

STRUCTURES ALGÈBRIQUES

15.1 LOI DE COMPOSITION INTERNE

15.1.1 Définitions

Définition 15.1 – Soit E un ensemble. On appelle **loi de composition interne sur E** toute application de $E \times E$ dans E .

Une telle loi est souvent notée $*$, \star , $+$ ou encore \times . Et au lieu d'utiliser la notation standard $*(x, y)$ pour l'image du couple (x, y) par l'application $*$, on note plutôt $x*y$ (ou alors $x \star y, x + y$ ou $x \times y$).

Remarque

L'aspect application est généralement peu important, ce qu'il faut retenir c'est qu'une loi de composition interne est un moyen de définir, à partir de deux éléments de E , un troisième élément de E .

Exemples 15.2

- ▶ La somme $(x, y) \mapsto x + y$ et le produit $(x, y) \mapsto xy$ sont des lois de composition interne sur \mathbf{R} , mais aussi sur \mathbf{C} , sur \mathbf{Z} , sur \mathbf{Q} ou sur \mathbf{N} .
- ▶ La différence $(x, y) \mapsto x - y$ est une loi de composition interne sur $\mathbf{C}, \mathbf{R}, \mathbf{Q}$ et \mathbf{Z} mais pas sur \mathbf{N} puisque la différence de deux entiers naturels peut être négative.
- ▶ Sur l'ensemble $\mathcal{P}(E)$ des parties de E , on a deux lois de composition qui sont $(A, B) \mapsto A \cap B$ et $(A, B) \mapsto A \cup B$.
- ▶ L'ensemble $\mathcal{M}_n(\mathbf{K})$ est muni de deux lois de composition internes, qui sont la somme et le produit.
- ▶ Sur l'ensemble $\mathcal{F}(\mathbf{R}, \mathbf{R})$ des fonctions de \mathbf{R} dans \mathbf{R} , la somme $(f, g) \mapsto f + g$ et la composition $(f, g) \mapsto f \circ g$ sont deux lois de composition internes.

⚠ Attention !

Ceci ne signifie pas que toute loi nommée $+$ est automatiquement la somme telle que vous la connaissez !

Remarque. Un couple $(E, *)$ formé d'un ensemble E et d'une loi de composition interne sur E est parfois appelé un magma. Cette appellation est un peu vieillote, mais vous pourriez la rencontrer dans certains livres. Cela dit, elle n'apparaît nulle part dans les programmes, et je ne l'utiliserai jamais.

Définition 15.3 – Soit E un ensemble muni d'une loi de composition interne $*$. On dit que la loi $*$ est :

1. **commutative** si $\forall (x, y) \in E^2, x * y = y * x$
2. **associative** si $\forall (x, y, z) \in E^3, x * (y * z) = (x * y) * z$.

Autrement dit

Une loi associative est une loi dans laquelle il n'y a pas besoin de parenthèses lorsqu'on enchaîne plusieurs symboles $*$.

Exemples 15.4

- ▶ Sur \mathbf{C} (et donc sur $\mathbf{R}, \mathbf{Q}, \mathbf{Z}$ et \mathbf{N}), la somme et le produit sont à la fois associatifs et commutatifs.
- ▶ La différence n'est pas commutative sur \mathbf{Z} car $2 - 3 \neq 3 - 2$. Elle n'est pas non plus associative car $1 - (1 - 1) \neq (1 - 1) - 1$.
- ▶ L'union et l'intersection sont commutatives et associatives sur $\mathcal{P}(E)$.
- ▶ Sur $\mathcal{F}(\mathbf{R}, \mathbf{R})$ la composition est associative¹, mais elle n'est pas commutative. Par exemple, si $f : x \mapsto x + 1$ et $g : x \mapsto x^2$, alors $f \circ g \neq g \circ f$.
- ▶ La somme de matrices est associative et commutative, le produit est associatif mais n'est pas commutatif si $n \geq 2$ car $E_{1,2}E_{2,1} = E_{1,1} \neq E_{2,2} = E_{2,1}E_{1,2}$.

¹ Ceci a déjà été prouvé plus tôt.

Dans le cas d'un ensemble E fini, on peut représenter une loi de composition interne $*$ sur E par un tableau à double entrée :

	a	b	c
a	$a * a$	$a * b$	$a * c$
b	$b * a$	$b * b$	$b * c$
c	$c * a$	$c * b$	$c * c$

ou

	0	1	2
0	0	1	2
1	1	2	0
2	2	0	1

La commutativité est alors facile à lire sur le tableau : il faut² qu'il y ait une symétrie par rapport à la diagonale.

L'associativité en revanche ne s'y lit pas de manière simple.

² Sous réserve qu'on ait bien mis les éléments de E dans le même ordre sur les lignes et les colonnes.

Définition 15.5 – Soit E un ensemble muni de deux lois de composition internes \oplus et $*$. On dit que $*$ est **distributive** par rapport à \oplus si

$$\forall (x, y, z) \in E^3, x * (y \oplus z) = (x * y) \oplus (x * z) \text{ et } (x \oplus y) * z = (x * z) \oplus (y * z).$$

Remarque

Ces deux propriétés sont appelées distributivité à gauche et distributivité à droite, mais nous n'aurons pas besoin de les distinguer.

Exemples 15.6

Dans \mathbf{R} ou dans \mathbf{C} , le produit est distributif par rapport à la somme.

De même dans $\mathcal{M}_n(\mathbf{R})$ ou $\mathcal{M}_n(\mathbf{C})$.

Dans $\mathcal{P}(E)$, \cup est distributif par rapport à \cap et \cap est distributif par rapport à \cup .

