

GRUPPI- AZIONI DI GRUPPI-

- (1) (a) Determinare tutti i sottogruppi del gruppo dei quaternioni

$$\mathcal{Q} = \{1, -1, i, -i, j, -j, k, -k\}$$

con le regole

$$ij = k, \quad jk = i, \quad ki = j, \quad ji = -k, \quad kj = -i, \quad ik = -j$$

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

- (b) Determinare le classi coniugate di  $\mathcal{Q}$ .

SOLUZIONE

- (a) Le  $i^2 = j^2 = k^2 = -1$  ci dicono che gli elementi  $i, j, k$  hanno ordine 4, e quindi anche i loro inversi  $-i, -j, -k$ . In definitiva, gli elementi di  $\mathcal{Q}$  hanno i seguenti ordini:

$$1 \quad \text{ordine 1}$$

$$-1 \quad \text{ordine 2}$$

$$i, j, k, -i, -j, -k \quad \text{ordine 4}$$

Gli ordini dei possibili sottogruppi propri di  $\mathcal{Q}$  sono 1,2,4. C'è un solo stgr. di ordine 2,  $\{id, -1\}$ . Inoltre ci sono tre sottogruppi (ciclici) di ordine 4,

$$H_1 = \{1, -1, i, -i\}, \quad H_2 = \{1, -1, j, -j\}, \quad H_3 = \{1, -1, k, -k\}.$$

che si intersecano nell'unico sottogruppo di ordine 2.

- (b) Le classi sono

$$\{id\}, \quad \{-1\}, \quad \{i, -i\}, \quad \{j, -j\}, \quad \{k, -k\}.$$

Infatti  $C(i) = \{1, -1, i, -i\}$ ,  $C(j) = \{1, -1, j, -j\}$ ,  $C(k) = \{1, -1, k, -k\}$  da cui il numero di coniugati  $c_x$  dell'elemento  $x$  sono

$$c_i = \frac{8}{|C(i)|} = 2, \quad c_j = \frac{8}{|C(j)|} = 2, \quad c_k = \frac{8}{|C(k)|} = 2.$$

- (2) Determinare il numero di anagrammi della parola "MASSIMA".

SOLUZIONE.

MASSIMA  $\in \mathcal{P}_7 = \{\text{parole di 7 lettere}\}$  e  $\mathcal{S}_7$  opera su  $\mathcal{P}_7$ . Allora

$N =$  numero di anagrammi di MASSIMA = cardinalità dell'orbita di MASSIMA ■

che è uguale a  $\frac{|\mathcal{S}_7|}{|St_{MASSIMA}|}$ .

Calcoliamo lo stabilizzatore di MASSIMA:

$$St_{MASSIMA} =$$

$$= \{\sigma \in \mathcal{S}_7 \mid \{\sigma(1), \sigma(6)\} = \{1, 6\}, \quad \{\sigma(3), \sigma(4)\} = \{3, 4\}, \quad \{\sigma(2), \sigma(7)\} = \{2, 7\}\} \blacksquare$$

da cui lo stabilizzatore è il sottogruppo di  $\mathcal{S}_7$  generato da  $(1, 6), (3, 4), (2, 7)$ , ■

ossia

$$\{id, (1, 6), (3, 4), (2, 7), (1, 6)(3, 4), (3, 4)(2, 7), (2, 7)(1, 6), (1, 6)(3, 4)(2, 7)\}$$

e la sua cardinalità è 8. Quindi

$$N = \frac{7!}{8} = 630.$$

- (3) Sia  $G = \mathcal{S}_3$  il gruppo simmetrico su 3 elementi. Se  $x = (1, 2, 3)$ , provare che  $C(x)$  coincide con il gruppo ciclico generato da  $x$ .

