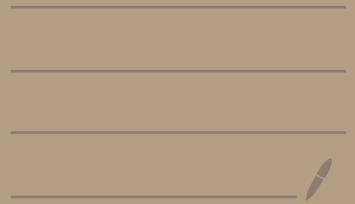


Math 125 - 25 mai 2020

Groupes finis
d'Isométries



Groupes finis d'isométries

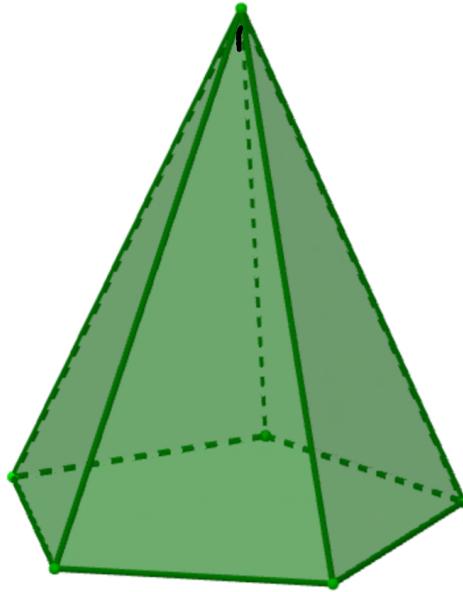
4 ISOMÉTRIE

THÉORÈME 4.2. *Soit $G \subset \text{Isom}(\mathbb{R}^3)^+$ un groupe fini d'isométries spéciales, alors en tant que groupe abstrait G est isomorphe à l'un des groupes suivant:*

- (1) *Un groupe cyclique.*
- (2) *Un groupe diédral.*
- (3) *Le groupe alterne alterne \mathfrak{A}_4 (d'ordre 12.)*
- (4) *Le groupe symétrique \mathfrak{S}_4 (d'ordre 24.)*
- (5) *Le groupe alterne \mathfrak{A}_5 (d'ordre 60.)*

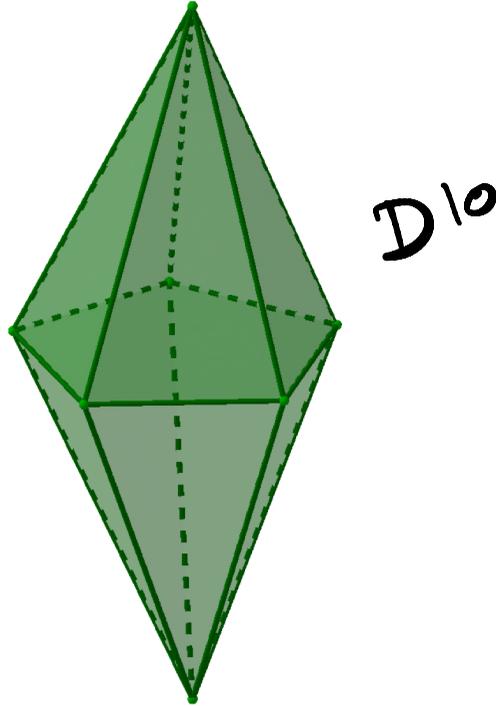
et chacun des groupes ci-dessus peut-être réalisé comme groupe fini d'isométries linéaires spéciales de \mathbb{R}^3 . Par ailleurs tout groupe fini d'isométries spéciales est conjugué à l'un de ces groupes par une isométrie spéciale.

- (1) Si G est cyclique d'ordre $n \geq 3$ alors G est réalisable comme le groupe des isométries spéciales préservant un cône polyédral convexe à $n + 1$ sommets dont la base est un polygone régulier à n sommets et dont le dernier sommet est sur l'axe perpendiculaire au plan du polygone et passant par son centre. Si $n = 3$, on suppose que les arêtes ne sont pas toutes de même longueur: ie. que ce cône n'est PAS un tétraèdre régulier.

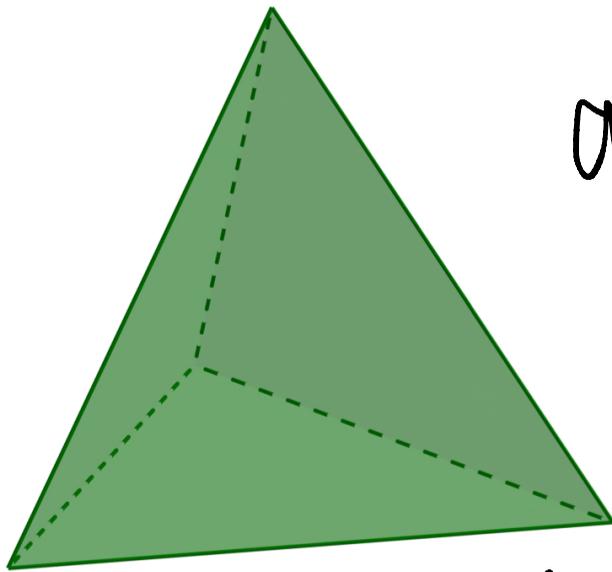


5

(2) Si G est dihedral d'ordre $2n \geq 6$ alors G est le groupe des isométries spéciales d'un double-cone obtenu comme la réunion d'un cône de base un polygone régulier à n côtés comme ci-dessus et de son symétrique par rapport au plan de la base du cône. Si $n = 4$, on suppose, de plus, que les arêtes ne sont pas toutes de même longueur: ie. que ce double cône n'est PAS un octaèdre régulier.



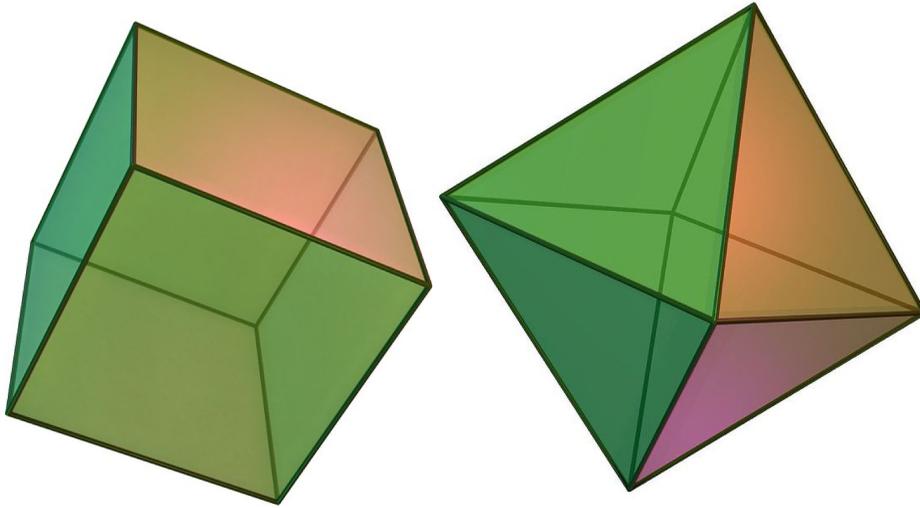
(3) Si G est isomorphe au groupe alterne \mathfrak{A}_4 alors G est le groupe des isometries speciales d'un tetraedre regulier.



\mathfrak{A}_4

$$f=4 \quad a=6 \quad s=4$$

(4) Si G est isomorphe au groupe symétrique \mathfrak{S}_4 alors G est le groupe des isométries spéciales d'un cube (ainsi que d'un octaèdre régulier).

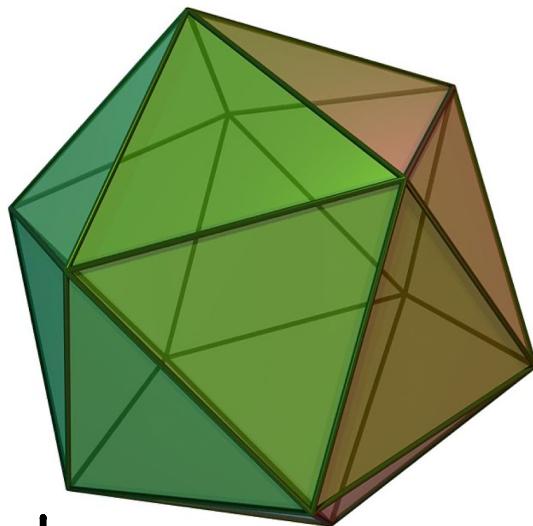
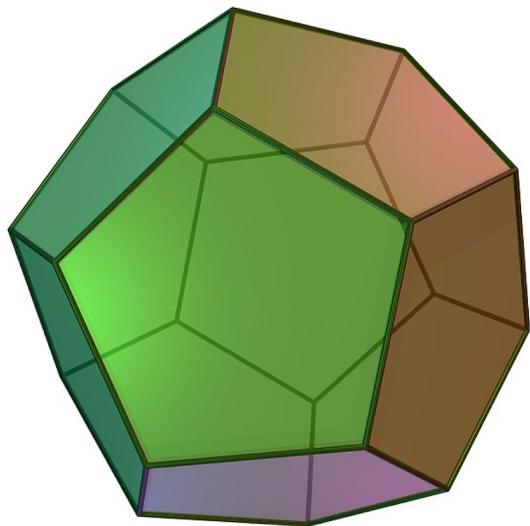


\mathfrak{S}_4

$$f=6 \quad a=12 \quad s=8$$

$$s=8 \quad a=12 \quad f=6$$

(5) Si G est isomorphe au groupe alterne \mathfrak{A}_5 alors g est le groupe des isometries speciales d'un dodecaedre regulier (et d'un l'icosaedre regulier).

