

Capítulo 2

Acciones de grupos

En esta lectura, consideramos crecimiento en el contexto de grupos actuando sobre conjuntos. Aquí, $\Omega = \{1, \dots, n\}$, $\text{Sim}(\Omega) = S_n$ (el *grupo simétrico*) es el conjunto de permutaciones de Ω , y A_n (el *grupo alternante*) es el conjunto de permutaciones pares de Ω .

Recuerde que una *acción* de un grupo G sobre Ω es un homomorfismo $G \rightarrow S_n$.¹ Necesitamos alguna terminología:

- Para $\omega \in \Omega$, la *órbita* de ω bajo la acción de G es el conjunto

$$G\omega := \{g\omega \mid g \in G\}.$$

- Para $\omega \in \Omega$, $A \subseteq G$, la *órbita* de ω bajo la acción de A es el conjunto

$$A\omega := \{g\omega \mid g \in A\}.$$

- Para $\omega \in \Omega$, el *estabilizador* de ω in G es el subgrupo

$$G_\omega := \{g \in G \mid g\omega = \omega\}.$$

(La segunda definición es probablemente nueva para usted – es una generalización de la primera, que es estandar.) Recuerde que las órbitas de un grupo G actuando sobre Ω forman una partición de G . Las órbitas de un conjunto A no tienen esta propiedad en general.

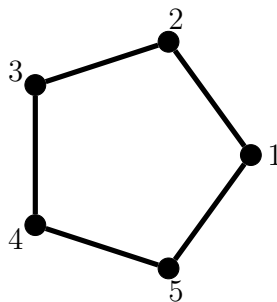
Ejemplo 2.

1. Sea $G = S_n$ y $\omega = 1 \in \Omega$. Entonces la órbita de 1 es Ω , y el estabilizador es

$$G_1 = \{g \in S_n \mid g(1) = 1\} \cong S_{n-1}.$$

2. Sea $\Omega = \{1, \dots, 5\}$ y $G = D_5$, el grupo dihedral de cardinalidad 10. Es el grupo de automorfismos de un pentágono:

¹No tengo tiempo en esta lectura discutir la teoría de las acciones de grupos. Para una introducción excelente, recomiendo [6].



Para cada $\omega \in \{1, \dots, 5\}$, la órbita $G\omega = \Omega$. El estabilizador es de cardinalidad 2 y contiene la identidad y una reflexión. Por ejemplo,

$$G_1 = \{(1), (2, 5)(3, 4)\}.$$

3. Sea $\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5\}$ y G el grupo de elementos que preservan la partición $\Omega = \{1, 2\} \cup \{3, 4, 5\}$.

Entonces $G \cong S_2 \times S_3$ y, por construcción las órbitas de G son $\{1, 2\}$ y $\{3, 4, 5\}$. Hay dos tipos de estabilizadores:

$$G_1 \cong G_2 \cong S_3 \text{ y } G_3 \cong G_4 \cong G_5 \cong S_2 \times S_2.$$

4. Sea V un espacio vectorial de dimensión d sobre un cuerpo \mathbb{F} , y sea $G = GL_d(\mathbb{F})$, el grupo de transformaciones lineales inversibles, un grupo bajo la operación de composición. G actúa sobre el conjunto V y hay dos órbitas:

$$\{\mathbf{0}\} \text{ y } V \setminus \{\mathbf{0}\}.$$

Otra vez, hay dos tipos de estabilizadores. $G_{\mathbf{0}} = G$, mientras que si $\mathbf{v} \neq \mathbf{0}$, entonces

$$G_{\mathbf{v}} \cong \mathbb{F}^{d-1} \rtimes GL_{d-1}(\mathbb{F}).$$

En todos los ejemplos anteriores, se puede tomar un subconjunto A del grupo G y las órbitas de A serán subconjuntos de las órbitas de G .

Ahora podemos escribir el **teorema de órbita-estabilizador** pero esta versión incluye una proposición para subconjuntos, no solamente para subgrupos.

Teorema 6. Sea G un grupo actuando sobre un conjunto Ω . Sea $\omega \in \Omega$, y sea $A \subset G$ no vacío. Entonces

$$|G\omega| = \frac{|G|}{|G_\omega|} \text{ y } |A\omega| \geq \frac{|A|}{|AA^{-1} \cap G_\omega|}$$

Espero que la igualdad sea familiar a ustedes. La desigualdad es en los ejercicios.

Definición 7. La acción de G es *transitiva* si para todo $\omega_1, \omega_2 \in \Omega$ hay un $g \in G$ tal que $g(\omega_1) = (\omega_2)$.

Si $A \subset G$, decimos que A es *transitivo* si para todo $\omega_1, \omega_2 \in \Omega$ hay un $g \in A$ tal que $g(\omega_1) = (\omega_2)$.

A veces, abusaremos terminología y decimos que un grupo G es *transitivo*, si la acción que consideramos es obvia.

