Fiche de lecture

-

weld

Table des matières

| 1 | Central simple algebras and Galois cohomology 1.1 Basic properties | |
|---|---|----------|
| 2 | On Quaternions and Octonions 2.1 Complex Numbers and 2-Dimensional Geometry | 5 |
| A | Exercices | 6 |
| В | Notations | 7 |
| C | Groupes C.1 Définitions et propriétés d'un groupe | 8 |
| D | Groupes quotients | 10 |
| E | Extensions quadratiques | 11 |

1 Central simple algebras and Galois cohomology

1.1 Basic properties

Definition 1.1.1, Remark 1.1.2

La première algèbre de quaternion qui est apparue est celle des quaternions d'Hamilton, classiquement noté \mathbb{H} : c'est une \mathbb{R} -algèbre de base (1, i, j, k), telle que :

$$i^2 = j^2 = k^2 = -1$$

$$ij = -ji = k$$

D'où on déduit les relations suivantes :

$$ij = k, jk = i, ki = j$$

C'est une algèbre à division ; en effet, chaque élément q de cette algèbre admet une quantité conjuguée qu'on note $\sigma(q)$ telle que :

$$\sigma: (a+bi+cj+dk) \mapsto (a-bi-cj-dk)$$

On définit la norme N(q) comme étant le produit :

$$N(q) = q\sigma(q)$$

Ainsi, tout q différent de 0 admet une norme non nulle et admet un inverse pour la multiplication :

$$q^{-1} = \sigma(q)/N(q)$$

<u>Définition 1.1.1:</u> Pour tout élément a, b de k^{\times} , on peut construire une algèbre de quaternion sur k^{\times} notée (a, b), de base (1, i, j, ij) telle que la multiplication soit définie comme :

$$i^2 = a, j^2 = b, ij = -ji$$

On appelle alors l'ensemble $\{1, i, j, ij\}$ la base quaternionique de (a, b).

Remarque 1.1.2: On peut trouver des algèbres de quaternions isomorphes à (a,b); ces dernières ne dépendent que des classes d'équivalence de a et de b dans $k^{\times}/k^{\times 2}$.

Autrement dit, tous les éléments de k^{\times} qui partagent la même classe d'équivalence dans $k^{\times}/k^{\times 2}$ engendreront la même algèbre de quaternions. On montre en particulier que (a,b) est isomorphe à (b,a).

Exemple: $\mathbb{R}^{\times}/\mathbb{R}^{\times 2}$ se réduit à l'ensemble $\{-1,1\}$ (voir appendice sur les groupes quotients). C'est-à-dire qu'on ne peut, a priori, construire que trois algèbres de quaternions différentes sur \mathbb{R}^{\times} :

- 1. (1,1)
- 2. (1,-1) isomorphe à (-1,1)
- 3. (-1,-1)

En anticipant l'exemple 1.1.5, on finira par montrer que (1,1) et (1,-1) sont isomorphes à $M_2(\mathbb{R})$ et donc qu'on ne peut finalement construire que deux algèbres de quaternions sur \mathbb{R}^{\times} .

Le corps des réels se trouve être moins intéressant à cet égard. Et même si on ne peut en déduire de la classification des algèbres de quaternions sur k par le seul dénombrement des combinaisons des classes d'équivalence, il est utile de remarquer qu'on peut construire une infinité d'algères de quaternions sur \mathbb{Q} , en exhibant un isomorphisme entre $\mathbb{Q}^{\times}/\mathbb{Q}^{\times 2}$ et $\mathbb{Z}/2\mathbb{Z}^{\mathbb{N}}$.

Le texte poursuit avec la construction d'une norme sur une k-algèbre de quaternions. Prenant un élément q = x + yi + zj + wij de (a, b), on définit le nombre conjugué de q comme étant :

$$\bar{q} = x - yi - zj - wij$$

Soit l'application σ définie telle que :

$$\sigma:(a,b)\to(a,b)$$

$$q \mapsto \bar{q}$$

L'application σ est un automorphisme de (a,b). Cette application est involutive.

$$\forall q \in (a, b), \ \sigma(\sigma(q)) = q$$

Voir exercice 1 en appendice pour quelques propriétés intéressantes.