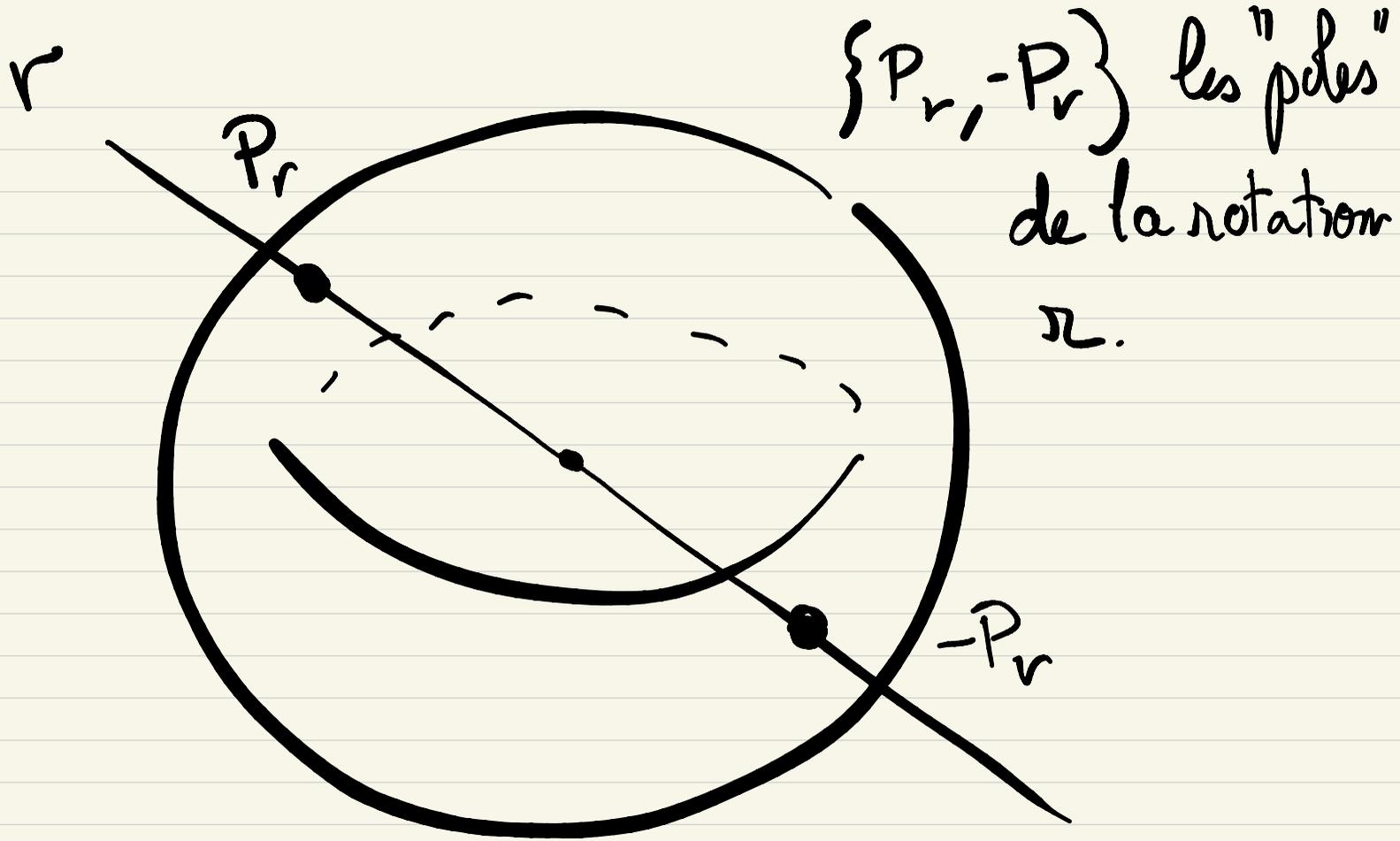


\mathfrak{A}_5

$$f=12 \quad a=30 \quad a=20$$

$$f=20 \quad a=30 \quad s=12$$





PROPOSITION 4.2. *Le G -ensemble X n'a que deux ou trois orbites et les seules possibilités sont les suivantes:*

cyclique
 diédral
 Ω_4
 Ω_4
 Ω_8

o	s_1	s_2	s_3	$ G $	$ O_1 $	$ O_2 $	$ O_3 $	$ X $
2	n	n		n	1	1		2
3	2	2	n	$2n$	n	n	2	$2n + 2$
3	2	3	3	12	6	4	4	14
3	2	3	4	24	12	8	6	26
3	2	3	5	60	30	20	12	62

$n \geq 2$
 $n \geq 2$

lineaires

LEMME 4.1. Soit G un groupe fini non-trivial de rotations ayant toutes le meme axe, alors G est cyclique.

Preuve: Soit D l'axe commun à toutes les rotations de G et D^\perp qui est un plan passant par \vec{O}

Les rotations du groupe si on regardent leur matrice dans un BON dont un vecteur est le long de D et les autres sont \perp à D

Sont de la forme

$$M_{B,r} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & a & b \\ 0 & c & d \end{pmatrix} \quad \text{avec } \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \in SO_2(\mathbb{R})$$

et une fois ce choix fait

$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ détermine la rotation v
 \Rightarrow

on a un morphisme injective

$$G \hookrightarrow SO_2(\mathbb{R})$$

$$r \longmapsto \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

G est identifié à un gpe fini
d'isométries linéaires du plan \mathbb{R}^2
spéciales
donc cyclique. \square

en s'exprimant en radians

les rotations de G sont d'angle
des multiples de $\frac{2\pi}{|G|}$ radians.

→ (les angles complexes associés
sont les racines $|G|$ -ièmes de
l'unité)

PROPOSITION 4.2. *Le G -ensemble X n'a que deux ou trois orbites et les seules possibilités sont les suivantes:*

o	s_1	s_2	s_3	$ G $	$ \mathcal{O}_1 $	$ \mathcal{O}_2 $	$ \mathcal{O}_3 $	$ X $
	\cdot	\cdot						
2	n	n		n	1	1		2
3	2	2	n	$2n$	n	n	2	$2n + 2$
3	2	3	3	12	6	4	4	14
3	2	3	4	24	12	8	6	26
3	2	3	5	60	30	20	12	62

PROPOSITION 4.3. Supposons qu'on soit dans le premier cas

$$|X| = 2, o = 2, s_1 = n, s_2 = n, |G| = n, |X| = 2$$

alors $X = \{P, -P\}$ et G est un groupe cyclique de rotations autour de l'axe $\mathbb{R} \cdot \vec{P} = (-P, P)$.

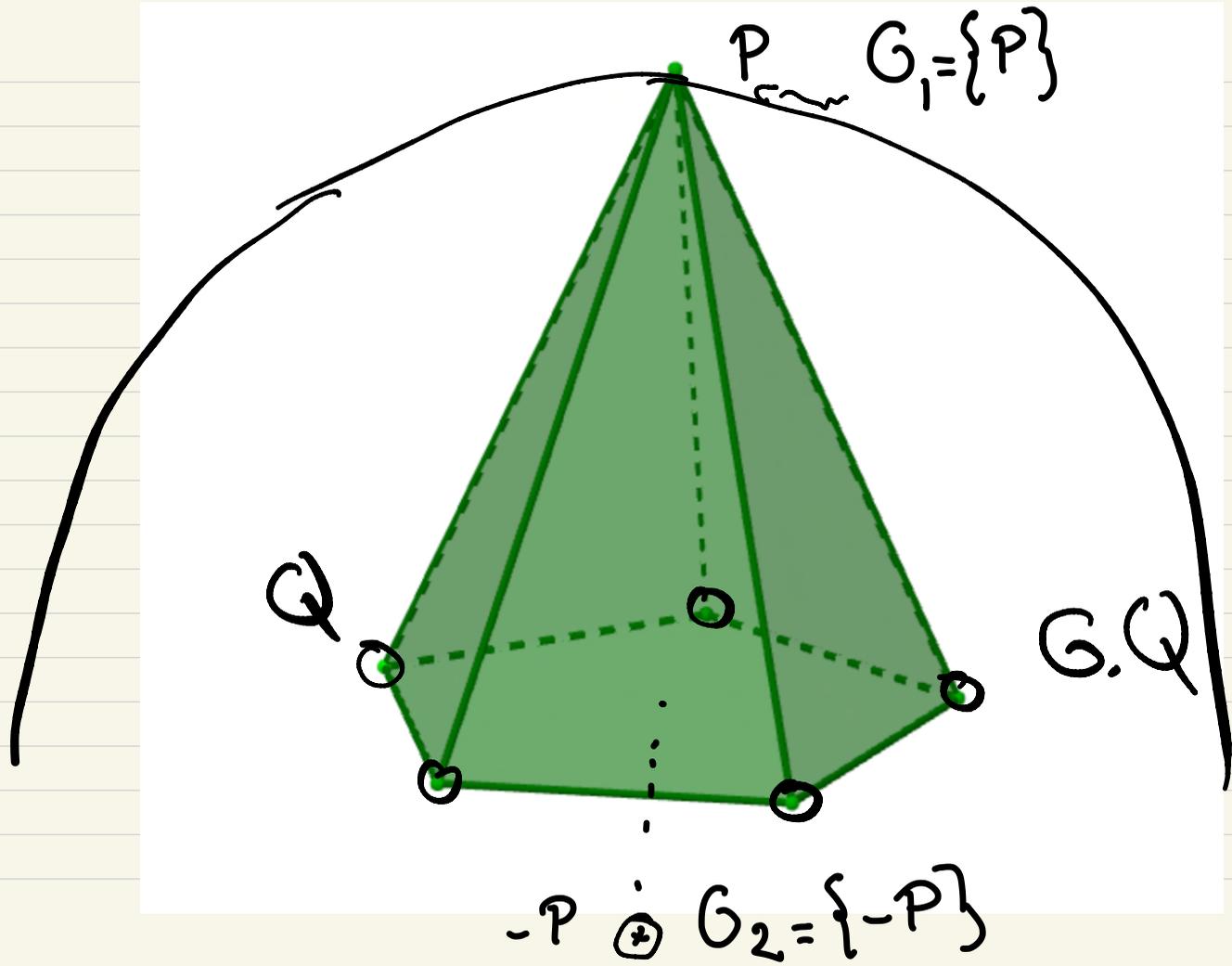
Preuve: X possède 2 orbites de taille

$$\{P\} = G_1 \quad \{Q\} = G_2$$

P et Q sont des pôles et $-P$ et $-Q$
sont les pôles opposés

$Q = -P$ et G fixe P et $-P$
 G a un ensemble d'axe $(P, -P)$

et est cyclique.