Observe que una acción es transitiva si y sólo si la órbita de cada elemento de Ω es el mismo Ω . En Ejemplo 2, (1) y (2) son transitivas; (3) y (4) no son transitivas (son *intransitivas*).

Si tenemos una acción intransitivo, podemos descomponer Ω usando las órbitas de la acción. El grupo actúa sobre cada órbita y, por definición, la acción es transitiva. Por ejemplo, el grupo $GL_d(\mathbb{F})$ en la cuarta acción actúa transitivamente sobre el conjunto $V \setminus \{\mathbf{0}\}$.

2.1 t -transitividad

Hay otros conceptos de transitividad más fuerte. Sea t un entero tal que $1 \leq t \leq |\Omega|$. Podemos usar la acción de G sobre Ω definir una acción de G sobre $\Omega^t = \underbrace{\Omega \times \cdots \times \Omega}_t$: para $(\omega_1, \omega_2, \dots, \omega_t) \in \Omega^t$ y $g \in G$:

$$g(\omega_1, \omega_2, \dots, \omega_t) = (g\omega_1, g\omega_2, \dots, g\omega_t).$$

Debe verificar que esta acción es bien-definida.

Considere un subconjunto importante de Ω^t :

$$\Omega^{(t)} = \{(\omega_1, \dots, \omega_t) \in \Omega^t \mid \omega_i \neq \omega_j \text{ para todo } i \neq j\}.$$

En otras palabras, $\Omega^{(t)}$ es el conjunto de t -tuplos de elementos *distintos* de Ω . Observe que la acción de G sobre Ω^t se restringe a una acción sobre $\Omega^{(t)}$.

Definición 8. Sea t un entero tal que $1 \leq t \leq |\Omega|$. La acción de G es t -transitiva si la acción de G sobre $\Omega^{(t)}$ es transitiva.

Si $A \subseteq G$, decimos que A es t -transitivo si A es transitivo sobre $\Omega^{(t)}$.

En los ejercicios, probaremos que si una acción es t -transitiva para algún $t \geq 2$, entonces es $(t-1)$ -transitiva. Observe que una acción es 1-transitiva si y sólo si es transitiva.

Hay dos ejemplos muy importantes de grupos con acciones t -transitivas:

Lema 9. La acción de S_n sobre Ω es n -transitivo; la acción de A_n sobre Ω es $(n-2)$ -transitivo para $n \geq 3$.

El siguiente es un teorema famoso – es la solución a una conjetura de Jordan; su demostración usa la clasificación de grupos finitos simples. Una demostración directa sería un muy gran resultado en la teoría de grupos.

Teorema 10. Supóngase que G es un grupo finito que actúa sobre un conjunto de cardinalidad n , y que esta acción es 6-transitiva. Entonces $G \cong A_n$ o S_n .

Si reemplazamos 6 con 5, hay dos ejemplos más: $G \cong M_{12}$, M_{24} , S_n o A_n . Sin embargo, si consideramos acciones 2-transitivas o 3-transitiva, hay muchos ejemplos.

Ejemplo 3. Sea \mathbb{F}_p , el cuerpo de cardinalidad p , sea $V = \mathbb{F}_p^2$, y sea Ω el conjunto de subespacios 1-dimensionales en V . Entonces $|\Omega| = p+1$.

Ahora, defina

$$\text{GL}_2(\mathbb{F}_p) = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \mid a, b, c, d \in \mathbb{F}_p^*, ad - bc \neq 0 \right\}.$$

Observe que $|G| = p(p-1)^2$ y que G actúa sobre Ω por multiplicación a la izquierda:

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \cdot \left\langle \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \right\rangle = \left\langle \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \right\rangle$$

En los ejercicios vamos a probar que esta acción es 3-transitiva. Vamos a ver en los ejercicios también que este resultado implica que un estabilizador G_ω de $\omega \in \Omega$ tiene una acción 2-transitiva sobre $\Omega \setminus \{\omega\}$.

Parece que es difícil encontrar grupos con acciones t -transitivas para t grande. Qué pasa para conjuntos? Para responder a esta pregunta, necesito una definición nueva:

Definición 11. Sea A un subconjunto de un grupo G finito. Definimos

$$\langle A \rangle := \{a_1 a_2 \cdots a_k \mid k \in \mathbb{Z}^+, a_1, \dots, a_k \in A\}$$

y decimos que $\langle A \rangle$ es *el subgrupo de G generado por A* . Si $G = \langle A \rangle$, decimos que A *genera G* .

Vamos a ver en los ejercicios que $\langle A \rangle$ es, de hecho, un subgrupo de G (entonces, nuestra terminología hace sentido). En los ejercicios ampliaremos la definición que se aplica a grupos infinitos también.

Lema 12. *Supóngase que $A \subseteq G$, un grupo, G actúa sobre un conjunto Ω , y $\omega \in \Omega$. Escribe $H := \langle A \rangle$ y tome $k \in \mathbb{Z}^+$. Si Λ es la órbita de ω bajo A^k y bajo A^{k+1} , entonces Λ es una órbita para H .*

No hemos definido formalmente lo que significa “el crecimiento de una órbita”, pero se puede pensar de este resultado como *si una órbita no crece, entonces es lo más grande que se puede*.

