$. G opère ainsi sur les classes à gauche.

➤ Soit $GL(n)$ le groupe des matrices $n \times n$ inversibles et $M_n(\mathbb{R})$ l'ensemble des matrices $n \times n$.

$GL(n)$ agit sur $M_n(\mathbb{R})$ en posant pour tout $P \in GL(n)$ $\varphi_P : \begin{matrix} M_n(\mathbb{R}) & \rightarrow & M_n(\mathbb{R}) \\ A & \rightarrow & P A P^{-1} \end{matrix}$

➤ Soit $GL(\mathbb{R}^2)$ le groupe des isométries vectorielles du plan. $GL(\mathbb{R}^2)$ agit sur le plan \mathbb{R}^2 en posant, pour toute isométrie f et tout point M , $\varphi_f(M) = f.M =$ le point M' tel que $\overline{OM'} = f(\overline{OM})$

2. Orbite d'un élément

Soit (G, \star) un groupe opérant sur un ensemble E et x un élément de E .

L'orbite de x sous l'action de E est l'ensemble $Gx = \{\varphi_g(x) / g \in G\}$. On le note aussi $O(x)$.

Exemples :

➤ Soient (G, \star) un groupe et H un sous-groupe. Soit E l'ensemble des classes à gauche suivant H .

G opère sur les classes à gauche par $\varphi_g : \begin{matrix} E & \rightarrow & E \\ xH & \rightarrow & (g \star x)H \end{matrix}$

L'orbite de n'importe quelle classe sous l'action de G est l'ensemble E de toutes les classes.

en effet pour tous x et y , $\varphi_{y \star x^{-1}}(xH) = (y \star x^{-1} \star x)H = yH$

- $GL(n)$ agit sur $M_n(\mathbb{R})$ par $\varphi_P : \begin{matrix} M_n(\mathbb{R}) & \rightarrow & M_n(\mathbb{R}) \\ A & \rightarrow & P A P^{-1} \end{matrix}$

L'orbite de A sous l'action de $GL(n)$ est l'ensemble des matrices semblables à A

Cas particulier : Orbite de I_n :, Orbite de $\begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & b \end{pmatrix} (a \neq b)$:

- $GL(\mathbb{R}^2)$ agit sur le plan \mathbb{R}^2 , donc il en est de même pour les sous-groupes de $GL(\mathbb{R}^2)$.

Orbite d'un point sous l'action de $GL(\mathbb{R}^2)$:

Orbite d'un point sous l'action du sous-groupe engendré par la rotation d'angle $\frac{2\pi}{n}$:

Orbite d'un point sous l'action du sous-groupe engendré par symétrie d'axe Ox :

- Le groupe des applications affines bijectives agit de même sur le plan.

Orbite d'un point sous l'action du sous-groupe des rotations de centre O :

Orbite d'un point sous l'action du sous-groupe des homothéties de centre O et de rapport > 0 : ...

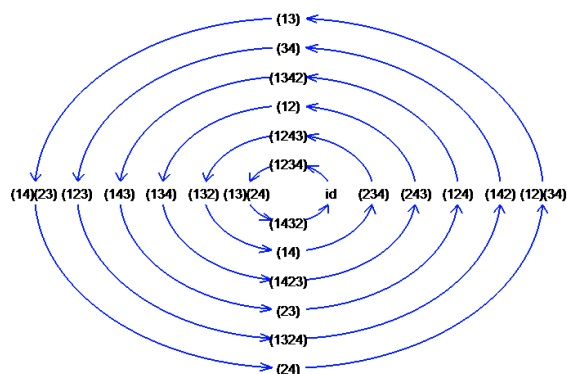
Orbite d'un point sous l'action du sous-groupe engendré par la translation de vecteur $(1,1)$:

Orbite de l'origine sous l'action du sous-groupe engendré par les translations

de vecteurs $(1,0)$ et $\left(\frac{1}{2}, \frac{\sqrt{3}}{2}\right)$:

- S_4 agit sur lui-même par $\varphi_\sigma(s) = \sigma \circ s$

Les orbites sous l'action du sous-groupe engendré par le cycle $(1,2,3,4)$



Propriétés : Les orbites sous l'action de E forment une partition de E .

En effet la relation $x \mathcal{R} y \Leftrightarrow y \in O(x) \Leftrightarrow \exists g \in G / y = g \star x$ est une équivalence sur E .

3. Stabilisateur d'un élément

Soit (G, \star) un groupe opérant sur un ensemble E et x un élément de E .

Le stabilisateur (ou groupe d'isotropie) de x sous l'action de E est le sous-groupe de G :

$$I_x = \{g \in G / \varphi_g(x) = x\}. \text{ On le note aussi } \text{stab}(x).$$

Exemples

- Soient (G, \star) un groupe et H un sous-groupe. Soit E l'ensemble des classes à gauche suivant H .

G opère sur les classes à gauche par $\varphi_g : \begin{matrix} E & \rightarrow & E \\ xH & \rightarrow & (g \star x)H \end{matrix}$

Le stabilisateur de n'importe quelle classe sous l'action de G est le sous-groupe H .