PROPOSITION 4.2. *Le G -ensemble X n'a que deux ou trois orbites et les seules possibilités sont les suivantes:*

o	s_1	s_2	s_3	$ G $	$ O_1 $	$ O_2 $	$ O_3 $	$ X $
2	n	n		n	1	1		2
3	2	2	n	$2n$	n	n	2	$2n + 2$
3	2	3	3	12	6	4	4	14
3	2	3	4	24	12	8	6	26
3	2	3	5	60	30	20	12	62

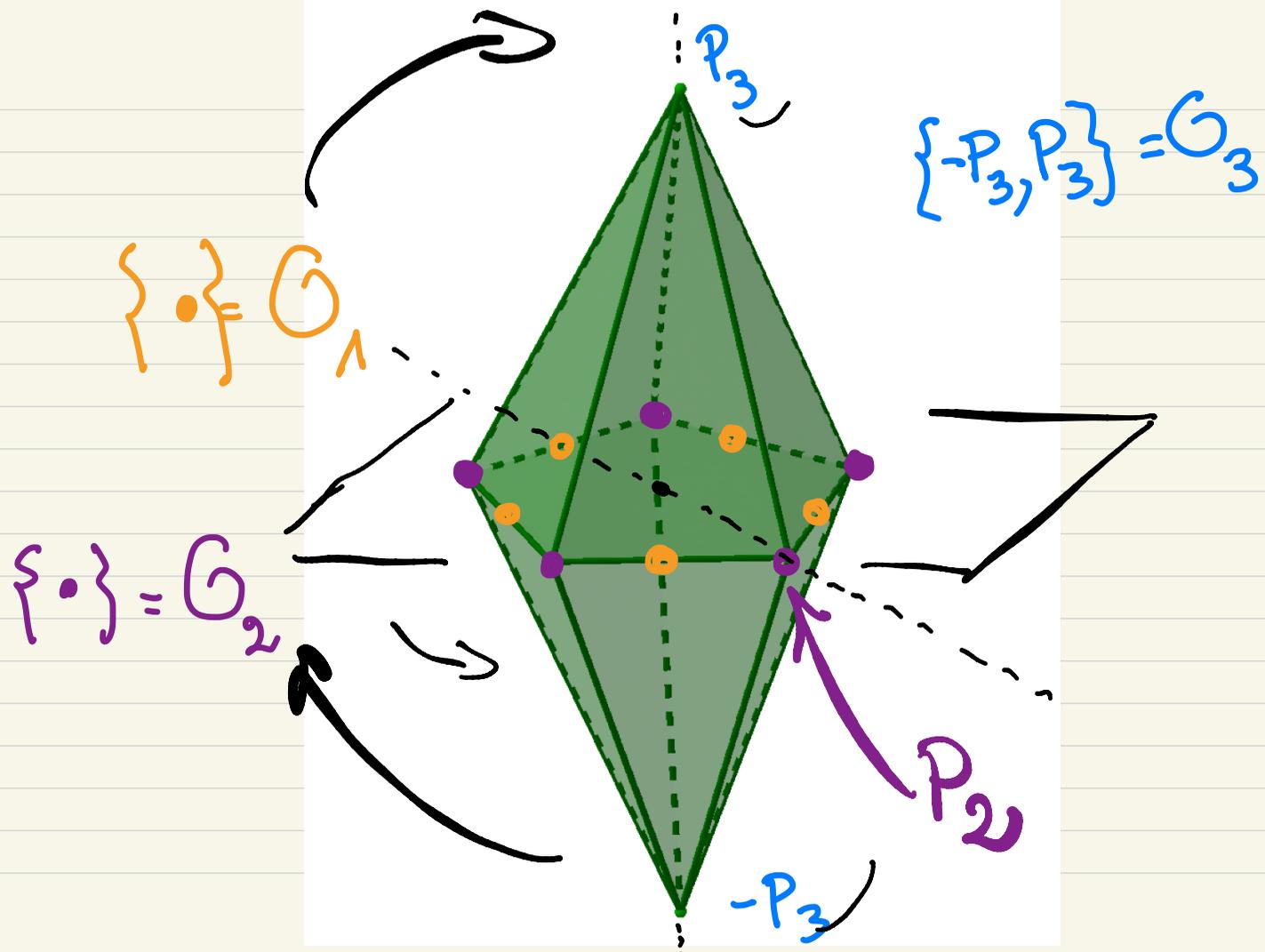
$n \geq 2$

PROPOSITION 4.4. *Supposons qu'on soit dans le deuxième cas*

$$o = 3, s_1 = 2, s_2 = 2, s_3 = n \geq 2, |G| = 2n, |X| = 2n + 2.$$

Alors $\mathcal{O}_3 = \{-P_3, P_3\}$ et G est un groupe *dihedral* forme de n rotations autour de l'axe $(-P_3, P_3)$ et de n rotations d'angle π dont les axes, contenus dans le plan P_3^\perp , passent par les éléments des orbites \mathcal{O}_1 et \mathcal{O}_2 . L'orbite \mathcal{O}_2 (ainsi que l'orbite \mathcal{O}_1) forme un polygone régulier à n côtés (situé dans le plan P_3^\perp). Si n est impair on a $\mathcal{O}_1 = -\mathcal{O}_2$ et si n est pair $\mathcal{O}_1 = -\mathcal{O}_1$. Par ailleurs, l'orbite \mathcal{O}_1 est formée par les intersections de la sphère avec les axes passant par les milieux des côtés du polygone \mathcal{O}_2 et est obtenue à partir de celle-ci par une rotation d'angle $k\frac{\pi}{n}$ (rad) pour k impair.

Preuve:



Preuve: Soit $O_3 = \{P_3, P'_3\}$

G_3 le stabilisateur de P_3

$$|G_3| = n \geq 2 \quad |G| = 2n$$

$\Rightarrow G_3 \triangleleft G$ (à faire plus tard)

$G'_3 := \text{Stab}_G(P'_3)$ est conjugué à G_3

$= G_3 \Rightarrow P'_3$ est sur l'axe
(OP_3)

$\Rightarrow P_3' = -P_3$ G_3 est cyclique d'ordre

n . $G_3 = r_3^{\mathbb{Z}}$ v_3 d'ordre n

Soit $P_1 \in G_1$ $P_1 \neq P_3, -P_3$

Donc l'orbite $G_3.P_1 \subset G.P_1 = G_1$

$G_3.P_1$ est dans un plan (affine)

\perp à l'axe $(P_3, -P_3)$.

et pareil pour $P_2 \in G_2$

$$G_2 = \text{Stab de } P_2 = \{I_d, r_2\}$$

$$\text{avec } r_2 \neq I_d \quad r_2^2 = I_d$$

r_2 ne fixe pas P_3 (car P_3 n'est pas sur l'axe de r_2)

$$\Rightarrow r_2(P_3) = -P_3 \quad (r_2 P_3 \in G_3)$$

$\Rightarrow P_2$ est dans le plan $(P_3, -P_3)$ passant par O

l'axe de v_2 est dans le plan
 $(P_3, -P_3)^\perp$ passant par O

On fait le \hat{m} raisonnement pour
tout pt de G_1 et O_2

$\Rightarrow G_3 P_1 \subset G_1 \subset (P_3 - P_3)^\perp$
 $G_3 P_2 \subset G_2 \subset (P_3 - P_3)^\perp$

forment des
polyg
reg à n cotés.

on peut également vérifier que
 $\rightarrow r_3 \circ r_2 = r_2 \circ r_3^{-1}$ r_2 est d'ordre 2

r_2 est une rotation d'ordre 2 d'axe

\perp à l'axe de r_3

$$r_2 \circ r_3 \circ r_2 \circ r_3 = \text{Id}$$

$$(r_2 \circ r_3)^2 = \text{Id}$$

le groupe
 $\langle r_2, r_3 \rangle$ est dihédral
d'ordre $> n$ qui
divise $2n \Rightarrow = G$
 \square

$$v_2 \notin v_3^{\mathbb{Z}} \Rightarrow v_2 \circ v_3 \notin G_3$$

en particulier $v_2 \circ v_3 \neq \text{Id}$

$v_2 \circ v_3 \in G$ donc a des poles

soit P'_2 un de ces poles alors

$$P'_2 \notin \{P_3, -P_3\} \Rightarrow P'_2 \in G_1 \cup G_2$$

par le raisonnement precedent sont stabs et
d'ordre 2 $v_2 \circ v_3$ est d'ordre 2.