Une récurrence facile prouve que lorsque $*$ est distributive par rapport à \oplus , et que \oplus est associative, alors pour tout $n \in \mathbf{N}^*$, tous $y_1, \dots, y_n \in E^n$, et tout $x \in E$,

$$x * (y_1 \oplus y_2 \oplus \dots \oplus y_n) = (x * y_1) \oplus \dots \oplus (x * y_n).$$

15.1.2 Éléments neutres, inversibilité

Définition 15.7 – Soit E un ensemble muni d'une loi de composition interne $*$. On dit que $e \in E$ est un **élément neutre** pour $*$ si

$$\forall x \in E, x * e = e * x = x.$$

Commutativité

Bien entendu, si la loi $*$ est commutative, on peut se contenter de vérifier une seule des deux égalités $e * x = x$ ou $x * e = x$.

Proposition 15.8 : Soit E un ensemble muni d'une loi de composition interne $*$. Si un élément neutre existe, alors il est unique.

Démonstration. Supposons qu'il existe deux éléments neutres e_1 et e_2 . Alors, puisque e_1 est neutre, $e_1 * e_2 = e_2$.

Mais puisque e_2 est neutre, $e_1 * e_2 = e_1$. Et donc $e_1 = e_2$. \square

Exemples 15.9

► Dans \mathbf{C} , \mathbf{R} , \mathbf{Q} ou \mathbf{Z} , 0 est l'élément neutre pour l'addition et 1 est l'élément neutre pour la multiplication.

► Dans $\mathcal{P}(E)$, E est l'élément neutre pour l'intersection et \emptyset est l'élément neutre pour l'union.

► $\text{id}_{\mathbf{R}}$ est l'élément neutre de $\mathcal{F}(\mathbf{R}, \mathbf{R})$ pour la composition \circ .

► I_n est l'élément neutre de $\mathcal{M}_n(\mathbf{R})$ pour la multiplication, et la matrice nulle est l'élément neutre pour l'addition.

Remarque

Cet exemple nous montre que pour un ensemble muni de plusieurs lois, il est important de préciser de quelle loi on parle lorsqu'on parle d'élément neutre.

Définition 15.10 – Soit E un ensemble muni d'une loi de composition interne $*$ possédant un élément neutre e .

Un élément $x \in E$ est dit **inversible** si il existe $y \in E$ tel que $x * y = y * x = e$.

Exemple 15.11

► Dans \mathbf{C} , tout élément est inversible pour l'addition, car on a toujours $x + (-x) = (-x) + x = 0$.

Et de même, tout élément non nul est inversible pour la multiplication car $x \times \frac{1}{x} = \frac{1}{x} \times x = 1$.

En revanche, 0 n'est pas inversible pour la multiplication car pour tout $y \in \mathbf{C}$, $0 \times y = y \times 0 = 0 \neq 1$.

► Dans $\mathcal{F}(\mathbf{R}, \mathbf{R})$ un élément f est inversible pour \circ si et seulement si c'est une bijection.

En effet, f est inversible si et seulement si il existe $g : E \rightarrow E$ telle que $\begin{cases} g \circ f = \text{id}_{\mathbf{R}} \\ f \circ g = \text{id}_{\mathbf{R}} \end{cases}$.

Nous savons que c'est vrai si et seulement si f est inversible, et alors g est la bijection réciproque de f .

Proposition 15.12 : Soit E un ensemble muni d'une loi de composition interne **associative** $*$ possédant un élément neutre e .

Si $x \in E$ est inversible, alors il existe un **unique** $y \in E$ tel que $x * y = y * x = e$. Cet élément y est alors appelé **l'inverse de x** , et on le note x^{-1} .

Démonstration. Supposons que $y_1 * x = y_2 * x = e$ et $x * y_1 = x * y_2 = e$.

Alors $(y_1 * x) * y_2 = e * y_2 = y_2$.

Mais d'autre part, la loi étant associative, $(y_1 * x) * y_2 = y_1 * (x * y_2) = y_1 * e = y_1$.

Et donc $y_1 = y_2$. \square

Remarques. ► Si x est inversible, alors on a $x * x^{-1} = x^{-1} * x = e$, de sorte que x^{-1} est inversible, et son inverse est x . Autrement dit : $(x^{-1})^{-1} = x$.

► L'élément neutre e est toujours inversible et égal à son propre inverse puisque $e * e = e$.

► Dans $\mathcal{M}_n(\mathbf{K})$ muni de la multiplication, on retrouve exactement la définition de matrice inversible.

Proposition 15.13 : Soit E un ensemble muni d'une loi associative $*$, d'élément neutre e .

Si x et y sont inversibles, alors $x * y$ est encore inversible et $(x * y)^{-1} = y^{-1} * x^{-1}$.

Démonstration. Il suffit de vérifier que $y^{-1} * x^{-1}$ est bien l'inverse de $x * y$. Or on a

$$(y^{-1} * x^{-1}) * (x * y) = y^{-1} * (x^{-1} * x) * y = y^{-1} * e * y = y^{-1} * y = e.$$

Et de même, $(x * y) * (y^{-1} * x^{-1}) = e$. \square

Proposition 15.14 : Soit E un ensemble muni d'une loi de composition interne associative $*$, et soit x un élément inversible. Alors

$$\forall (y, z) \in E^2, x * y = x * z \Rightarrow y = z \text{ et } y * x = z * x \Rightarrow y = z.$$

On dit alors que x est **régulier**, ce qui signifie qu'on peut «simplifier» par x .

Commutativité

Encore une fois, si la loi $*$ est commutative, il suffit de prouver l'une des deux égalités

$$y * x = e \text{ ou } x * y = e.$$

Plus généralement

Ceci reste valable dans $\mathcal{F}(E, E)$, où E est un ensemble non vide quelconque, muni de la composition des applications.

Terminologie

Un tel ensemble E est parfois appelé un monoïde. Comme pour les magmas, il s'agit là d'une terminologie que je n'utilise pas, ou peu.

Démonstration. Si $x * y = x * z$, alors en multipliant à gauche par x^{-1} , il vient

$$x^{-1} * (x * y) = x^{-1} * (x * z) \Leftrightarrow (x^{-1} * x) * y = (x^{-1} * x) * z \Leftrightarrow e * y = e * z \Leftrightarrow y = z.$$

On prouve de même que $y * x = z * x \Rightarrow y = z$. \square

Exemple 15.15

Soit $A \in \mathcal{P}(E)$ non vide³. Alors $A \cup \emptyset$ et $A \cup A$ sont égaux.