Soit l'application N, appelée norme, qu'on définit par :

$$N:(a,b)\to k$$

$$q\mapsto q\bar{q}$$

Soit un quaternion $q = x + yi + zj + wij \in (a, b)$,

$$N(q) = q\bar{q} = (x^2 - y^2a - z^2b + w^2ab)$$

Propriétés:

- a) $\forall q_1, q_2 \in (a, b), \ N(q_1 q_2) = N(q_1)N(q_2)$
- b) $N(q_1 + q_2) = ?$

Lemme 1.1.3: Tout élément de $q \in (a, b)$ admet un inverse pour la multiplication si et seulement si sa norme est différente de 0. Alors, on note :

$$q^{-1} = \bar{q}/N(q)$$

Si tous les éléments non-nuls de (a, b) sont inversibles, alors (a, b) est une algèbre à division.

Remarque 1.1.4: On peut généraliser la notion de conjugaison, quelle que soit la k-algèbre de quaternions considérée et de sa base. Pour cela, prenons un élément q de (a, b), une k-algèbre de quaternions.

On dit que q est un quaternion pur si et seulement si $q^2 \in k$ et $q \notin k$. On montre que q est un quaternion pur si, pour q = x + yi + zj + wij, x = 0.

Alors, chaque élément de (a,b) peut s'écrire comme la somme d'un quaternion pur et d'un élément de k. Posons $q=x+q_2$, avec $x\in k$ et $q_2\in (a,b)$ tel que q_2 pur. On définit alors simplement :

$$\bar{q} = x - q_2$$

Exemple 1.1.5: Il existe un autre type de k-algèbre, isomorphe à $M_2(k)$. On définit l'application suivante :

$$i \mapsto I := \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}, j \mapsto J := \begin{bmatrix} 0 & b \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Cette application est un isomorphisme de (1,b) dans $M_2(k)$ puisque ces matrices, leurs compositions et la matrice identité forment une base de $M_2(k)$.

<u>Définition 1.1.6</u>: Soit l'algèbre de quaternion (a,b). Si (a,b) est isomorphe à $M_2(k)$ alors on dit que (a,b) est déployée.

Proposition 1.1.7: Les propositions suivantes sont équivalentes.

- (1) L'algèbre de quaternions (a, b) est déployée.
- (2) L'algèbre de quaternions (a, b) n'est pas une algèbre à division.
- (3) L'application norme $N:(a,b)\to k$ admet un zéro non-trivial.
- (4) L'élément b est une norme pour l'extension quadratique $k(\sqrt{a})|k$.

1.2 Splitting over a quadratic extension

On définit le centre d'une k-algèbre A comme la sous-algèbre des éléments de A qui commutent. On note Z(A) le centre. On assumera que $k \subset Z(A)$. Si Z(A) = k, on dira alors que A est une algèbre centrale sur k. Si A est une algèbre à division, alors Z(A) est un corps et on a :

Proposition 1.2.1: Une algèbre centrale sur k, à division et de dimension 4, notée D, est isomorphe à une algèbre de quaternions.

<u>Lemme 1.2.2:</u> Si D admet une k-algèbre commutative, isomorphe à une extension quadratique non-triviale de $k(\sqrt{a})|k$, alors D est isomorphe à une algèbre de quaternions (a,b), en choisissant convenablement b dans k^{\times} .

2 On Quaternions and Octonions

2.1 Complex Numbers and 2-Dimensional Geometry

Rotations and Reflections

Les propriétés géométriques des nombres complexes sont dues au fait qu'ils forment une algèbre de composition pour la norme euclidienne.

$$N(x+iy) = x^2 + y^2$$

$$\Leftrightarrow \forall z_1, z_2 \in \mathbb{C} \ N(z_1 z_2) = N(z_1) N(z_2)$$

Ainsi, toute multiplication par un complexe non-nul z_0 multiplie les longueurs par $\sqrt{N(z_0)}$, faisant de la multiplication par un tel complexe une similitude. Dans le cas où $N(z_0)=1$, l'application $z\mapsto z_0z$ est une isométrie qu'on appelle rotation.

Il existe un autre type d'isométrie, les $r\acute{e}flexions$, qu'on illustre par la conjugaison complexe.

<u>Théorème 1.</u> Si u est un nombre complexe de norme égale à 1, alors l'application $z \mapsto uz$ est une rotation, et l'application $z \mapsto u\bar{z}$ est une réflexion.