PROPOSITION 4.2. *Le G -ensemble X n'a que deux ou trois orbites et les seules possibilités sont les suivantes:*

o	s_1	s_2	s_3	$ G $	$ \mathcal{O}_1 $	$ \mathcal{O}_2 $	$ \mathcal{O}_3 $	$ X $
2	n	n		n	1	1		2
3	2	2	n	$2n$	n	n	2	$2n + 2$
3	2	3	3	12	6	4	4	14
3	2	3	4	24	12	8	6	26
3	2	3	5	60	30	20	12	62

PROPOSITION 4.5. *Supposons que l'on soit dans le troisieme cas*

$$s_1 = 2, s_2 = 3, s_3 = 3, |G| = 12, |X| = 14$$

alors les 4 points de la deuxieme et de la troisieme orbite $\mathcal{O}_2, \mathcal{O}_3$ forment chacun un tetraedre regulier (4 sommets, 6 aretes, 4 faces) dont G est le groupe d'isometries; ces deux orbites sont images l'une de l'autre par la symetrie centrale par rapport a 0 . Le groupe G est isomorphe au groupe alterne $\mathfrak{A}_4 \subset \mathfrak{S}_4$.

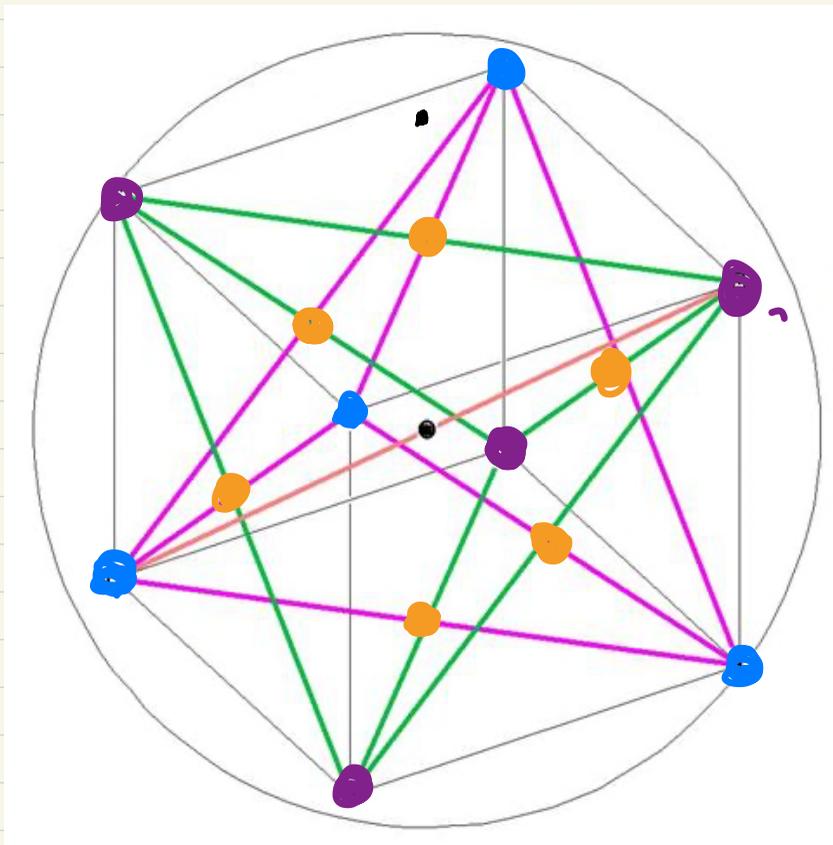
$$\mathcal{O}_3 = -\mathcal{O}_2$$

Preuve:

$$\mathcal{O}_3 = \{P_1, P_2, P_3, P_4\} \quad G_1 = \text{Stab}_G(P_1)$$

G_1 est d'ordre 3 cyclique.

G_1 laisse \mathcal{O}_3 stable



$$G_3 = \{ \bullet \}$$

$$G_2 = \{ \bullet \}$$

$$G_1 = \{ \bullet \}$$

soit v_1 qui engendre G_1

$P_2 \neq -P_1$ en effet si $P_2 = -P_1$

P_1, P_2 seraient l'axe de v_1 et G_1

G_1 échangeait ou stabiliserait

P_3 et P_4 . v_1 ne peut laisser

P_3 et P_4 invariant car sinon P_3 et P_4
seraient sur (P_1, P_2)

r_1 ne peut les recharger car on
aurait un gpe d'ordre 3 agissant
transitivement sur d'ordre 2.
une ensemble impossible

$P_2 \notin (P_1, -P_1)$ G_1, P_2 est un triangle
equilateral $\perp (P_1, P_1)$
 $G_1, P_2 \in \{P_2, P_3, P_4\}$

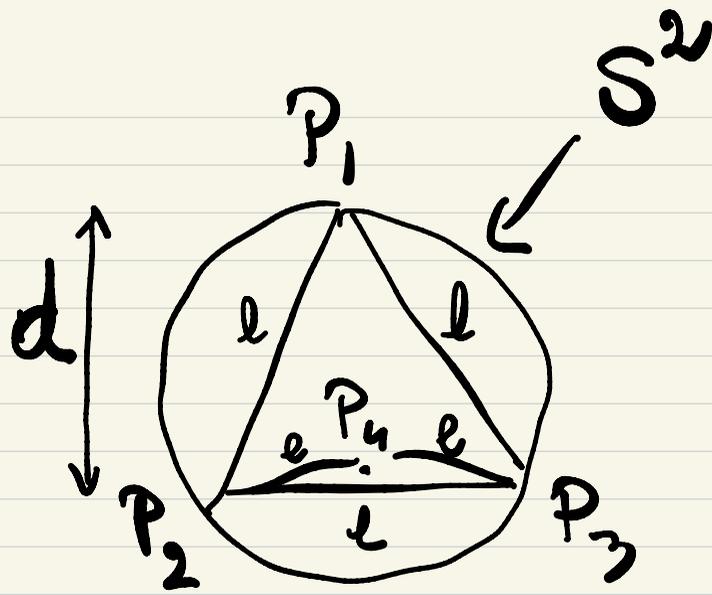
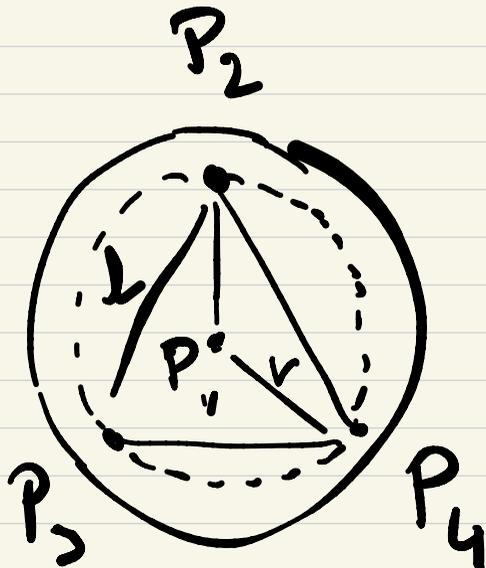
$\Rightarrow P_2 P_3 P_4$ forme un triangle
equilateral

$$l = |P_2 P_3| = |P_2 P_4| = |P_3 P_4|$$

on repete le m argument pour P_2

$$|P_1 P_3| = |P_1 P_4| = |P_3 P_4| = l$$

les 4 point $P_1 P_2 P_3 P_4$ sont equidistants



⇒

$$d = \frac{8}{3} \quad l = 2\sqrt{\frac{2}{3}} \quad r = \frac{2\sqrt{2}}{3}$$

le Groupe G agit sur G_3
et permute ses elements: on a un

$$\text{morphisme } G \longrightarrow G(G_3)$$

$$r \longrightarrow \sigma_r: P_i \longrightarrow r(P_i) = P_{\sigma(i)}$$

Comme $\{P_1, P_2, P_3, P_4\}$ ne sont pas
coplanaires ce morphisme est injectif

: si une rotation laisse fixe
4 pts non-coplanaires c'est
l'identité.

$$G \text{ a } G \hookrightarrow G(G_3) = G_4$$

G est d'ordre 12 donc l'indice de

G est un sous-groupe d'indice
2 de $G_4 \implies G \cong A_4 \square$

PROPOSITION 4.2. *Le G -ensemble X n'a que deux ou trois orbites et les seules possibilités sont les suivantes:*

o	s_1	s_2	s_3	$ G $	$ \mathcal{O}_1 $	$ \mathcal{O}_2 $	$ \mathcal{O}_3 $	$ X $
2	n	n		n	1	1		2
3	2	2	n	$2n$	n	n	2	$2n + 2$
3	2	3	3	12	6	4	4	14
3	2	3	4	24	12	8	6	26
3	2	3	5	60	30	20	12	62