Puisque $A \neq \emptyset$, la proposition précédente prouve donc que A n'est pas inversible pour l'union (car il n'est pas régulier).

Et donc \emptyset est le seul élément de $\mathcal{P}(E)$ inversible pour la loi \cup .

«Mais j'ai le droit ?»

J'entends souvent cette question : ai-je le droit de multiplier (à gauche) par x^{-1} des deux côtés de l'égalité ? Bien entendu : dire que deux éléments sont égaux, c'est que ce sont les mêmes ! Et donc si vous leur appliquez la même transformation, vous obtenez encore les mêmes éléments !

³ Ce qui suppose bien entendu E non vide.

15.1.3 Partie stable, itérées d'un élément

Définition 15.16 – Soit E un ensemble muni d'une loi de composition interne $*$, et soit $A \subset E$.

On dit que A est **stable** par $*$ si $\forall (x, y) \in A^2, x * y \in A$.

Dans ce cas, on appelle restriction de la loi $*$ à A la loi de composition interne définie sur A par $(x, y) \mapsto x * y$.

Remarque. Si $*$ est associative (resp. commutative), alors sa restriction à A l'est également (mais la réciproque est fautive).

En revanche, si $*$ possède un élément neutre dans E , il se peut que ce ne soit pas le cas dans A . Par exemple, dans $\mathcal{M}_n(\mathbf{R})$, l'ensemble des matrices non inversibles est stable par la multiplication, mais ne contient pas d'élément neutre.

Enfin, un élément de A peut avoir un inverse pour la loi $*$, mais si cet inverse n'est pas dans A , x n'a pas d'inverse pour la restriction de $*$ à A .

Rappel

Nous avons prouvé qu'un produit AB de deux matrices de $\mathcal{M}_n(\mathbf{K})$ est inversible si et seulement si A et B le sont.

Définition 15.17 – Soit E un ensemble muni d'une loi interne associative $*$ et d'élément neutre e , et soit $x \in E$. On note alors

$$x^0 = e \text{ et pour tout } n \in \mathbf{N}, x^{n+1} = x^n * x.$$

Plus simplement, pour tout $n \in \mathbf{N}^*$, $x^n = \underbrace{x * x * \dots * x}_{n \text{ fois}}$.

S'il y a ambiguïté sur la loi, on note parfois x^{*n} au lieu de x^n .

Dans toute la suite de cette partie, on suppose que E est muni d'une loi de composition $*$ associative, et possédant un élément neutre e .

Proposition 15.18 : Soit $x \in E$. Alors pour tout $(m, n) \in \mathbf{N}^2, x^m * x^n = x^{m+n}$.

Démonstration. Prouvons par récurrence sur $n \in \mathbf{N}$ la proposition

$$\mathcal{P}(n) : \forall m \in \mathbf{N}, x^{m+n} = x^m * x^n.$$

Pour $n = 0$, c'est évident.

Supposons donc $\mathcal{P}(n)$ vraie, et soit $m \in \mathbf{N}$. Alors

$$x^m * x^{n+1} = x^m * x^n * x = x^{m+n} * x = x^{m+n+1}.$$

Donc par récurrence, $\forall (m, n) \in \mathbf{N}^2, x^{m+n} = x^m * x^n$. \square

Remarque

La définition aurait encore du sens pour une loi qui n'est pas associative, mais alors la plupart des propriétés qu'on connaît pour les puissances ne seraient plus valables, par exemple on n'aurait plus nécessairement $x * x^2 = x^3$.

Proposition 15.19 : Soit $x \in E$, inversible. Alors pour tout $n \in \mathbf{N}$, x^n est inversible, et $(x^n)^{-1} = (x^{-1})^n$.
On note alors x^{-n} au lieu de $(x^{-1})^n$

Démonstration. Par récurrence sur n . Pour $n = 0$, c'est évident.
Supposons x^n inversible, d'inverse $(x^{-1})^n$. Alors $x^{n+1} = x^n * x$ est inversible car produit d'inversibles, et

$$(x^{n+1})^{-1} = (x^n * x)^{-1} = x^{-1} * (x^n)^{-1} = x^{-1} * (x^{-1})^n = (x^{-1})^{n+1}.$$

□

Proposition 15.20 : Soit $x \in E$ inversible. Alors pour tout $(m, n) \in \mathbf{Z}^2$, $x^{m+n} = x^m * x^n$.

Démonstration. Soient $(m, n) \in \mathbf{Z}^2$:

- ▶ si $(m, n) \in \mathbf{N}^2$, c'est déjà fait.
- ▶ si m et n sont négatifs : alors

$$x^m * x^n = (x^{-1})^{-m} * (x^{-1})^{-n} = (x^{-1})^{-n-m} = x^{m+n}.$$

- ▶ si $m \geq 0$ et $n \leq 0$. Dans le cas où $m+n \geq 0$, alors $m = (m+n) + (-n)$ avec $m+n \in \mathbf{N}$ et $-n \in \mathbf{N}$, donc

$$x^m * x^n = x^{m+n} * x^{-n} * x^n = x^{m+n}.$$

Et si $m+n \leq 0$, alors $-n = m + (-n-m)$, avec $m \in \mathbf{N}$ et $-n-m \in \mathbf{N}$, si bien que

$$x^m * x^n = x^m * (x^{-1})^{-n} = x^m * (x^{-1})^m * (x^{-1})^{-n-m} = (x^{-1})^{-n-m} = x^{m+n}.$$

- ▶ On traite de manière similaire le cas $m \leq 0, n \geq 0$, ou on peut remarquer que grâce au cas précédent, mais appliqué à x^{-1} , car $-m \geq 0, -n \leq 0$ et $(-m) + (-n) \geq 0$,

$$x^m * x^n = (x^{-1})^{-m} * (x^{-1})^{-n} = (x^{-1})^{-m-n} = x^{m+n}.$$

□

Remarques. Notons que cette preuve justifie, a posteriori, la validité de ces formules pour les composées de bijections ou pour les puissances de matrices inversibles.