En effet $\varphi_y(xH) = xH \Leftrightarrow (y \star x)H = xH \Leftrightarrow (y \star x) \in xH \Leftrightarrow \exists g \in H / y \star x = g \star x \Leftrightarrow y \in H$

$$\triangleright GL(n) \text{ agit sur } M_n(\mathbb{R}) \text{ par } \varphi_P : \begin{matrix} M_n(\mathbb{R}) & \rightarrow & M_n(\mathbb{R}) \\ A & \rightarrow & P A P^{-1} \end{matrix}$$

Le stabilisateur de A est l'ensemble des matrices qui commutent avec A

$$\triangleright GL(\mathbb{R}^2) \text{ agit sur le plan } \mathbb{R}^2, \text{ donc il en est de même pour les sous-groupes de } GL(\mathbb{R}^2).$$

Le stabilisateur de O est le groupe $GL(\mathbb{R}^2)$ entier.

Le stabilisateur d'un autre point M est le sous-groupe $\{id, s\}$ où s est la symétrie d'axe OM .

$$\triangleright GL(\mathbb{R}^2) \text{ agit de même sur l'ensemble des triangles (non ordonnés) du plan.}$$

Le stabilisateur d'un triangle équilatéral centré en O est le "groupe du triangle" isomorphe à S_3 .

$$\triangleright \text{Tout groupe } (G, \star) \text{ agit sur lui-même par } \varphi_g(h) = g \star h$$

le stabilisateur de tout élément est le sous-groupe $\{1_G\}$

Propriétés :

- Le stabilisateur d'un élément de E sous l'action de G est un sous-groupe de (G, \star)
- Si G est fini, pour tout $x \in E$ le nombre d'éléments de l'orbite de x suivant G est égal à l'ordre de G divisé par l'ordre de son stabilisateur :
$$Card(O(x)) = \frac{Card(G)}{Card(\text{stab}(x))}$$

Preuve :

Soit $k = Card(\text{Stab}(x))$

Soit $y \in O(x)$. On va démontrer qu'il y a exactement k éléments de G tels que $y = \varphi_g(x)$.

* Il existe un tel g par définition de " $y \in O(x)$ "

* Par ailleurs soient g et $h \in G$ $\varphi_g(x) = \varphi_h(x) \Leftrightarrow \varphi_{h^{-1}}(\varphi_g(x)) = \varphi_e(x) = x = \varphi_{h^{-1} \star g}(x) \Leftrightarrow h^{-1} \star g \in I_x$.

Donc $\varphi_g(x) = \varphi_h(x) \Leftrightarrow h$ et g appartiennent à la même classe modulo le sous-groupe I_x .

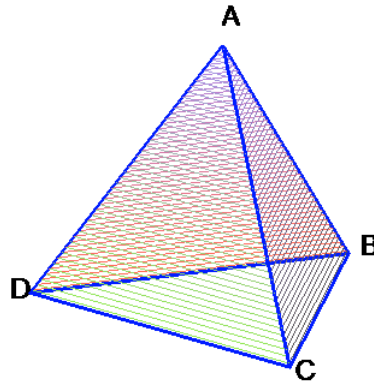
D'après la formule des classes (III.5.), toutes les classes ont le même cardinal que I_x donc il y a k éléments $h \in G$ tels que $\varphi_g(x) = \varphi_h(x)$.

La propriété s'en déduit par le principe du berger.

- Corollaire : Si G et E sont finis, soient $O(x_1), O(x_2), \dots, O(x_n)$ les orbites de E sous l'action de G .

Comme les orbites constituent une partition de E , on a
$$Card(E) = \sum_i \frac{Card(G)}{Card(\text{Stab}(x_i))}$$

4. Exemple : Groupe des isométries du tétraèdre régulier

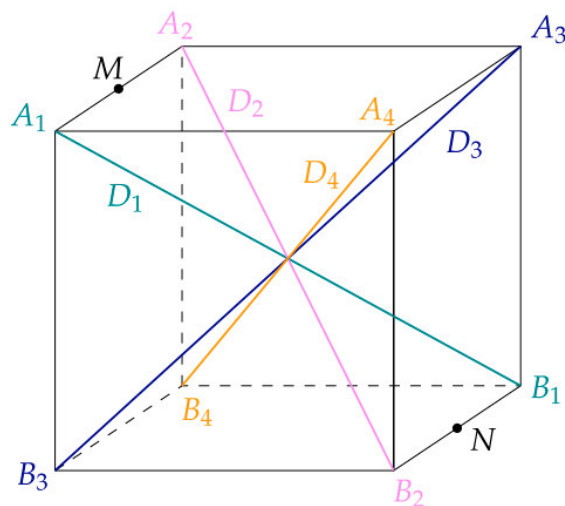


On fait agir le groupe $Isom(T)$ des isométries de l'espace euclidien laissant globalement invariant un tétraèdre régulier T sur l'ensemble des sommets $\{A, B, C, D\}$

On obtient ainsi un morphisme de groupes φ de $Isom(T)$ sur l'ensemble des permutations de $\{A, B, C, D\}$, isomorphe au groupe S_4 des permutations de $\{1, 2, 3, 4\}$ on démontre que φ est un isomorphisme.