On associe respectivement deux matrices à ces transformations :

$$\left(\begin{array}{ccc}
\cos\theta & \sin\theta \\
-\sin\theta & \cos\theta
\end{array}\right) et \left(\begin{array}{ccc}
\cos\theta & \sin\theta \\
\sin\theta & -\cos\theta
\end{array}\right)$$

Dont les déterminants (resp.) 1 et -1 montre qu'elles appartiennent (resp.) à SO_2 et $GO_2 \setminus SO_2$. De plus, on peut montrer que tout élément de GO_2 est soit une rotation, soit une réflexion.

Théorème 2. Soit u un nombre complexe de norme égale à 1. SO_2 est l'ensemble des transformations $z \mapsto uz$, tandis que GO_2 contient SO_2 et l'ensemble des transformations $z \mapsto u\bar{z}$.

Finite subgroups of GO_2 and SO_2

Théorème 3. Les sous-groupes finis de SO_2 sont les groupes ponctuels chiraux $m \bullet$, dont les éléments sont les rotations d'angles multiples de $\frac{2\pi}{m}$.

Les sous-groupes de SO_2 sont dits *chiraux* parce qu'ils préservent la latéralité des objets. Les sous-groupes de GO_2 sont dits *achiraux* parce qu'ils ne conservent pas forcément cette latéralité.

Théorème 4. Les sous-groupes finis de GO_2 sont les groupes ponctuels achiraux $\star m \bullet$ (on adjoint à SO_2 les réflexions par l'origine).

Les entiers de Gauss

<u>Définition</u> Les entiers de Gauss sont les nombres complexes qui s'écrivent sous la forme z = x + yi avec $(x, y) \in \mathbb{Z}$.

<u>Définition</u> Un premier de Gauss est un entier de Gauss dont la norme est un nombre premier. A revoir -¿ Notons que pour un tel complexe, sa factorisation (voir théorème 5.1) en 2 termes comprend un nombre complexe de norme 1.

<u>Théorème 5.1</u> Tout entier de Gauss, de norme supérieure à 1, admet une factorisation $\pi_1\pi_2...\pi_k$ en premiers de Gauss.

Voir anneau factoriel.

A Exercices

Exercice 1:

Soit Q une k-algèbre de quaternions. On cherche à montrer que l'involution conjugué σ est la seule application linéaire telle que :

$$\sigma(1) = 1, \ \sigma(q)q \in k, \ \forall q \in Q$$

Supposons qu'il existe une application linéaire s telle que :

$$s(1) = 1, \ s(q)q \in k, \ \forall q \in Q$$

Posons que Q est de base (1, i, j, k). Alors, tout élément non-nul q de Q se décompose de manière unique sur la base comme :

$$q = x + yi + zj + wk, (x, y, z, w) \in k^4$$

De plus, puisque s est linéaire, on a :

$$s(q) = xs(1) + ys(i) + zs(j) + ws(k)$$

Exprimons s(q)q:

$$\begin{split} s(q)q &= \left[x + ys(i) + zs(j) + ws(k) \right] \left[x + yi + zj + wk \right] \\ &= x^2s(1) + xyi + xzj + xwk \\ &+ yxs(i) + y^2s(i)i + yzs(i)j + yws(i)k \\ &+ zxs(j) + zys(j)i + z^2s(j)j + zws(j)k \\ &+ wxs(k) + wys(k)i + wzs(k)j + z^2s(k)k \end{split}$$

Pour que s(q)q soit dans k, il faut nécessairement que:

$$\left\{ \begin{array}{l} xyi + xys(i) = 0 \\ xzj + xzs(j) = 0 \\ xwk + xws(k) = 0 \end{array} \right. \Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} xyi = xys(-i) \\ xzj = xzs(-j) \\ xwk = xws(-k) \end{array} \right.$$

C'est-à-dire:

$$s(-i)=i, s(-j)=j, s(-k)=k$$
 $\Leftrightarrow s(i)=-i, s(j)=-j, s(k)=-k \ \ (par linéarité)$

Et puisque s(1) = 1, l'application s peut être définie ainsi, pour tout q de Q:

$$s: x + yi + zj + wk \mapsto xs(1) + ys(i) + zs(j) + ws(k)$$

Soit:

$$s: x + yi + zj + wk \mapsto xs - yi - zj - wk$$

Qui est la définition même de l'application conjugué. Donc σ est bien l'unique application linéaire telle que :

$$\sigma(1) = 1$$
, $\sigma(a)a \in k$, $\forall a \in Q$

Exercice 2:

On cherche à démontrer qu'une algèbre de quaternions Q est déployée si et seulement si il existe une base (e, f, g, h) telle que la norme N soit définie, pour tout q = xe + yf + zg + wh de Q, par :

$$N: q \mapsto xy - zw$$

Supposons que Q n'est pas déployée et qu'il existe une base telle que la norme puisse y être définie comme ci-haut. Donc, d'après la proposition **1.1.7**, si Q n'est pas déployée, il n'existe pas de q dans Q ($q \neq 0$), tel que N(q) = 0. Or, quand xy = zw, on a N(q) = 0.