- ▶ Une conséquence immédiate est que toutes les puissances⁴ de x commutent entre elles puisque $m+n = n+m$.

⁴ Positives ou négatives (lorsqu'elles existent).

Proposition 15.21 : Soit E un ensemble muni d'une loi de composition associative $*$, possédant un élément neutre, et soit $x \in E$.

Alors $\{x^n, n \in \mathbf{N}^*\}$ est la plus petite (au sens de l'inclusion) partie de E stable par $*$ et contenant x .

Si de plus x est inversible, alors $\{x^n, n \in \mathbf{Z}\}$ est également stable.

Autrement dit

Il s'agit d'une partie stable par $*$, qui contient x , et contenue dans toute autre partie de E stable par $*$ et contenant x .

Cela signifie qu'une partie de E qui contient a et qui est stable par $*$ doit contenir toutes les puissances (positives) de x .

Démonstration. La proposition qui précède nous dit que le produit de deux puissances⁵ de x est encore une puissance de x , ce qui prouve la stabilité de ces deux ensembles.

⁵ Positives, ou négatives lorsque ceci a un sens.

Supposons que F soit une partie de E , stable par $*$ et telle que $x \in F$. Alors $x^2 = x * x \in F$, et une récurrence triviale prouve que pour tout $n \in \mathbf{N}^*$, $x^n \in F$.

Et donc $\{x^n, n \in \mathbf{N}^*\} \subset F$.

□

15.2 GROUPES

15.2.1 Définition

Définition 15.22 – Soit G un ensemble et $*$ une loi de composition interne sur G . On dit que $(G, *)$ est un **groupe** si :

1. La loi $*$ est associative : $\forall(x, y, z) \in G^3, x * (y * z) = (x * y) * z$
2. Il existe un élément neutre e pour la loi $*$: $\exists e \in G, \forall x \in G, x * e = e * x = x$
3. Tout élément de G est inversible pour $*$: $\forall x \in G, \exists y \in G, x * y = y * x = e$.

Rappelons que nous avons prouvé précédemment qu'alors l'élément neutre e et l'inverse x^{-1} de x sont nécessairement uniques.

Si de plus la loi $*$ est commutative, on dit que G est un **groupe commutatif**, ou un **groupe abélien**⁶.

⁶ En référence à Niels Henrik Abel, mathématicien norvégien (1802–1829).

Exemples 15.23

- ▶ $(\mathbf{Z}, +)$, $(\mathbf{Q}, +)$, $(\mathbf{R}, +)$ et $(\mathbf{C}, +)$ sont des groupes abéliens.
- ▶ (\mathbf{Q}^*, \times) , (\mathbf{R}^*, \times) et (\mathbf{C}^*, \times) sont des groupes abéliens.
- ▶ $(\mathcal{M}_{n,p}(\mathbf{K}), +)$ est un groupe abélien.
- ▶ $(GL_n(\mathbf{K}), \times)$ est un groupe, non abélien⁷ dès que $n \geq 2$.

⁷ Vérifiez par exemple que $I_n + E_{1,2}$ et $I_n + E_{2,1}$ sont inversibles mais ne commutent pas.

Remarque. Notons que lorsqu'on travaille dans un groupe G , si $x \in G$ et si on a $y \in G$ tel que $x * y = e_G$, alors automatiquement⁸ $y = x^{-1}$, pas besoin de vérifier que $y * x = e$.

Par convention, on note généralement multiplicativement la loi d'un groupe non commutatif (c'est-à-dire $x \cdot y$), et on note alors 1_G ou plus simplement 1 son élément neutre.

Pour les groupes abéliens, on note plutôt la loi additivement : $x + y$. Dans ce cas, on note 0_G ou 0 l'élément neutre, $-x$ l'inverse de x et nx au lieu de x^n .

Ces notations ne sont pas généralement source de confusion, et si un tel risque existe, le contexte sera très clair (notamment dans un énoncé).

Remarque

Noter additivement un groupe abélien n'est pas une obligation. Mais en revanche, on évitera de noter $+$ une loi de composition qui n'est pas commutative.

L'étude systématique des groupes, qu'on abordera à peine⁹ en prépa, est en réalité un gros morceau des mathématiques du XX^{ème} siècle.

Un résultat fameux est le théorème de classification des groupes finis¹⁰ dits «simples», dont la preuve complète tient quelques milliers à quelques dizaines de milliers de pages, et surtout est trop complexe pour qu'une seule personne puisse en comprendre l'intégralité.

⁹ Pas du tout en sup et guère plus en spé.

¹⁰ C'est-à-dire de cardinal fini.

Proposition 15.24 : Si E est un ensemble, on note $\mathfrak{S}(E)$ (ou $S(E)$) l'ensemble des bijections de E dans E .

Alors $(\mathfrak{S}(E), \circ)$ est un groupe, non commutatif dès que E contient au moins trois éléments. Ce groupe est appelé **groupe symétrique sur E** , et ses éléments sont nommés **permutations** de E .

Pour $n \in \mathbf{N}^*$, on note \mathfrak{S}_n (ou S_n) le groupe symétrique sur $E = \llbracket 1, n \rrbracket$.

S ou \mathfrak{S} ?

Mais quelle est donc cette drôle de lettre ? C'est un S majuscule dans une écriture gothique appelée *Fraktur*, très usitée en Allemagne au XIX^{ème} et au début du XX^{ème}, époque où l'école mathématique allemande s'est montrée très prolifique, et à qui nous devons un certain nombre de notations.

Par ailleurs, vous avez certainement déjà rencontré cette écriture : elle est intensivement utilisée dans *Astérix et les Goths*.

Démonstration. Il est clair que \circ est une loi de composition interne sur $\mathfrak{S}(E)$, la composée de deux bijections étant encore une bijection.

La composition des applications est toujours associative, et id_E est clairement l'élément neutre pour \circ .