Donc $Isom(T)$ est isomorphe à S_4

5. Exemple : Groupe des isométries du cube



Soit $Isom(C)$ le groupe des isométries de l'espace euclidien laissant globalement invariant un cube C .

Soit $Isom^+(C)$ le sous-groupe composé des isométries directes (déterminant +1) : Ce sont les rotations.

Une action de groupe

On fait agir le groupe $Isom(C)$ sur l'ensemble $\{D_1, D_2, D_3, D_4\}$ des 4 "grandes" diagonales.

En effet si une isométrie f laisse le cube globalement invariant, l'image d'une diagonale (segment de longueur $c\sqrt{3}$ joignant 2 sommets) doit être un segment de longueur $c\sqrt{3}$ joignant 2 sommets donc une diagonale.

On obtient ainsi un morphisme de groupes φ de $Isom(C)$ sur le groupe S_4 des permutations de $\{1, 2, 3, 4\}$.

On obtient également un morphisme de groupes ψ du sous-groupe $Isom^+(C)$ sur le groupe S_4

Le noyau de ψ est l'ensemble des rotations laissant chacune des diagonales globalement invariantes.

Si une telle rotation r n'est pas l'identité, supposons (quitte à changer la numérotation) que $r(A_1) = B_1$

Alors on aurait compte tenu de la conservation des distances $r(A_2) = B_2$ et $r(A_4) = B_4$

Comme le centre O est invariant, l'image du repère affine $(O, \overrightarrow{OA_1}, \overrightarrow{OA_2}, \overrightarrow{OA_4})$ serait le repère

$(O, \overrightarrow{OB_1}, \overrightarrow{OB_2}, \overrightarrow{OB_4})$ et donc r serait l'homothétie de rapport -1 (symétrie S_O par rapport à l'origine), ce qui est impossible car $\det(S_O) = -1$.

Donc $\text{Ker}(\psi) = \{Id\}$ et par suite ψ est injective. Remarque : $\text{Ker}(\varphi) = \{Id, S_0\}$

Pour montrer que ψ est surjective, il suffit de montrer que chaque transposition de S_4 est l'image par ψ d'une rotation laissant le cube globalement invariant. En effet toute permutation est produit de transpositions.

Par exemple, pour la transposition $(1, 2)$, on cherche une rotation qui amène la diagonale D_1 sur la diagonale D_2 en laissant chacune des diagonales D_3 et D_4 globalement invariantes.

La rotation d'angle π autour de l'axe passant par les milieux des arêtes $[A_1A_2]$ et $[B_1B_2]$ est une solution (d'ailleurs la seule car ψ est injective)

Ainsi ψ est un isomorphisme de $\text{Isom}^+(C)$ sur S_4 . $\text{Isom}^+(C)$ a donc 24 éléments.

$\text{Isom}(C)$ est donc composé de 24 rotations et des 24 composées de ces rotations par S_O . Il est d'ordre 48.

$$\text{Isom}(C) \cong \text{Isom}^+(C) \times \{Id, S_O\} \cong S_4 \times \mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$$

Les 24 rotations sont :

- l'application identité, qui est une rotation (d'angle nul et d'axe quelconque) ;
- 3 demi-tours d'axe passant par le centre de deux faces opposées (3 axes possibles) ;
- 6 quart de tours d'axe passant par le centre de deux faces opposées (3 axes possibles et 2 angles possibles) ;
- 6 demi-tours d'axe passant par les milieux de deux arêtes opposées (6 axes possibles) ;
- 8 tiers de tours d'axe passant par deux sommets opposés (4 axes possibles et 2 angles possibles).

Les 24 isométries négatives sont respectivement :

- la symétrie centrale
 - 3 symétries par rapport à un plan passant par le centre du cube et parallèle à une face (3 plans possibles) ;
 - 6 composées des symétries précédentes avec un quart de tour d'axe perpendiculaire au plan de symétrie (3 plans possibles et 2 angles possibles) ;
 - 6 symétries par rapport à un plan passant par deux arêtes opposées (6 plans possibles) ;
 - 8 composées d'un sixième de tour d'axe passant par deux sommets opposés avec la symétrie par rapport au plan passant par le centre du cube et perpendiculaire à cet axe (4 axes possibles et 2 angles possibles).
- Le plan de symétrie intersecte les arêtes du cube en formant un hexagone régulier.

<https://www.wikiwand.com/fr/Cube>

Un autre point de vue :

Le cube contient 2 tétraèdres réguliers, image l'un de l'autre par l'homothétie S_O de rapport -1 .

Il y a donc 2 sortes d'isométries du cube :

- Celles qui conservent chacun des tétraèdres : ce sont les isométries du tétraèdre.
- Les composées des précédentes par S_O : celles qui envoient chacun des tétraèdres sur l'autre.

Donc $\text{Isom}(C) \cong \text{Isom}(T) \times \{Id, S_O\} \cong S_4 \times \mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$