SOLUZIONE

Certamente  $(1, 2, 3)$  commuta con se stesso e anche il suo inverso, quindi il sottogruppo generato da  $(1, 2, 3)$  sta in  $C(1, 2, 3)$ . D'altra parte,  $|C(1, 2, 3)|$  è tale che

$$c_{(1,2,3)} = \frac{|\mathcal{S}_3|}{|C(1, 2, 3)|}$$

essendo  $c_{(1,2,3)}$  il numero di coniugati di  $(1, 2, 3)$ , ossia  $2 = \frac{6}{x}$  ossia  $C(1, 2, 3)$  ha 3 elementi. Quindi

$$C(1, 2, 3) = \{id, (1, 2, 3), (1, 3, 2)\}.$$

- (4) Chi è  $C(x)$  nel caso in cui sia  $G = \mathcal{S}_n$  e  $x = (1, 2, 3, \dots, n)$ ?

SOLUZIONE

Di sicuro  $(1, 2, \dots, n)$  permuta con le sue potenze, ossia il sottogruppo generato da  $(1, 2, \dots, n)$ , che ha cardinalità  $n$ , è un sottogruppo di  $C((1, 2, \dots, n))$ . Dico che in realtà il centralizzante  $C(1, 2, \dots, n)$  coincide con tale sottogruppo. Infatti

$$c_{(1,2,\dots,n)} = (n-1)! \quad \text{e} \quad c_{(1,2,\dots,n)} = \frac{|\mathcal{S}_n|}{|C((1, 2, \dots, n))|} = \frac{n!}{x}$$

da cui  $x = n$ .

- (5) Sia  $G$  il gruppo  $\mathcal{S}_3$ . Determinare  $N_G(H)$  se  $H$  è
- (a) il sottogruppo  $\langle(1, 2, 3)\rangle$ ;
  - (b) il sottogruppo  $\langle(1, 2)\rangle$ .

SOLUZIONE

- (a)  $N_G(H) = \{g \in G \mid gHg^{-1} = H\}$ . Nel nostro caso cerco le permutazioni  $\sigma$  di  $\mathcal{S}_3$  tali che  $\sigma h \sigma^{-1} \in H$  per ogni  $h \in \langle(1, 2, 3)\rangle$ . Si tratta dell'intero gruppo  $\mathcal{S}_3$ , dato che il sottogruppo  $\langle(1, 2, 3)\rangle$  è un sottogruppo normale in  $\mathcal{S}_3$ .
- (b) In questo caso  $N_G(H) = H$ .

- (6) Si faccia agire il gruppo  $(\mathbb{Z}, +)$  su  $\mathbb{R}$  per traslazione, ossia ponendo

$$a * x := n + x, \quad a \in \mathbb{Z}, \quad x \in \mathbb{R}.$$

Provare che si tratta di un'azione. Determinare lo stabilizzatore di ogni elemento di  $\mathbb{R}$ . Decidere se l'azione è transitiva.

SOLUZIONE

E' un'azione, perché

$$0 * x = 0 + x = x \quad \forall x \in \mathbb{R}$$

$$(a + b) * x = (a + b) + x = a + (b + x) = a * (b * x)$$

Stabilizzatore  $St_x = \{0\}$ . L'orbita di un elemento  $x \in \mathbb{R}$  è costituita da tutti i numeri del tipo  $n + x$ , al variare di  $n \in \mathbb{Z}$ . Non si tratta quindi di un'azione transitiva, dato che numeri reali che non differiscono per un numero intero stanno in orbite diverse.

- (7) Si faccia agire il gruppo  $(\mathbb{Z}, +)$  su  $\mathbb{R}$  al modo seguente:

$$a * x := (-1)^a x.$$

Provare che si tratta di un'azione. Determinare lo stabilizzatore di un elemento  $x$  di  $\mathbb{R}$ . Determinare l'orbita di ogni elemento.

SOLUZIONE

E' un'azione. Stabilizzatore  $St_x = 2\mathbb{Z}$ . Orbita  $\mathcal{O}(x) = \{\pm x\}$ .

- (8) Sia  $X := \{\text{lati di un cubo}\}$

Si consideri l'azione del gruppo  $(\mathbb{Z}_4, +)$  su  $X$  ottenuta ruotando il cubo attorno alla perpendicolare  $a$  passante per i centri dei lati  $ABCD$  e  $FGHE$  dell'angolo di  $\frac{\pi}{2}$ . Posto  $r :=$  permutazione di  $X$  indotta da questa rotazione, l'azione in questione è

$$\begin{aligned} \varphi : \mathbb{Z}_4 &\longrightarrow \mathcal{S}_X \\ \varphi(m) &= r^m. \end{aligned}$$

Studiare questa azione (orbite, stabilizzatori, ecc. ) e verificare il teorema di Burnside sul numero di orbite.