PROPOSITION 4.6. *Supposons que l'on soit dans le quatrième cas*

$$s_1 = 2, s_2 = 3, s_3 = 4, |G| = 24, |X| = 26$$

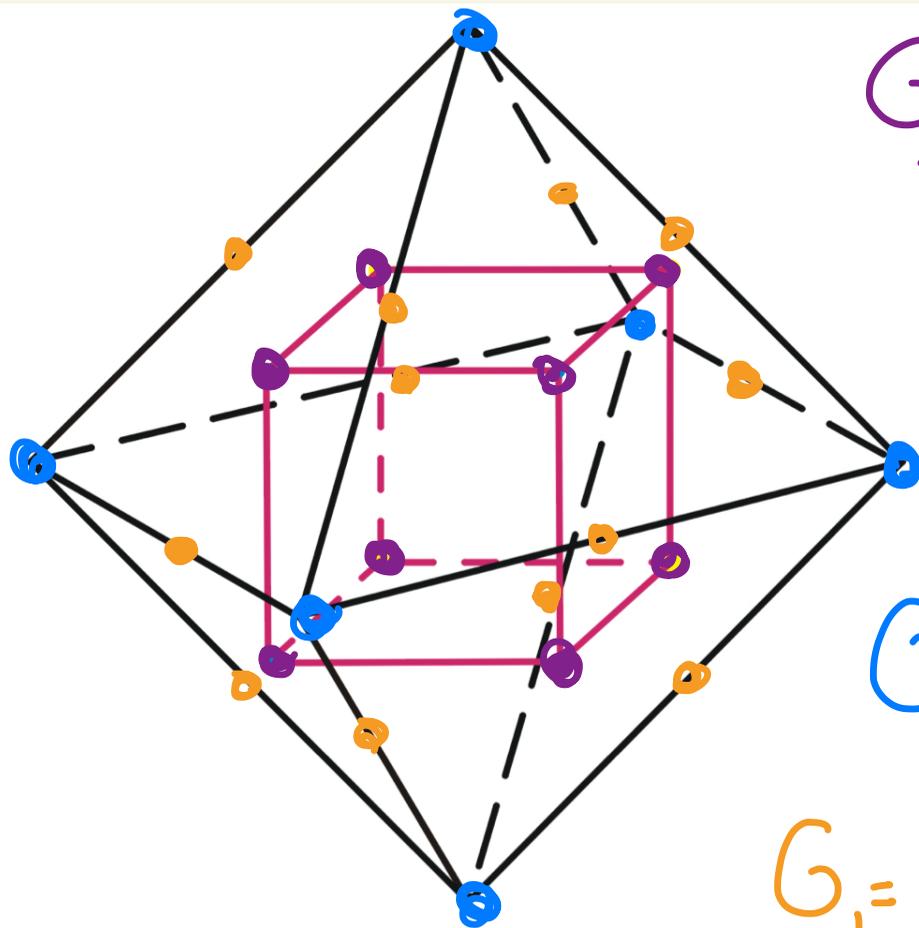
alors les 6 points de la troisième orbite \mathcal{O}_3 forment un octaèdre régulier et les 8 points de la seconde \mathcal{O}_2 forment un cube et G est le groupe d'isométries de ces deux polyèdres réguliers et est isomorphe au groupe symétrique \mathfrak{S}_4 . On a

$$\mathcal{O}_2 = -\mathcal{O}_2, \mathcal{O}_3 = -\mathcal{O}_3.$$

La première orbite \mathcal{O}_1 d'ordre 12 vérifie

$$\mathcal{O}_1 = -\mathcal{O}_1$$

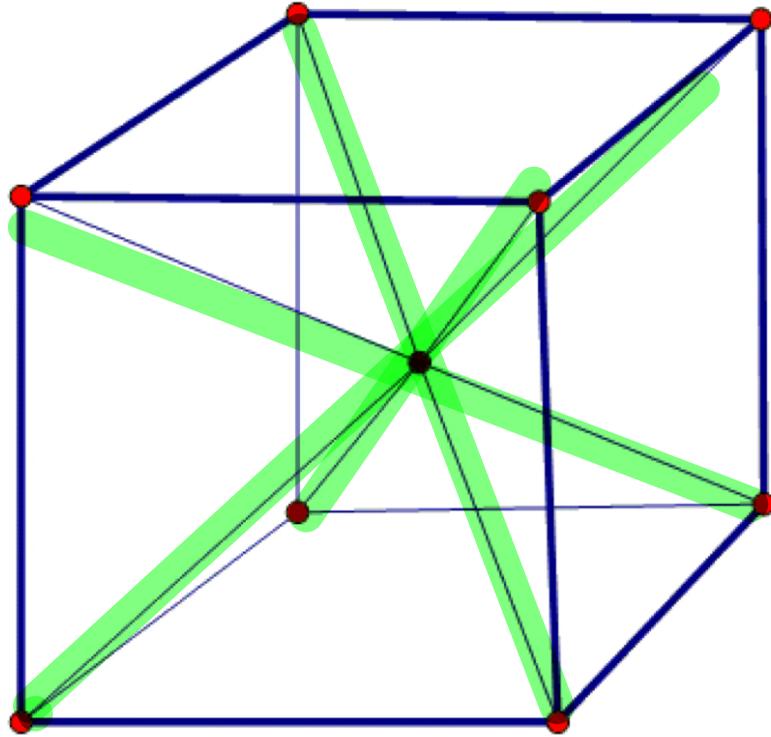
et est formée des intersections de la sphère avec les droites passant par les milieux des 12 arêtes du cube (ou des 12 arêtes de l'octaèdre) et le milieu opposé. Le stabilisateur d'un de ces éléments est engendré par la rotation d'angle π et d'axe le point et son opposé.



$$G_2 = \{ \bullet \}$$

$$G_3 = \{ \bullet \}$$

$$G_1 = \{ \bullet \}$$



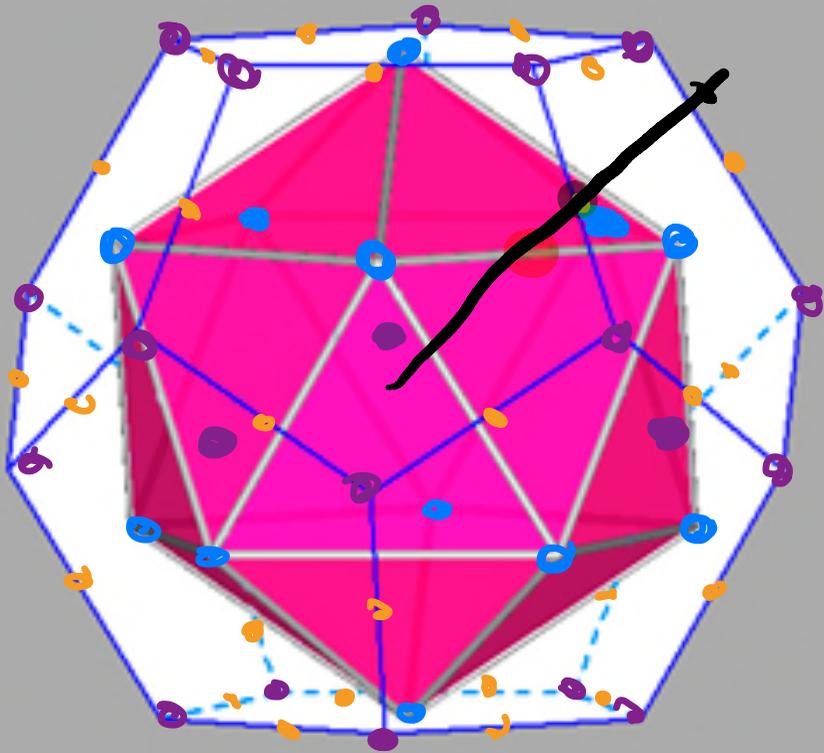
PROPOSITION 4.2. *Le G -ensemble X n'a que deux ou trois orbites et les seules possibilités sont les suivantes:*

o	s_1	s_2	s_3	$ G $	$ \mathcal{O}_1 $	$ \mathcal{O}_2 $	$ \mathcal{O}_3 $	$ X $
2	n	n		n	1	1		2
3	2	2	n	$2n$	n	n	2	$2n + 2$
3	2	3	3	12	6	4	4	14
3	2	3	4	24	12	8	6	26
3	2	3	5	60	30	20	12	62

