

## Taller 2

### Sección 2.1.6

3a) Tabla de multiplicación de  $G_\Delta$

$$G_\Delta = \{ I, R_i, \bar{R}_j, X_k \}$$

$R_i = \text{Contra Reloj}$

$R_j = \text{Reloj}$

$$G_\Delta = \{ I, R_1, R_2, R_3, \dots$$

$$\dots, \bar{R}_1, \bar{R}_2, \bar{R}_3, X_A, X_B, X_C \}$$

donde  $R_i = \frac{2\pi}{3} n, n = 1, 2, 3$

$$\bar{R}_j = -\frac{2\pi}{3} n, n = 1, 2, 3$$

No se toman en cuenta  $R_2, R_3, \bar{R}_2$  y  $\bar{R}_3$ ,  
puesto que con  $\bar{R}_1$  y  $R_1$  podemos obtener  
las anteriores mencionadas.

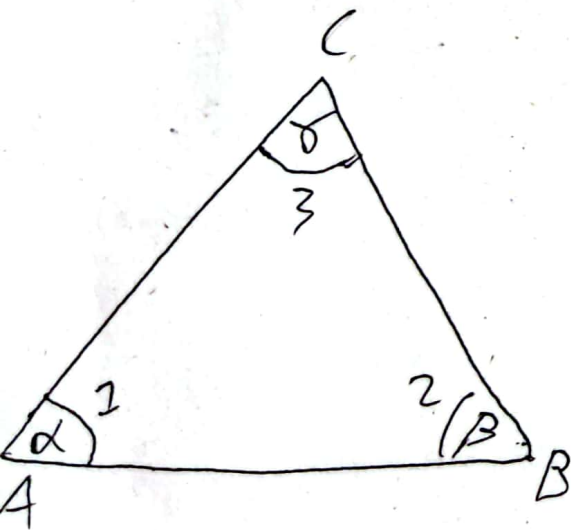
Se puede observar también el elemento identidad  
representado por  $I$ , es decir  $G_\Delta$ :

$$G_\Delta = \{ I, R_1, \bar{R}_1, X_A, X_B, X_C \}$$

$$G_\Delta = \{ I, R_1, \bar{R}_1, X_A, X_B, X_C \} \rightarrow \text{conjunto de elementos}$$

Página 1

<del>G</del>	I	$R_1$	$\bar{R}_1$	$X_A$	$X_B$	$X_C$
I	I	$R_1$	$\bar{R}_1$	$X_A$	$X_B$	$X_C$
$R_1$	$R_1$	$\bar{R}_1$	I	<del><math>X_A</math></del>	$X_A$	$X_B$
$\bar{R}_1$	$\bar{R}_1$	I	$R_1$	$X_B$	$X_C$	$X_A$
$X_A$	$X_A$	$X_B$	$X_C$	I	$R_1$	$\bar{R}_1$
$X_B$	$X_B$	$X_C$	$X_A$	$\bar{R}_1$	I	$R_1$
$X_C$	$X_C$	$X_A$	$X_B$	$R_1$	$\bar{R}_1$	I



Elemento Inicial (Triángulo):

$$\Delta = [\alpha \quad \beta \quad \gamma] = I$$

$\downarrow \quad \downarrow \quad \downarrow$  Posición  
 A      B      C

Operación ~~G~~ ó •

$$\Delta = I = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \end{bmatrix}$$

Para facilitar operaciones, los elementos  $\alpha$ ,  $\beta$  y  $\gamma$ , los tomaremos como números 1, 2, 3 respectivamente y de perdiendo de su posición  $A, B, C$  nos definirá su operador, es decir:

$$\Delta \cdot R_1 = [1 \ 2 \ 3] \cdot R_1$$

Moveremos los elementos a la derecha  $\rightarrow$

$$\Delta \cdot R_1 = [3 \ 1 \ 2] = \Delta R_1$$

Es decir vamos a permutar.

Para las demás operaciones:

$$\Delta \cdot \bar{R}_1 = [1 \ 2 \ 3] \cdot \bar{R}_1$$

Moveremos los elementos a la izquierda  $\leftarrow$

$$\Delta \cdot \bar{R}_1 = [2 \ 3 \ 1] = \Delta \bar{R}_1$$

$$\Delta \cdot X_A = \begin{bmatrix} 1 & \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ B & C \end{bmatrix} \\ A & \end{bmatrix} \cdot X_A$$

Dejamos quieta la posición  $A$ , posteriormente intercambiamos  $B$  y  $C$ .



$$\Delta \cdot X_A = [1 \ 3 \ 2] = \Delta X_A$$

Ahora:

$$\Delta \cdot X_B = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ A & B & C \end{bmatrix} \cdot X_B$$

Dejamos girar la posición B y intercambiamos A y C.

$$\Delta \cdot X_B = [3 \ 2 \ 1] = \Delta X_B$$

Por último:

$$\Delta \cdot X_C = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ A & B & C \end{bmatrix} \cdot X_C$$

$$\Delta \cdot X_C = [2 \ 1 \ 3] = \Delta X_C$$

Ahora realizamos las operaciones y completamos nuestra tabla.

3b) Conjunto del triángulo:

$$C_{\Delta} = \{ I, R_1, R_1^{-1}, X_A, X_B, X_C \}$$

Para ser un grupo debemos satisfacer:

1. Cerrado ✓

$$\Delta \cdot R_1 = \Delta R_1$$

$$\Delta R_1 \cdot X_A = \Delta X_B$$

Se cumple, ya que al operar sigue perteneciendo al conjunto del triángulo.

2. Asociativa ✓

$$(\Delta \cdot R_1) \cdot X_C = \Delta \cdot (R_1 \cdot X_C)$$

$$X_A = X_A$$

Se satisface, puesto que al asociar de diferente manera y operar, obtenemos el mismo resultado.

3. Neutro ✓

Tenemos el elemento  $I$ .

Pág 5

#### 4. Inverso o simétrico ✓

Debemos obtener la identidad a partir de la operación,  $e \square e^{-1} = I$

Para  $R_1, \bar{R}_1$ :

$$\Delta R_1 \cdot R_1 = \begin{bmatrix} 3 & 1 & 2 \end{bmatrix} \cdot R_1$$

$$\Delta R_1 \cdot \bar{R}_1 = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \end{bmatrix} = I \quad \checkmark$$

Para  $X_A$ ,

$$\Delta X_A \cdot X_A = \begin{bmatrix} 1 & 3 & 2 \end{bmatrix} \cdot X_A$$

$$\Delta X_A \cdot X_A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \end{bmatrix} = I \quad \checkmark$$

de esta manera con todos los elementos,  
como se observa en la tabla.

#### 5. Conmutativo o Abeliiano ✗

Debemos comprobar la conmutatividad al operar  $e_2 \square e_1 = e_1 \square e_2$ , en caso contrario no se cumpliría.

$$\Delta X_A \cdot X_B = \Delta X_B \cdot X_A$$

$$\bar{R}_1 = R_1 \quad \text{✗}$$

No se cumple.

Página 6