## SOLUZIONE

Le orbite sono tre ,

$$\mathcal{O}_1 = \{AB, BC, CD, AD\}, \quad \mathcal{O}_2 = \{BF, CG, DH, AE\}, \quad \mathcal{O}_3 = \{EF, FG, GH, HE\}. \blacksquare$$

Controlliamo questo fatto con il teorema di Burnside.

$$X_{\bar{0}} = \{x \in X \mid r^0(x) = x\}$$

Chiaramente  $X_0$  è costituita da tutti i lati, ossia  $|X_0| = 12$ . Per ogni altro elemento  $\bar{a} \in \mathbb{Z}_4$

$$X_{\bar{a}} = \{x \in X \mid r^a(x) = x\} = \emptyset$$

ossia  $|X_{\bar{a}}| = 0$ . In definitiva, il numero  $s$  di orbite è (in virtù del t. di Burnside)

$$s = \frac{1}{|\mathbb{Z}_4|} \sum_{\bar{a} \in \mathbb{Z}_4} |X_{\bar{a}}| = \frac{1}{4}(12 + 0 + 0 + 0 + 0) = 3.$$

Lo stabilizzatore di un qualunque elemento di  $X$  (cioè di qualunque lato) è il solo elemento  $0 \in \mathbb{Z}_4$ .

Dalla  $|G| = |\mathcal{O}(x)| \cdot |St_x|$  si ricava la cardinalità di ogni orbita (come si era già visto già geometricamente)

$$|\mathbb{Z}_4| = 4 = |\mathcal{O}(x)| \cdot 1$$

ossia ogni orbita ha esattamente 4 elementi.

- (9) Sia  $X$  la sfera unitaria di  $\mathbb{R}_3$ , sia  $G$  il gruppo ortogonale  $SO_3$ . Si ha un'azione naturale di  $SO_3$  su  $X$ , dato che  $SO_3$  conserva le distanze: una matrice  $A \in (S)_3$  manda un vettore unitario  $x \in X$  nel vettore unitario  $Ax$ . Studiare questa azione.

## SOLUZIONE

- (a) L'orbita di un qualunque vettore  $x \in X$  è l'intera sfera  $X$ . Infatti due qualunque elementi  $x$  e  $y$  di  $X$  individuano un piano e una opportuna rotazione di  $\mathbb{R}^3$  attorno all'asse per 0 perpendicolare al piano dei due vettori porta  $x$  in  $y$ . Ciò vuol dire che due qualunque elementi di  $X$  stanno nella stessa orbita. L'azione è quindi transitiva.
- (b) Calcoliamo lo stabilizzatore del vettore  $e_1 = (1, 0, 0)^T$  della base standard di  $\mathbb{R}^3$ . Se  $A \in SO_3$  fissa  $e_1$  (ossia se  $A \in St_{e_1}$ ) allora

$$Ae_1 = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

implica  $a_{11} = 1, a_{21} = 0, a_{31} = 0, a_{11}^2 + a_{12}^2 + a_{13}^2 = 1$  da cui, essendo  $a_{11} = 1$  segue  $a_{12} = a_{13} = 0$ . La matrice  $A$  è quindi una matrice del tipo

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & b_{22} & b_{23} \\ 0 & b_{32} & b_{33} \end{pmatrix}$$

con

$$B = \begin{pmatrix} b_{22} & b_{23} \\ b_{32} & b_{33} \end{pmatrix}$$

matrice appartenente a  $S0_2$ . Quindi lo stabilizzatore di  $e_1$  è la copia standard di  $S0_2$  dentro  $S0_3$ . Dato che punti appartenenti alla stessa orbita hanno stabilizzatori coniugati, possiamo concludere dicendo che lo stabilizzatore di un *qualunque* vettore unitario è un sottogruppo isomorfo a  $S0_2$ .