Pour s'en convaincre, on prend $q_1 = (0, 1, 1, 0) \in Q$. Le quaternion q_1 est bien différent de zéro, et sa norme vaut :

$$N(q_1) = 0 \times 1 - 1 \times 0 = 0$$

D'où on tire que pour toute algèbre de quaternions déployée, et pour tout élément q de Q, il existe une base (e, f, g, h) de Q telle que la norme de q = xe + yf + zg + wh puisse s'écrire comme N(q) = xy - zw. [1]

¹Si Q est déployée, alors elle est par définition isomorphe à $M_2(k)$. C'est-à-dire, d'après la proposition **1.1.7**, que tous ses éléments n'y sont pas inversibles. Et on retrouve bien là le rapport avec la propriété du déterminant d'une matrice 2×2 , où si pour $X \in M_2(k)$, $\det(X) = 0$, alors il n'existe pas de $X^{-1} \in M_2(k)$ tel que $X^{-1}X = XX^{-1} = Id$.

B Notations

On commence par introduire la notation k^{\times} . Ici, k désigne un corps quelconque, tel que (k^{\times}, \times) soit un groupe.

La notation $k^{\times 2}$ désigne l'ensemble des éléments de k^{\times} qui sont des carrés parfaits. Explicitement :

$$k^{\times 2} = \{x^2 \mid x \in k^\times\}$$

On trouve, pour les corps usuels:

$$\mathbb{R}^{\times 2} = \left\{ x^2 \mid x \in \mathbb{R}^\times \right\} = \mathbb{R}_+^\times$$

Tout rationnel non-nul peut s'écrire comme le produit de nombres premiers à une certaine puissance. On supposera dans le document que les ν_p sont non-nuls pour une quantité finie de nombres premiers.

$$\mathbb{Q}^{\times} = \left\{ (-1)^{\epsilon} \prod_{p \in \mathbb{P}} p^{(\nu_p)} \middle| \epsilon \in \{0, 1\}, \nu_p \in \mathbb{Z} \right\}$$

Pour chaque q de \mathbb{Q}^{\times} , on a :

$$q^2 = \left[(-1)^{\epsilon} \prod_{p \in \mathbb{P}} p^{(\nu_p)} \right]^2 = \prod_{p \in \mathbb{P}} p^{2\nu_p}$$

Chaque élément de $\mathbb{Q}^{\times 2}$ s'exprime comme un produit de nombres premiers à une certaine puissance paire.

$$\mathbb{Q}^{\times 2} = \left\{ \prod_{p \in \mathbb{P}} p^{2\nu_p} \middle| \nu_p \in \mathbb{Z} \right\}$$

C Groupes

C.1 Définitions et propriétés d'un groupe

Dans cette section, G est un groupe, dont on note la loi multiplicativement. On note e l'élément neutre pour la loi ".". <u>Définition</u> Soit G un ensemble muni de la loi ".". On dit que G est un groupe ssi:

- 1. La loi est associative;
- 2. Il existe un élément neutre pour la loi \cdot (qu'on note e).
- 3. Il existe un inverse pour tout élément de G (on note a^{-1} l'inverse de a).

Théorème Il existe un unique élément neutre dans G.

Théorème La relation d'équivalence "=" est régulière pour (G, \cdot) .

Théorème Pour tout élément a de G, un groupe, il existe un unique b de G tel que :

$$ab = ba = e$$

Propriété Pour tout a, b de G,

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

C.2 Groupe fini et sous-groupe

 $\underline{\text{D\'efinition}}$ Le nombre d'éléments d'un groupe (fini ou infini) est appelé l'ordre ; on note |G| l'ordre du groupe G.

<u>Définition</u> L'ordre d'un élément g de G est le plus petit entier n $(n \le 0)$ tel que $g^n = e$. On note |g| l'ordre de g.

<u>Définition</u> Un sous-ensemble H de G est un sous-groupe de G ssi (H,\cdot) est un groupe.