Demostración. Ya que Λ es la órbita de ω bajo A^k , luego

$$\Lambda = \{b\omega \mid b \in A^k\}.$$

Ahora, ya que Λ es una órbita para A^{k+1} también,

$$\Lambda = \{ab\omega \mid a \in A, b \in A^k\}.$$

Entonces, si $\lambda \in \Lambda$, entonces $a\lambda \in \Lambda$, y por lo tanto

$$a_1 \cdots a_k \lambda \in \Lambda$$

para todo $a_1, \dots, a_k \in A$. Es decir que si $\lambda \in \Lambda$, entonces $h\lambda \in \Lambda$ para todo $h \in H$. Entonces Λ es una unión de órbitas de H . Pero Λ es una órbita de A^k implica que Λ es un subconjunto de una órbita de $H \supseteq A^k$, entonces Λ es una órbita de H . \square

Corolario 13. *Supóngase que la acción de $H = \langle A \rangle$ sobre Ω sea t -transitiva, y Ω sea finito de cardinalidad n . Entonces el conjunto A^{n^t} es t -transitivo.*

Probaremos este resultado en los ejercicios. Con este resultado, podemos encontrar muchos conjuntos t -transitivos para t grande. Por ejemplo, podemos tomar un conjunto $A \subseteq S_n$ que genera S_n (es decir, no es un subconjunto de un subgrupo de S_n). Entonces A^{n^t} será t -transitivo para todo $1 \leq t \leq n$.

2.2 Ejercicios

(1) Sea G un grupo. Sean $H < G$, $g \in G \setminus H$ y $A = H \cup \{g\}$. Entonces $|A|^2 < 3|A|$, pero $A^3 \supset HgH$, y HgH puede ser mucho más grande que A . Dar un ejemplo (tal vez, con $G = \text{SL}_2(\mathbb{F}_p)$).

(2) Escriba un subconjunto A de S_3 para que las órbitas de los elements de $\Omega = \{1, 2, 3\}$ bajo A no forman una partición de Ω .

(3) Pruebe el teorema de órbita-estabilizador para conjuntos. Use el principio del palomar.

(4) Supóngase que G sea un grupo actuando sobre un conjunto Ω , que $\omega \in \Omega$, y que $2 \leq t \in \mathbb{Z}$. Pruebe que la acción de G es t -transitivo si y sólo si la acción de G es transitivo, y la acción del estabilizador G_ω sobre $\Omega \setminus \{\omega\}$ es $(t-1)$ -transitivo.

(5) ¿Porqué hemos definido t -transitividad para $t \leq |\Omega|$?

(6) Pruebe Lema 9.

(7) Pruebe que la acción de $\text{GL}_2(\mathbb{F}_p)$ sobre el conjunto en Ejemplo 2 es 3-transitiva. ¿Cuál es el estabilizador del subespacio $\left\langle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$?

Sugerencia: use Ejercicio (4).

(8) Sea $A \subseteq G$, un grupo finito. Pruebe que $\langle A \rangle$ es un subgrupo de G . Dé un ejemplo para mostrar que esta conclusión no es verdadera para grupos infinitos. ¿Cómo necesito cambiar la definición para que $\langle A \rangle$ sea un subgrupo en el caso infinito también?

(9) Pruebe que A genera G si y sólo si A no es un subconjunto de un subgrupo propio de G .

(10) Pruebe Corolario 13.

(11) Tome un grupo G actuando sobre un conjunto Ω . Un *sistema de imprimitividad* para esta acción es una relación de equivalencia R sobre Ω tal que

$$\omega_1 R \omega_2 \text{ y } g \in G \implies \omega_1^g R \omega_2^g.$$

Hay dos relaciones *triviales*

$$\omega_1 R_1 \omega_2, \forall \omega_1, \omega_2 \in \Omega \text{ tal que } \omega_1 = \omega_2 \qquad \omega_1 R_2 \omega_2, \forall \omega_1, \omega_2 \in \Omega.$$

Llamamos la acción *imprimitiva* si hay una sistema de imprimitividad no-trivial, y llamamos la acción *primitiva* si no.

- (a) Pruebe que, si $|\Omega| > 2$ y la acción es primitiva, entonces la acción es transitiva.
- (b) Pruebe que si la acción es 2-transitiva, entonces la acción es primitiva.
- (c) Pruebe que la acción del grupo dihedral D_n sobre el n -gono es primitiva para $n = 5$ pero no para $n = 6$.²

²Este ejercicio con Ejercicio (4) muestran que hay una cadena de implicaciones para acciones de grupos:

$$\dots \implies 3\text{-transitiva} \implies 2\text{-transitiva} \implies \text{primitiva} \implies \text{transitiva}.$$