Enfin, pour $\sigma \in \mathfrak{S}(E)$, la bijection réciproque σ^{-1} de σ est bien l'inverse de σ , puisque, par définition, $\sigma \circ \sigma^{-1} = \sigma^{-1} \circ \sigma = \text{id}_E$.

Donc $(\mathfrak{S}(E), \circ)$ est bien un groupe.

Si E contient au moins trois éléments distincts x, y et z , notons $f : E \rightarrow E$ l'application qui échange x et y et laisse fixe tous les autres éléments de E , et notons de même g l'application qui permute y et z .

Les deux applications f et g sont bijectives¹¹, car $f \circ f = \text{id}_E$ et $g \circ g = \text{id}_E$.

¹¹ Et même égales à leur propre bijection réciproque.

Or, $(f \circ g)(x) = f(x) = y$ et $(g \circ f)(x) = g(y) = z$, donc $f \circ g \neq g \circ f$.
 On en déduit donc que $\mathfrak{S}(E)$ n'est pas commutatif. □

Exercice
 Prouver qu'en revanche, si E est de cardinal 1 ou 2, alors $\mathfrak{S}(E)$ est commutatif.

Par abus de langage, s'il n'y a pas de confusion possible sur la loi, on dit que G est un groupe (au lieu de « $(G, *)$ est un groupe»).
 Généralement, la loi d'un groupe est notée multiplicativement, et on note xx' le produit de x et x' (plutôt que $x \times x'$, $x * x'$, etc).
 Pour les groupes commutatifs, on préfère généralement utiliser la notation additive : $x + x'$.
 Et dans ce cas, pour $x \in G$ et $n \in \mathbb{Z}$, on note $n \cdot x$ (ou tout simplement nx) au lieu de x^n .

Notons également que tout ce qui a été dit sur l'inverse dans un ensemble muni d'une loi de composition associative et admettant un élément neutre reste valable dans un groupe.

Si (G, \cdot) est un groupe, alors pour tout $g \in G$, l'application $f_g : \begin{matrix} G & \longrightarrow & G \\ x & \longmapsto & g \cdot x \end{matrix}$ est bijective.

En effet, si $g \cdot x = g \cdot y$, alors après multiplication par g^{-1} , il vient $x = y$, donc f_g est injective. Et pour $y \in G$, on a $y = gg^{-1}x = f_g(g^{-1}x)$, donc f_g est surjective.

De même, $x \mapsto xg$ est bijective.

Ceci signifie que dans la table de multiplication d'un groupe fini, sur chaque ligne et chaque colonne se trouve une et une seule fois chaque élément.

Exemple 15.25 Groupes de cardinal 2 et 3, ou baby sudokus

Soit $E = \{e, a\}$ un groupe à deux éléments, d'élément neutre e .
 Puisque e est élément neutre, le début de sa table de multiplication est nécessaire-

ment donné par :

	e	a
e	e	a
a	a	?

Mais la seconde ligne (ou la seconde colonne) doit contenir un e , donc $? = e$.

Et donc la table de multiplication de E est

	e	a
e	e	a
a	a	e

On notera que cette table «ressemble beaucoup» (nous dirons bientôt que ces groupes sont isomorphes) à celle de $\{-1, 1\}$ muni de la multiplication :

	1	-1
1	1	-1
-1	-1	1

De même, si $G = \{e, a, b\}$ est un groupe de cardinal 3 et d'élément neutre e , alors

toujours parce que e est neutre, on a :

	e	a	b
e	e	a	b
a	a	? ₁	? ₂
b	b	? ₃	? ₄

La suite est alors un rapide jeu de sudoku : la deuxième colonne doit contenir exactement un b (parce que $x \mapsto x * a$ est bijective), et puisque la troisième ligne contient déjà un b , ?₃ $\neq b$. Donc ?₁ = b , et ainsi de suite.

Donc la table de multiplication de G est

	e	a	b
e	e	a	b
a	a	b	e
b	b	e	a

Notons que nous connaissons déjà cette table : c'est celle de $\mathbf{U}_3 = \{1, j, j^2\}$ muni

de la multiplication :

	1	j	j^2
1	1	j	j^2
j	j	j^2	$j^3 = 1$
j^2	j^2	1	$j^4 = j$

Remarque
 Nous étions partis du fait que E était un groupe, donc nous avons supposé l'associativité, et sommes donc en train de dire qu'il existe **au plus** une LCI sur E qui en fait un groupe de neutre e .
 Si on veut prouver que cette table de multiplication définit bien une structure de groupe sur E (ce qui est le cas), il faut vérifier l'associativité, qui ne se voit pas facilement sur la table.
 On note qu'alors le groupe obtenu est commutatif, c'est-à-dire qu'un groupe de cardinal 2 est abélien.

Définition 15.26 – Soient (G_1, \star_1) et (G_2, \star_2) deux groupes. Alors, on définit une loi de composition interne $*$ sur $G_1 \times G_2$ en posant

$$\forall (g_1, g_2) \in G_1 \times G_2, \forall (g'_1, g'_2) \in G_1 \times G_2, (g_1, g_2) * (g'_1, g'_2) = (g_1 \star_1 g'_1, g_2 \star_2 g'_2).$$

Proposition 15.27 : Muni de la loi de composition ci-dessus, $G_1 \times G_2$ est un groupe, qu'on appelle **produit direct** de G_1 et G_2 .
De plus, $(G_1 \times G_2, *)$ est abélien si et seulement si (G_1, \star_1) et (G_2, \star_2) le sont.

Démonstration. Soit $(x_1, x_2), (y_1, y_2)$ et (z_1, z_2) trois éléments de $G_1 \times G_2$. Alors

$$((x_1, x_2) * (y_1, y_2)) * (z_1, z_2) = (x_1 \star_1 y_1, x_2 \star_2 y_2) * (z_1, z_2) = ((x_1 \star_1 y_1) \star_1 z_1, (x_2 \star_2 y_2) \star_2 z_2).$$

De même, $(x_1, x_2) * ((y_1, y_2) * (z_1, z_2)) = (x_1 \star_1 (y_1 \star_1 z_1), x_2 \star_2 (y_2 \star_2 z_2))$ et alors par associativité de \star_1 et \star_2 , ces deux éléments sont égaux. Donc $*$ est associative.