<u>Théorème</u> Soit G un groupe, H un sous-ensemble de G. Si ab^{-1} appartient à H, pour tout a, b dans H, alors H est un sous-groupe de G.

Théorème Soit H un sous-ensemble de G. Si H est clos pour la loi \cdot , alors H est un sous-groupe de G.

Définition Pour tout élément q de G, on note q > 1'ensemble :

$$\langle g \rangle = \{g^n \mid n \in \mathbb{Z}\}$$

<u>Théorème</u> Pour tout élément g de G, $\langle g \rangle$ est un sous-groupe de G.

Théorème Pour tout élément g de G, on a la relation suivante :

$$| < g > | = |g|$$

 $\underline{\text{Définition}} \text{ On note } Z(G) \text{ le centre de } G, \text{ c'est-\`a-dire l'ensemble des \'el\'ements de } G \text{ qui commutent avec tous les autres \'el\'ements} :$

$$Z(G) = \left\{ a \in G \mid \forall x \in G \ ax = xa \right\}$$

Théorème Le centre du groupe G est un sous-groupe de G.

<u>Définition</u> Soit g un élément fixé de G. Le centralisateur de g dans G, noté C(g), est l'ensemble des éléments de G qui commutent avec g.

Théorème Pour tout élément q de G, le centralisateur de q est un sous-groupe de G.

C.3 Groupe cyclique

<u>Définition</u> Un groupe G est dit cyclique s'il existe g dans G tel que :

$$G = \{ g^n \mid n \in \mathbb{Z} \}$$

On dit alors que g est un générateur de G.

Théorème Soit un élément g de G. Si g est d'ordre infini, alors $g^i = g^j$ ssi i = j. Si g est d'ordre fini n, alors $g^i = g^j$ ssi n divise i - j.

Corollaire Soit g un élément de G. Si $g^k = e$, alors |g| divise k.

<u>Corollaire</u> Soit G un groupe abélien d'ordre fini et a, b deux éléments de G. Alors |ab| divise |a||b|.

<u>Théorème</u> Soit g un élément de G. Soit k un entier. Alors :

$$\langle g^k \rangle = \langle g^{\gcd(|g|,k)} \rangle$$

$$|g^k| = |g|/\gcd(|g|, k)$$

Corollaire Soit G un groupe cyclique d'ordre fini. Alors l'ordre d'un élément g de G divise l'ordre de G.

Corollaire Soit g un élément de G. Alors $< g > = < g^k > ssi <math>\gcd(|g|, j) = 1$.

Corollaire Un entier k de $\mathbb{Z}/n\mathbb{Z}$ est un générateur de $\mathbb{Z}/n\mathbb{Z}$ ssi $\gcd(n,k)=1.$

D Groupes quotients

Soit G un groupe abélien, H un sous-groupe distingué de G. Soit G/H un groupe quotient, désignant l'ensemble des classes de G suivant H.

$$G/H = \left\{ xH \mid x \in G \right\}$$

Soit $x, y \in G$. On note \bar{x} la classe d'équivalence de x dans G/H.

$$\bar{x} = \bar{y} \Leftrightarrow x \in yH \Leftrightarrow xy^{-1} \in H$$

Pour le corps des réels:

$$\mathbb{R}^{\times}/\mathbb{R}^{\times 2} = \left\{ x \mathbb{R}^{\times 2} \mid x \in \mathbb{R}^{\times} \right\}$$

Ce qui implique que pour tout x, y de \mathbb{R}^{\times} , si $\bar{x} = \bar{y}$ alors $\frac{x}{y} \in \mathbb{R}_{+}^{\times}$.

Remarque: Le groupe quotient $\mathbb{R}^{\times}/\mathbb{R}^{\times 2}$ est isomorphe à $\mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$.

Soit $x \in \mathbb{R}^{\times}$. Si x > 0, alors $\bar{x} = 1$. Sinon, si x < 0, alors $\bar{x} = -1$; $\mathbb{R}^{\times}/\mathbb{R}^{\times 2}$ se réduit à l'ensemble $\{-1, 1\}$.