PROPOSITION 4.7. *Supposons que l'on soit dans le dernier cas*

$$s_1 = 2, s_2 = 3, s_3 = 5, |G| = 60, |X| = 62$$

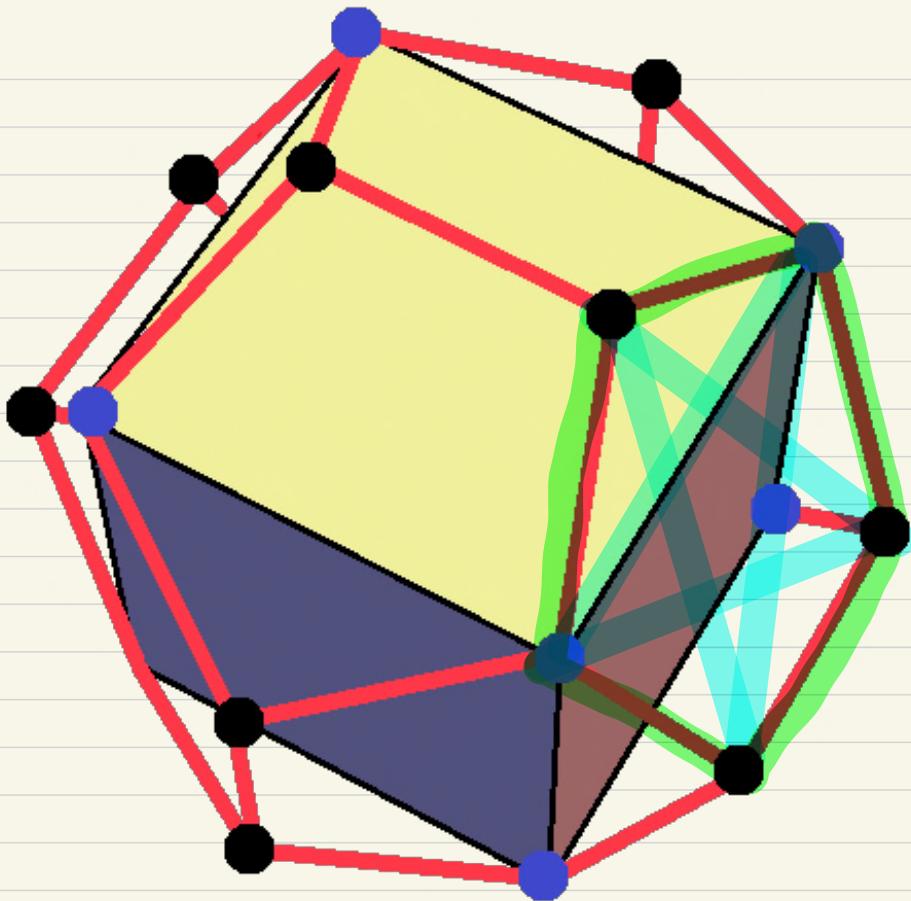
alors les 12 points de la troisieme orbite forment un icosaedre regulier (possedant 20 faces et 30 aretes) et les 20 points de la seconde forment un dodecaedre regulier (possedant 12 faces et 30 aretes) et les centres de chacune des 20 faces de cet icosaedre est aligne avec un des 12 sommets du dodecaedre (et vice-versa pour les centres des 12 faces du dodecaedre). Les 30 points de la premiere orbite sont alignes avec les milieux des aretes de chacun de ces deux polytopes. Le groupe G est le groupe d'isometries de ces deux polytopes reguliers et est isomorphe au groupe alterne \mathfrak{A}_5 .

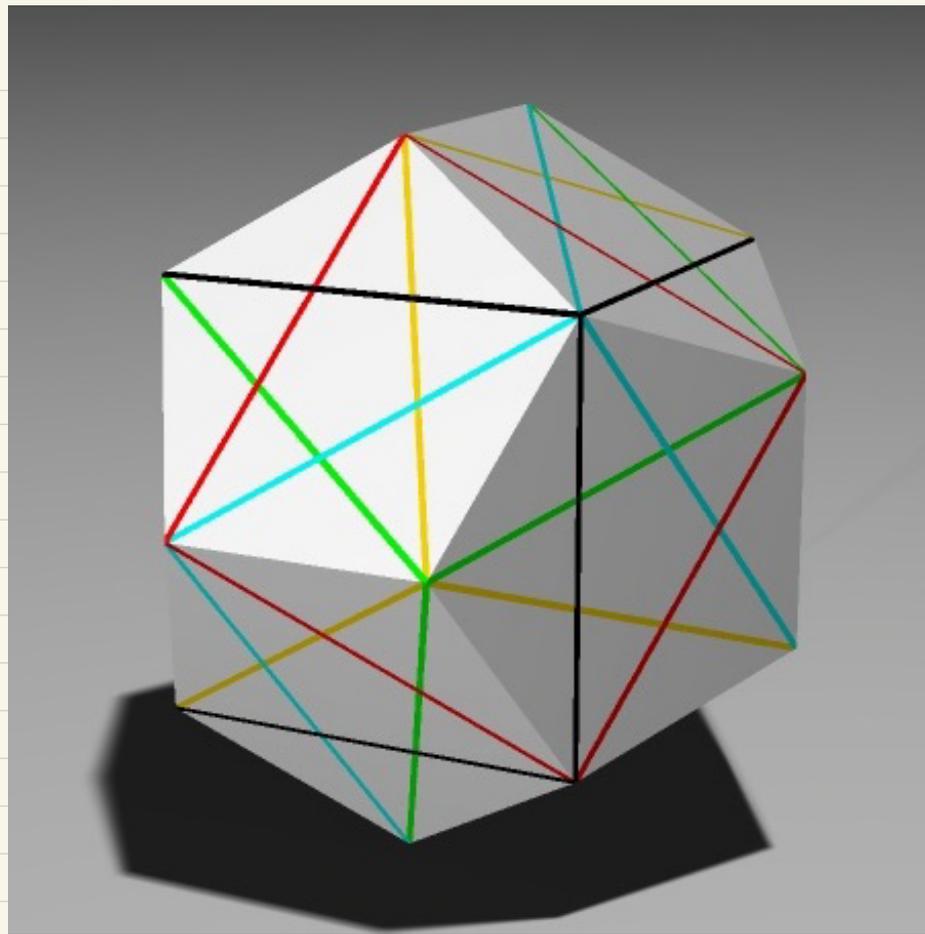


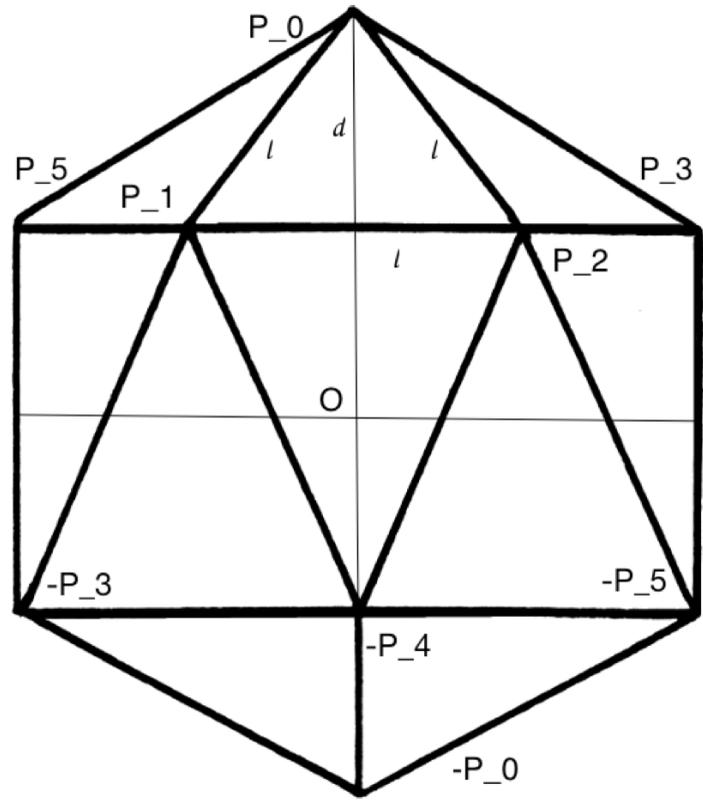
$$G_1 = \{ \bullet \}$$

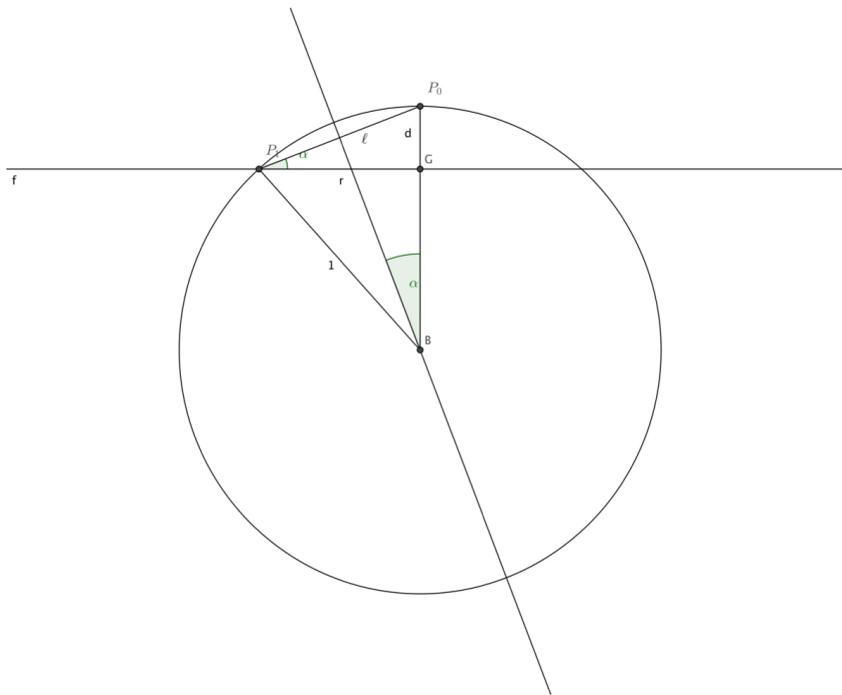
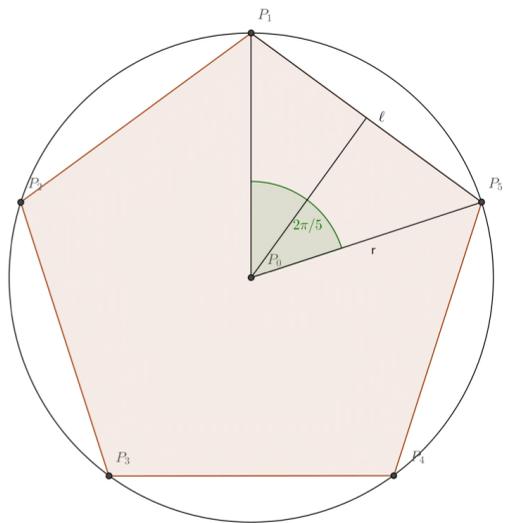
$$G_2 = \{ \bullet \}$$