Il est évident que (e_{G_1}, e_{G_2}) est élément neutre de $*$.

Enfin, pour $(x_1, x_2) \in G_1 \times G_2$, on a

$$(x_1, x_2) * (x_1^{-1}, x_2^{-1}) = (x_1 \star_1 x_1^{-1}, x_2 \star_2 x_2^{-1}) = (e_{G_1}, e_{G_2})$$

et de même $(x_1^{-1}, x_2^{-1}) * (x_1, x_2) = (e_{G_1}, e_{G_2})$.

Et donc (x_1, x_2) est inversible, d'inverse (x_1^{-1}, x_2^{-1}) .

Donc $G_1 \times G_2$ est un groupe.

Il est aisé de constater que si \star_1 et \star_2 sont commutatives, alors $*$ l'est.

Et inversement, si $*$ est commutative, alors pour tout $(x, y) \in G_1^2$,

$$(x, e_{G_2}) * (y, e_{G_2}) = (y, e_{G_2}) * (x, e_{G_2}) \Leftrightarrow (x \star_1 y, e_{G_2}) = (y \star_1 x, e_{G_2}) \Leftrightarrow x \star_1 y = y \star_1 x.$$

Donc \star_1 est commutative, et de même pour \star_2 . □

15.2.2 Sous-groupe

Définition 15.28 – Soit $(G, *)$ un groupe, et soit H une partie non vide de G . On dit que H est un **sous-groupe** de G si H est stable par $*$ et que $(H, *)$ est un groupe.

Pour tout groupe G , G et $\{e_G\}$ sont des sous-groupes de G , appelés sous-groupes triviaux. À l'inverse, on appelle sous-groupe propre de G tout sous-groupe non trivial de G .

A priori, pour prouver qu'une partie H de G est un sous-groupe, il faudrait de nouveau prouver les trois axiomes définissant un groupe (et notamment l'associativité, qui est généralement de loin le moins plaisant des trois). Les propositions qui suivent nous disent qu'on peut faire mieux :

Proposition 15.29 : Soit $(G, *)$ un groupe et $H \subset G$. Alors H est un sous-groupe de G si et seulement si :

1. $\forall (h, h') \in H^2, h * h' \in H$
2. $e_G \in H$
3. $\forall h \in H, h^{-1} \in H$.

Terminologie

On dit que H est stable par passage à l'inverse.

Démonstration. \Rightarrow Supposons que H soit un sous-groupe de G .

Alors par définition, H est stable pour le produit, donc le point 1) est évident.

De plus, H possède un élément neutre e_H . La définition ne demande pas à ce qu'il s'agisse de l'élément neutre e_G de G , mais en réalité, puisque $e_H \in G$, $e_H * e_G = e_H$.

D'autre part, e_H étant élément neutre de H , $e_H * e_H = e_H = e_G * e_H$. Et donc par régularité

de $e_H, e_G = e_H$.

De même, si $h \in H$, alors h possède un inverse $h' \in H$, qui est donc nécessairement un inverse de h dans le groupe G , puisqu'il vérifie $h * h' = h' * h = e_G$.

Mais un tel inverse est unique dans G , donc $h^{-1} = h' \in H$.

⇐ Réciproquement, si H satisfait aux conditions 1), 2) et 3), montrons que c'est un sous-groupe de G .

La condition 1) traduit la stabilité de H pour la loi $*$.

L'associativité de la loi $*$ restreinte à H est évidente.

Si $e_G \in H$, alors on a toujours, $\forall h \in H, e_G * h = h * e_G = h$, et donc e_G est l'élément neutre de H .

Enfin, pour tout $h \in H$, l'élément h^{-1} , qui est bien dans H vérifie $h * h^{-1} = h^{-1} * h = e_G$, et donc h est inversible.

Ainsi, H satisfait bien à toutes les hypothèses de groupe. \square

Remarque. On peut remplacer la condition $e_G \in H$ par « H non vide».

En effet dans ce cas, si les deux points 1) et 3) sont vérifiés, alors dès que H contient un élément h , il contient aussi h^{-1} et donc $hh^{-1} = e$.

Sauf qu'en pratique, pour prouver qu'une partie est non vide, le plus simple est de prouver qu'elle contient e_G (qui appartient donc à tous les sous-groupes de G).

On peut donner un énoncé un peu plus court, mais en pratique pas beaucoup plus facile à utiliser :

Corollaire 15.30 (Caractérisation des sous-groupes) : Soit G un groupe et $H \subset G$. Alors H est un sous-groupe de G si et seulement si :

1. H est non vide
2. $\forall (x, y) \in H^2, x * y^{-1} \in H$.

Méthode

En général, pour prouver que H est non vide, le plus simple est de prouver qu'il contient e_G , qui doit appartenir à tout sous-groupe.

Démonstration. Si H est un sous-groupe de G , alors il est non vide car $e_G \in H$ et pour tout $(x, y) \in H^2, y^{-1} \in H$ et donc $x * y^{-1} \in H$.

Inversement, supposons que les points 1) et 2) sont vérifiés.

Soit alors $h \in H$. Alors en prenant $(x, y) = (h, h)$, on a $h * h^{-1} \in H \Leftrightarrow e_G \in H$.

Et par conséquent, en prenant $(x, y) = (e_G, h)$, il vient $e_G * h^{-1} \in H \Leftrightarrow h^{-1} \in H$. Ainsi, H est stable par passage à l'inverse.

Enfin, pour $h, h' \in H$, en prenant $(x, y) = (h, h'^{-1})$, il vient $h * (h'^{-1})^{-1} = h * h' \in H$. Et donc H est stable par produit.