Prenons deux éléments x, y de \mathbb{Q}^{\times} . On peut écrire :

$$x = (-1)^{\epsilon_x} \prod_{p \in \mathbb{P}} p^{(\nu_{x,p})} \ (\epsilon_x \in \{0,1\}, \nu_{x,p} \in \mathbb{Z})$$

$$y = (-1)^{\epsilon_y} \prod_{p \in \mathbb{P}} p^{(\nu_{y,p})} \ (\epsilon_y \in \{0,1\}, \nu_{y,p} \in \mathbb{Z})$$

D'où :

$$x\mathbb{Q}^{\times 2} = \left\{ (-1)^{\epsilon_x} \prod_{p \in \mathbb{P}} p^{\nu_p} \mid \nu_p = \nu_{x,p} \text{ [mod 2] }^{[2]}, \right\}$$

$$\mathbb{Q}^{\times}/\mathbb{Q}^{\times 2} = \left\{ x \mathbb{Q}^{\times 2} \mid x \in \mathbb{Q}^{\times} \right\} = \left\{ (-1)^{\epsilon} \prod_{p} p^{\nu_{p}} \mid \epsilon, \nu_{p} \in \{0, 1\} \right\}$$

De même:

$$\bar{x} = \bar{y} \Leftrightarrow x\mathbb{Q}^{\times 2} = y\mathbb{Q}^{\times 2} \Leftrightarrow \frac{x}{y} \in \mathbb{Q}^{\times 2}$$

$$\Leftrightarrow \left[(-1)^{(\epsilon_x - \epsilon_y)} \prod_p p^{(\nu_{x,p} - \nu_{y,p})} \right] \in \mathbb{Q}^{\times 2}$$

 $^{^2 \}mathrm{Abus}$ de notation pour dire qu'on renvoie $\nu_{x,p}$ à sa classe d'équivalence dans $\mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$

E Extensions quadratiques

Tout d'abord, parlons de la notation. Soit K, k deux corps, tels que $k \subset K$. On note alors K/k l'extension de corps K de k. On dit que K est une extension simple de k s'il existe un α de K, tel que :

$$K = k(\alpha)$$

Prenons un exemple pour bien comprendre. Le corps des complexes \mathbb{C} est une extension de \mathbb{R} ($\mathbb{R} \subset \mathbb{C}$). On note alors \mathbb{C}/\mathbb{R} . Cette extension est dite simple, puisque :

$$\mathbb{C} = \mathbb{R}(\sqrt{-1} = i)$$

Puisque \mathbb{C} est un \mathbb{R} -espace vectoriel de dimension 2, alors tout nombre de $\mathbb{R}(i)$ peut se décomposer sur la base canonique (1,i). Alors on a, pour tout x de $\mathbb{R}(i)$, il existe $a,b\in\mathbb{R}$ tels que :

$$x = a + bi$$

Et l'on retrouve bien là la notation habituelle d'un nombre complexe. On peut voir aussi que cet exemple répond à la définition d'extension quadratique : on dit qu'une extension K de k est une extension quadratique ssi $k \subset K$ et que K est de dimension 2 en tant que k-espace vectoriel.

On peut aussi munir d'autres corps pour former des extensions quadratiques. Posons d, un entier différent de 1, qui n'est pas un carré. Soit $K = \mathbb{Q}(\sqrt{d})$ une extension quadratique de \mathbb{Q} . On peut écrire alors :

$$K = \mathbb{Q}(\sqrt{d}) = \{x + y\sqrt{d} \mid x, y \in \mathbb{Q}\}\$$

K est donc de degré 2 sur \mathbb{Q} . On peut définir également :

$$\mathbb{Z}(\sqrt{d}) = \{a + b\sqrt{d} \mid a, b \in \mathbb{Z}\}\$$

On a de manière triviale $\mathbb{Z}(\sqrt{d}) \subset \mathbb{Q}(\sqrt{d})$. On définit dans cette extension une opération de conjugaison, c'est-à-dire que pour tout $\alpha = x + y\sqrt{d} \in K$, le conjugué de α est :

$$\bar{\alpha} = x - y\sqrt{d}$$

On définit également deux applications de K dans \mathbb{Q} :

$$\forall \alpha \in K, \ Tr(\alpha) = \alpha + \bar{\alpha} \ (trace \ de \ \alpha)$$

$$N(\alpha) = \alpha \bar{\alpha}$$
 (norme de α)

La théorie des corps nous dit que tout élément α de K (K, une extension quadratique de \mathbb{Q}) est une racine d'un polynome de degré 2, à coefficients rationnels :

$$(X - \alpha)(X - \bar{\alpha}) = X^2 - (\alpha + \bar{\alpha})X + \alpha\bar{\alpha} = X^2 - Tr(\alpha)X + N(\alpha)$$