$$G_3 = \{ \bullet \}$$









4.4. Le tetraedre regulier.

- (1) Il possede 4 faces (triangulaires), 6 aretes, 4 sommets.
- (2) Son groupe de rotations est d'ordre 12, est isomorphe au groupe alterne \mathfrak{A}_4 et est constitue de
 - L'identite.
 - 2×4 rotations d'ordre 3 d'axe passant par un sommet et le centre de la face opposee.
 - 1×3 rotations d'ordre 2 d'axe passant par les milieu d'une paire d'aretes opposees.
- (3) Son groupe d'isometries complet (speciales et non-speciales) est isomorphe au groupe symetrique \mathfrak{S}_4 .
- (4) Le polytope dual du tetraedre regulier est un tetraedre regulier.
- (5) Les points de coordonnees

$$\frac{1}{\sqrt{3}}(1, 1, 1), \frac{1}{\sqrt{3}}(1, -1, -1), \frac{1}{\sqrt{3}}(-1, 1, -1), \frac{1}{\sqrt{3}}(-1, -1, 1)$$

forment les sommet d'un tetraedre regulier centre a l'origine et inscrit dans la sphere unite (en fait le tetraedre est inscrit dans un cube –cf. ci-dessous–).

4.6. L'octaèdre régulier.

- (1) Il possède 8 faces (triangulaires), 12 arêtes, 6 sommets. Les barycentres des six faces est l'ensemble des sommets d'un cube inscrit.
- (2) Son groupe de rotations est d'ordre 24, est isomorphe au groupe symétrique \mathfrak{S}_4 et est constitué des mêmes rotations que le cube inscrit
 - L'identité.
 - 2×4 rotations d'ordre 3 d'axe passant par les centres des 4 paires de faces opposées.
 - 2×3 rotations d'ordre 4 d'axe passant par les 3 paires de sommets opposés.
 - 1×3 rotations d'ordre 2 d'axe passant par les 3 paires de sommets opposés.
 - 1×6 rotations d'ordre 2 d'axe passant par les milieux des 6 paires d'arêtes opposées.
- (3) Le polytope dual de l'octaèdre régulier est un hexaèdre régulier.
- (4) Son groupe d'isométries complet (spéciales et non-spéciales) est isomorphe au groupe produit $\mathfrak{S}_4 \times \{\pm 1\}$.
- (5) Les points de coordonnées

$$(\pm 1, 0, 0), (0, \pm 1, 0), (0, 0, \pm 1)$$

sont les sommets d'un octaèdre régulier centre à l'origine et inscrit dans la sphère unité.

4.7. Le dodécaèdre régulier.

- (1) Il possède 12 faces (pentagonales), 30 arêtes, 20 sommets. L'ensemble des centres des 12 faces est l'ensemble des sommets d'un icosaèdre régulier inscrit dans le dodécaèdre.
- (2) Son groupe de rotations est d'ordre 60, est isomorphe au groupe alterne \mathfrak{A}_5 et est constitué de
 - L'identité.
 - 4×6 rotations d'ordre 5 d'axe passant par les centres des 6 paires de faces opposées.
 - 2×10 rotations d'ordre 3 d'axe passant par les 10 paires de sommets opposés.
 - 1×15 rotations d'ordre 2 d'axe passant par les milieux des 15 paires d'arêtes opposées.
- (3) Le polytope dual du dodécaèdre régulier est un icosaèdre régulier.
- (4) Son groupe d'isométries complet (spéciales et non-spéciales) est isomorphe au groupe produit $\mathfrak{A}_5 \times \{\pm 1\}$.
- (5) Soit

$$\varphi = \frac{1 + \sqrt{5}}{2}$$

les points de coordonnées

$$\frac{1}{\sqrt{3}}(\pm 1, \pm 1, \pm 1),$$

$$(0, \pm(1 + \varphi^{-1}), \pm(1 - \varphi^{-2})), (0, \pm(1 + \varphi^{-1}), \pm(1 - \varphi^{-2})), (0, \pm(1 + \varphi^{-1}), \pm(1 - \varphi^{-2}))$$

est l'ensemble des sommets d'un dodécaèdre régulier centré à l'origine et inscrit dans la sphère unité.

4.8. L' icosaedre regulier.

- (1) Il possede 20 faces (triangulaires), 30 aretes, 12 sommets. L'ensemble des centres des 20 faces est l'ensemble des sommets d'un dodecaedre regulier inscrit dans l'icosaedre.
- (2) Son groupe de rotations est d'ordre 60 est isomorphe au groupe alterne \mathfrak{A}_5 et est constitue des meme rotation que pour le dodecaedre:
 - L'identite.
 - 4×6 rotations d'ordre 5 d'axe passant par les 6 paires de sommets opposee.
 - 2×10 rotations d'ordre 3 d'axe passant par les centres des 10 paires de faces opposees.
 - 1×15 rotations d'ordre 2 d'axe passant par les milieux des 15 paires d'aretes opposees.
- (3) Le polytope dual du icosaedre regulier est un dodecaedre regulier.
- (4) Son groupe d'isometries complet (speciales et non-speciales) est isomorphe au groupe produit $\mathfrak{A}_5 \times \{\pm 1\}$.
- (5) Pour $\varphi = \frac{1+\sqrt{5}}{2}$ les points de coordonnees

$$\frac{1}{\sqrt{1+\varphi^2}}(0, \pm 1, \pm \varphi), \quad \frac{1}{\sqrt{1+\varphi^2}}(\pm 1, \pm \varphi, 0), \quad \frac{1}{\sqrt{1+\varphi^2}}(\pm \varphi, 0, \pm 1)$$

est l'ensemble des sommets d'un icosaedre regulier centre a l'origine.

Soit $G^+ = \text{Isom}(\mathbb{R}^3)_P^+$ et $G = \text{Isom}(\mathbb{R}^3)_P$
 alors G^+ est d'indice 2 ds G et on

2

P	\hat{P}	$ S $	$ A $	$ F $	χ	G^+	G
<i>Tetraedre</i>	<i>Tetraedre</i>	4	6	4	2	\mathfrak{A}_4	\mathfrak{S}_4
<i>Hexaedre</i>	<i>Octaedre</i>	8	12	6	2	\mathfrak{S}_4	$\mathfrak{S}_4 \times \{\pm 1\}$
<i>Octaedre</i>	<i>Hexaedre</i>	6	12	8	2	\mathfrak{S}_4	$\mathfrak{S}_4 \times \{\pm 1\}$
<i>Dodecaedre</i>	<i>Icosaedre</i>	20	30	12	2	\mathfrak{A}_5	$\mathfrak{A}_5 \times \{\pm 1\}$
<i>Icosaedre</i>	<i>Dodecaedre</i>	12	30	20	2	\mathfrak{A}_5	$\mathfrak{A}_5 \times \{\pm 1\}$

Le groupe alterné

THÉORÈME 4.10. Soit $n \geq 2$ le groupe symétrique \mathfrak{S}_n admet un unique morphisme de groupes non-trivial à valeur dans $\{\pm 1\}$: on l'appelle "signature" et on la note

$$\text{sign} : \begin{array}{l} \mathfrak{S}_n \mapsto \{\pm 1\} \\ \sigma \mapsto \text{sign}(\sigma) \end{array}$$

Son noyau s'appelle groupe alterné et est noté \mathfrak{A}_n . C'est l'unique sous-groupe d'indice 2 de \mathfrak{S}_n .

Preuve : Définition de sign :

\mathfrak{S}_n est engendré par les transpositions

$$\forall i, j \quad \tau_{ij} = (ij) \quad \begin{array}{l} i \rightarrow j \\ j \rightarrow i \\ k \rightarrow k \quad k \neq i, j \end{array}$$

une permutation s'écrit comme
produit de transpositions

$$\text{sign}(\sigma) = (-1)^{\text{parité du nb de transpositions dans cette écriture}}$$

- Soit $s: \mathcal{G}_n \rightarrow \{\pm 1\}$ non trivial

Comme \mathcal{G}_n est engendrée par les transp
il existe au moins une transp

$$\tau \text{ tq } s(\tau) = -1$$

- toutes les transp sont conjuguées

$$\forall \tau, \tau' \text{ transp } \exists \sigma \in \mathcal{O}_n \text{ t. } \tau$$

$$\tau' = \sigma \circ \tau \circ \sigma^{-1}$$

$$s(\tau') = s(\sigma) \times s(\tau) \times s(\sigma^{-1}) \in \{\pm 1\}$$

$$= s(\sigma) \times s(\sigma^{-1}) \times s(\tau)$$

$$= s(\tau) = -1 \Rightarrow s = \text{sign}$$

LEMME 4.2. Soit G un groupe et H un sous-groupe d'indice 2 alors H est distingué dans G et H est le noyau d'un morphisme de groupes nontrivial $G \mapsto \{\pm 1\}$.