Par la proposition précédente, H est un sous-groupe de G . \square

Exemples 15.31

- ▶ $\{-1, 1\}$ est un sous-groupe de $(\mathbf{R}^*, +)$.
- ▶ \mathbf{R}_+^* est un sous-groupe de (\mathbf{R}^*, \times) puisque le produit de deux réels strictement positifs est strictement positif, et que l'inverse d'un réel strictement positif est strictement positif. En revanche, \mathbf{R}_-^* n'est pas un sous-groupe de (\mathbf{R}^*, \times) .
- ▶ $\mathbf{U} = \{z \in \mathbf{C} \mid |z| = 1\}$ est un sous-groupe de (\mathbf{C}^*, \times) .
- ▶ Pour tout $n \in \mathbf{N}^*, \mathbf{U}_n = \{z \in \mathbf{C} \mid z^n = 1\}$ est un sous-groupe de (\mathbf{C}^*, \times) .
- ▶ $(\mathbf{Z}, +)$ est un sous-groupe de $(\mathbf{R}, +)$.
- ▶ $U = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & a \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, a \in \mathbf{K} \right\}$ est un sous-groupe de $GL_2(\mathbf{K})$.

En effet, le produit de deux matrices triangulaires à coefficients diagonaux égaux à 1 est encore triangulaire, à coefficients diagonaux égaux à 1, et de même pour l'inverse.

De manière générale, si on vous demande de prouver qu'un ensemble est un groupe, commencez par vous demander s'il n'aurait pas le bon goût d'être un sous-groupe d'un

groupe déjà connu. Il est bien plus rapide de prouver les trois points qui caractérisent un sous-groupe que ceux qui caractérisent un groupe.

Proposition 15.32 : Soit $(H_i)_{i \in I}$ une famille¹² de sous-groupes de (G, \cdot) . Alors $\bigcap_{i \in I} H_i$ est un sous-groupe de G .

¹² Finie ou infinie.

Démonstration. Puisque l'élément neutre e_G de G est dans chaque sous-groupe, $e_G \in \bigcap_{i \in I} H_i$.

Soient alors $x, y \in \bigcap_{i \in I} H_i$. Alors pour tout $i \in I$, $x \in H_i$ et $y \in H_i$.

Puisque H_i est un sous-groupe, $x \cdot y \in H_i$, et ceci étant vrai pour tout $i \in I$, $x \cdot y \in \bigcap_{i \in I} H_i$.

De même, chacun des H_i étant stable par passage à l'inverse, $x^{-1} \in \bigcap_{i \in I} H_i$.

Et donc $\bigcap_{i \in I} H_i$ est un sous-groupe de G . □

Définition 15.33 – Soit G un groupe, et soit $g \in G$. Alors $\langle g \rangle = \{g^n, n \in \mathbf{Z}\}$ est un sous-groupe de G , qu'on appelle **sous-groupe engendré par g** .

Démonstration. Déjà, $\langle g \rangle$ est non vide puisqu'il contient $g = g^1$ et $e = g^0$. De plus, si n et k sont deux entiers, de sorte que g^n et g^k sont deux éléments de G , alors $g^n \cdot (g^k)^{-1} = g^n \cdot g^{-k} = g^{n-k} \in \langle g \rangle$.
Donc $\langle g \rangle$ est bien un sous-groupe de G . □

Exemples 15.34

- ▶ Dans $(\mathbf{R}, +)$, le groupe engendré par 3 est $\{\dots, -9, -6, -3, 0, 3, 6, 9, \dots\} = \{3k, k \in \mathbf{Z}\}$.
 - ▶ Dans (\mathbf{R}^*, \times) , le groupe engendré par 3 est $\{3^k, k \in \mathbf{Z}\} = \{\dots, \frac{1}{9}, \frac{1}{3}, 1, 3, 9, \dots\}$.
 - ▶ Dans (\mathbf{C}^*, \times) le groupe engendré par i est $\{1, i, -1, -i\} = \mathbf{U}_4$.
- Plus généralement, le groupe engendré par $\zeta_n = e^{\frac{2i\pi}{n}}$ est

$$\langle \zeta_n \rangle = \{\zeta_n^k, k \in \mathbf{Z}\} = \{\zeta_n^r, 0 \leq r \leq n-1\} = \mathbf{U}_n.$$

⚠ Attention !
Ici la loi est notée $+$, donc les puissances de 3 sont les $3 + 3 + \dots + 3 = 3n$, et non les 3^n .

Détails
Puisque $\zeta_n^n = 1$, alors pour $k \in \mathbf{Z}$, si $k = nq + r$ est la division euclidienne de k par n , alors
 $\zeta_n^k = (\zeta_n^n)^q \zeta_n^r = \zeta_n^r$.

Proposition 15.35 : Soit $g \in G$. Alors $\langle g \rangle$ est le plus petit¹³ sous-groupe de G qui contient g : si H est un sous-groupe de G qui contient g , alors $\langle g \rangle \subset H$.
Mieux : $\langle g \rangle = \bigcap_{\substack{H \text{ sous-groupe de } G \\ g \in H}} H$.

¹³ Au sens de l'inclusion.

Démonstration. Soit H un sous-groupe de G contenant g . Alors $g^2 = g \cdot g \in H$, puis $g^3 = g^2 \cdot g \in H$, et une récurrence facile prouve que pour tout $n \in \mathbf{N}$, $g^n \in H$.
Et donc par passage à l'inverse, pour tout $n \in \mathbf{Z}$, $g^n \in H$.
Donc $\langle g \rangle \subset H$, de sorte que $\langle g \rangle$ est le plus petit sous-groupe de G contenant g .

Puisque $\bigcap_{\substack{H \text{ sous-groupe de } G \\ g \in H}} H$ est un sous-groupe de G , et qu'il contient g par définition, alors il contient $\langle g \rangle$.

Mais $\langle g \rangle$ est lui-même un sous-groupe contenant g , donc est inclus dans $\bigcap_{\substack{H \text{ sous-groupe de } G \\ g \in H}} H$ puisqu'il s'agit de l'un des ensembles dont on prend l'union. □

Plus généralement, pour toute partie $A \subset G$, on prouve facilement que l'intersection de tous les sous-groupes contenant A est encore un sous-groupe contenant A , qu'on appelle le sous-groupe engendré par A , et qu'on note $\langle A \rangle$.