Si on admet ce lemme et qu'on l'applique à \mathfrak{S}_n : soit $H \subset \mathfrak{S}_n$ d'indice 2 alors

$H \triangleleft \mathfrak{S}_n$ et $H = \ker(s) = \ker(\text{sign})$
 $s: \mathfrak{S}_n \rightarrow \{\pm 1\}$ $H = A_n \quad \square$

Preuve du Lemme: Si H est d'indice

2 ds G soit $g \in G - H$

alors $G = H \cup g.H$

pour mq $H \triangleleft G$ il suffit de

mq $gHg^{-1} \subset H$

soit $h \in gHg^{-1}$ $h = gh'g^{-1}$, $gh' \in gH$

\Rightarrow comme $g' \notin H \Rightarrow$

$$gh'g^{-1} \notin gH$$

$$gh'g^{-1} \in H \quad gHg^{-1} \in H$$

donc $H \triangleleft G$

$$H = \ker(G \rightarrow G/H)$$

G/H est un qpe d'ordre 2

donc isomorphe à $\{\pm 1\}$

et le morphisme

$G \rightarrow G/H$ est non trivial

car l'image de $g \sim gH \in G/H$
 $\neq H = eG/H$

4.1. Polytopes.

DÉFINITION 4.3. *Un demi-espace (affine) ferme $d\mathbf{E} \subset \mathbb{R}^x$ est l'ensemble des points de satisfaisant la condition suivante*

$$d\mathbf{E} = d\mathbf{E}_{\vec{w},h} = \{\vec{v} \in \mathbb{R}^x, \langle \vec{v}, \vec{w} \rangle \leq h\} = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^x, ax + by + cz - h \leq 0\}$$

avec $\vec{w} = (a, b, c) \in \mathbb{R}^x$, $h \in \mathbb{R}$. C'est un ferme non-borne de \mathbb{R}^3 dont la frontiere est le plan affine d'equation

$$P_{\vec{w},h} : ax + by + cz = h.$$

DÉFINITION 4.4. *Un polytope $\mathbf{P} \subset \mathbb{R}^3$ est un sous-ensemble compact d'interieur non-vide obtenu comme intersection d'un ensemble fini de demi-espaces fermes de \mathbb{R}^3 :*

$$\mathbf{P} = \bigcap_{i=1}^t d\mathbf{E}_i$$

avec

$$d\mathbf{E}_i = \{P \in \mathbb{R}^x, \langle P, \vec{w}_i \rangle - h_i \leq 0\}$$

avec $\vec{w}_i \in \mathbb{R}^x$ et $h_i \in \mathbb{R}$.

DÉFINITION 4.5. *Un ensemble $\Omega \subset \mathbb{R}^3$ est convexe si et seulement si $\forall P, P' \in E$, le segment $[P, P']$ est contenu dans Ω .*

Faces, Arêtes, Sommets

THÉORÈME 4.5. Soit un polytope de la forme

$$\mathbf{P} = \bigcap_{i=1}^f d\mathbf{E}_i.$$

Supposons que dans l'écriture précédente le nombre f de demi-espaces dont \mathbf{P} est l'intersection, est minimal.

(1) les demi-espaces

$$\{d\mathbf{E}_i, i = 1, \dots, f\}$$

et les plans associés $\{P_i, i = 1, \dots, f\}$ sont uniquement définis par \mathbf{P} .

(2) Pour chaque $i = 1, \dots, f$, l'intersection $\mathbf{F}_i = P_i \cap \mathbf{P}$ est un polygone compact convexe d'intérieur non-vide et est contenu dans la frontière $\partial\mathbf{P} = \mathbf{P} - \mathbf{P}^\circ$. On l'appelle la i -ème face de \mathbf{P} .

(3) La frontière est la réunion des faces de \mathbf{P}

$$\partial\mathbf{P} = \bigcup_{i=1}^f \mathbf{F}_i.$$

Preuve:

Arêtes et Sommets

THÉORÈME 4.6. Chaque face $F_i \in F(\mathbf{P})$, est un polygone convexe compact d'intérieur non-vide contenu dans le plan $P_i : l_i(P) = 0$. L'intérieur est donné par

$$\mathbf{F}_i^\circ = \{P \in \mathbb{R}^3, l_i(P) = 0, \forall j \neq i, l_j(P) < 0\}.$$

Soit $I(\mathbf{F}_i) \subset \{1, \dots, f\} - \{i\}$ un ensemble d'indices de taille minimal, tel que \mathbf{F}_i est définie par les conditions

$$\mathbf{F}_i = \{P \in \mathbf{P}, l_i(P) = 0, \forall j \in I(\mathbf{F}_i) l_j(P) \leq 0, \}$$

alors $I(\mathbf{F}_i)$ est unique et la frontière de \mathbf{F}_i est constituée d'une réunion finie de segments d'intérieurs non-vides

$$\partial\mathbf{F}_i = \bigcup_{j \in I(\mathbf{F}_i)} \mathbf{A}_{i,j}$$

données par

$$\mathbf{A}_{i,j} = \mathbf{F}_i \cap P_j = \{P \in \mathbb{R}^3, l_i(P) = l_j(P) = 0, \forall j' \in I(\mathbf{F}_i) - \{j\} l_{j'}(P) \leq 0\}.$$

Ses segments sont appelés arêtes de \mathbf{F}_i et l'ensemble de ces arêtes est noté $A(\mathbf{F}_i)$. Pour chaque arête, il existe exactement deux $k, l \in I(\mathbf{F}_i) - \{j\}$ distincts tels que les deux extrémités de $\mathbf{A}_{i,j}$ P_k, P_l , appelées sommets, sont définies par

$$l_i(P_k) = l_j(P_k) = l_k(P_k) = 0, l_i(P_l) = l_j(P_l) = l_l(P_l) = 0$$

$$\mathbf{F}(\mathbf{P}) = \{\mathbf{F}_i, i = 1, \dots, f\} \subset \mathcal{P}(\mathbb{R}^3)$$

$$\mathbf{A}(\mathbf{P}) = \{\mathbf{A}_{i,j}, i = 1, \dots, f, j \in I(\mathbf{F}_i)\} \subset \text{Segments de } \mathbb{R}^3$$

$$\mathbf{S}(\mathbf{P}) = \{P_{k,l} \text{ sommets de l'arete } \mathbf{A}_{i,j}, i = 1, \dots, f, j \in I(\mathbf{F}_i)\} \subset \text{Points de } \mathbb{R}^3.$$

DÉFINITION 4.7. Soit $s(\mathbf{P}), a(\mathbf{P}), f(\mathbf{P})$ le nombre de sommets, d'arêtes et de faces de \mathbf{P} . La caractéristique d'Euler de \mathbf{P} est la somme alternée

$$\chi(\mathbf{P}) = s(\mathbf{P}) - a(\mathbf{P}) + f(\mathbf{P}).$$

THÉORÈME 4.7 (Euler). On a

$$\chi(\mathbf{P}) = 2.$$

Relations d'incidence / adjacence

PROPOSITION 4.9. *Deux arêtes distinctes ne s'intersectent que si elle appartiennent à une même face; leur intersection est un sommet commun. Deux faces distinctes s'intersectent soit en un sommet, soit le long d'une arête commune. Dans ce dernier cas on dit que les faces sont adjacentes.*

Dualité

DÉFINITION 4.9. Soit \mathbf{P} un polytope. On suppose que $\mathbf{0} \in \mathbf{P}^\circ$. Le dual de \mathbf{P} est l'ensemble des points de \mathbb{R}^3 défini par

$$\widehat{\mathbf{P}} = \{Q \in \mathbb{R}^3, \forall P \in \mathbf{P}, \langle P, Q \rangle \leq 1\}.$$

THÉORÈME 4.8. Le dual d'un polytope tel que $\mathbf{0} \in \mathbf{P}^\circ$ est un polytope d'intérieur non-vide tel que $\mathbf{0} \in \widehat{\mathbf{P}}^\circ$ et défini comme l'intersection de $s(\mathbf{P})$ demi-espaces

$$\widehat{\mathbf{P}} = \{Q \in \mathbb{R}^3, \forall P \in S(\mathbf{P}), \langle P, Q \rangle - 1 \leq 0\}.$$

Les ensembles suivants sont en bijection

- $S(\mathbf{P})$ et $F(\widehat{\mathbf{P}})$.
- $F(\mathbf{P})$ et $S(\widehat{\mathbf{P}})$.
- $A(\mathbf{P})$ et $A(\widehat{\mathbf{P}})$.

De plus ces bijections renversent les relations d'inclusion.

et préservent les relations d'adjacence

4.3. Polytopes reguliers/ Solides platoniciens.

DÉFINITION 4.10. soit \mathbf{P} un polytope; un drapeau de \mathbf{P} est la donnée d'un triplet

$$D = (\mathbf{S}, \mathbf{A}, \mathbf{F}) \in S(\mathbf{P}) \times A(\mathbf{P}) \times F(\mathbf{P})$$

tel que

$$\mathbf{S} \subset \mathbf{A} \subset \mathbf{F} \subset \mathbf{P}.$$

On note $D(\mathbf{P})$ l'ensemble des drapeaux de \mathbf{P}

DÉFINITION 4.11. Un polytope est regulier si son groupe d'isometries agit transitivement sur l'espace des drapeaux $D(\mathbf{P})$. Un polytope regulier est appelle solide platonicien.

THÉORÈME 4.9. A isometrie et homothetie pres, les seuls polytopes reguliers sont le tetraedre (regulier), l'hexaedre (regulier) encore appelle "cube", l'octaedre regulier et l'icosaedre (regulier)