En revanche, la description de ses éléments est bien plus difficile que dans le cas d'un singleton¹⁴.

Par exemple, si a, b sont deux éléments de A , alors $\langle A \rangle$ contient évidemment toutes les puissances de a et toutes les puissances de b . Et donc $ab, a^2b, aba, a^2ba^3b^4$, etc.

Mais il doit aussi contenir a^{-1} et b^{-1} . Et donc leurs puissances, ainsi que $a^{-1}b^{-1}a^{-3}b^{-2}$, $a^{-1}ba^2b^3a^{-5}b^2$, etc.

¹⁴ Le sous-groupe engendré par $g \in G$ est donc le sous-groupe engendré par $\{g\}$.

15.2.3 Morphismes de groupes

Définition 15.36 – Soient (G_1, \star) , (G_2, \cdot) deux groupes. On appelle **morphisme** du groupe G_1 dans le groupe G_2 (ou plus simplement morphisme de G_1 dans G_2) toute application $\varphi : G_1 \rightarrow G_2$ telle que :

$$\forall (g, g') \in G_1^2, \varphi(g \star g') = \varphi(g) \cdot \varphi(g').$$

Autrement dit, un morphisme est une application qui préserve la structure de groupe.

Exemples 15.37

- ▶ Pour tout groupe G , id_G est un morphisme de G dans lui-même.
- ▶ Si G_1 et G_2 sont deux groupes, alors l'application constante égale à e_{G_2} est un morphisme de G_1 dans G_2 .
- ▶ Le logarithme népérien réalise un morphisme de (\mathbf{R}_+, \times) vers $(\mathbf{R}, +)$. De même, \exp réalise un morphisme de $(\mathbf{R}, +)$ dans (\mathbf{R}_+, \times) .
- ▶ L'application $\det : GL_2(\mathbf{K}) \rightarrow \mathbf{K}^*$ est un morphisme.
- ▶ Pour tout groupe G et pour tout $g \in G$, $\varphi_g : \begin{cases} \mathbf{Z} & \longrightarrow G \\ n & \longmapsto g^n \end{cases}$ est un morphisme de $(\mathbf{Z}, +)$ dans G .

Proposition 15.38 : Soient $(G_1, *)$ et (G_2, \cdot) deux groupes, et soit $\varphi : G_1 \rightarrow G_2$ un morphisme de groupes. Alors :

1. $\forall n \in \mathbf{N}, \forall (g_1, g_2, \dots, g_n) \in G_1^n, \varphi(g_1 * g_2 * \dots * g_n) = \varphi(g_1) \cdot \dots \cdot \varphi(g_n)$
2. $\varphi(e_{G_1}) = e_{G_2}$
3. $\forall g \in G_1, \varphi(g^{-1}) = \varphi(g)^{-1}$.

Démonstration. 1. Par récurrence sur n .

2. On a $\varphi(e_{G_1}) = \varphi(e_{G_1} * e_{G_1}) = \varphi(e_{G_1}) \cdot \varphi(e_{G_1})$.
Et donc en simplifiant¹⁵ par $\varphi(e_{G_1})$, il vient $e_{G_2} = \varphi(e_{G_1})$.
3. Soit $g \in G_1$. Alors

$$\varphi(g) \cdot \varphi(g^{-1}) = \varphi(g * g^{-1}) = \varphi(e_{G_1}) = e_{G_2}.$$

Et donc $\varphi(g^{-1})$ est l'inverse de $\varphi(g)$. □

¹⁵ Tout élément de G_2 est régulier.

Proposition 15.39 : Soient $(G_1, *)$, (G_2, \star) et (G_3, \cdot) trois groupes.

Si $f : G_1 \rightarrow G_2$ et $g : G_2 \rightarrow G_3$ sont deux morphismes, alors $g \circ f$ est un morphisme de G_1 dans G_3 .

Démonstration. Soient $x, y \in G_1$. Alors

$$(g \circ f)(x * y) = g(f(x * y)) = g(f(x) \star f(y)) = g(f(x)) \cdot g(f(y)) = (g \circ f)(x) \cdot (g \circ f)(y).$$

□

Définition 15.40 – Soit φ un morphisme de groupes entre $(G_1, *)$ et (G_2, \cdot) . On appelle alors **noyau de φ** et on note $\text{Ker } \varphi$ la partie de G_1 définie par

$$\text{Ker } \varphi = \{g \in G_1 \mid \varphi(g) = e_{G_2}\} = \varphi^{-1}(\{e_{G_2}\}).$$

Notons que puisque $\varphi(e_{G_1}) = e_{G_2}$, le noyau d'un morphisme de groupe n'est jamais vide, et contient toujours l'élément neutre de G_1 .

Proposition 15.41 : Soit φ un morphisme entre deux groupes $(G_1, *)$ et (G_2, \cdot) . Alors φ est injectif si et seulement si $\text{Ker } \varphi = \{e_{G_1}\}$.

Démonstration. Si φ est injectif, alors e_{G_2} possède au plus un antécédent par φ .

Mais e_{G_1} est un tel antécédent, donc il est le seul : $\text{Ker } \varphi = \{e_{G_1}\}$.

Inversement, supposons que $\text{Ker } \varphi = \{e_{G_1}\}$, et soient $g, h \in G_1$ tels que $\varphi(g) = \varphi(h)$.

Alors $\varphi(g)\varphi(h)^{-1} = e_{G_2} \Leftrightarrow \varphi(g)\varphi(h^{-1}) = e_{G_2} \Leftrightarrow \varphi(gh^{-1}) = e_{G_2}$.

Donc $gh^{-1} \in \text{Ker } \varphi$. Par conséquent, $gh^{-1} = e_{G_1} \Rightarrow g = h$.

Et donc φ est injective. □

Remarque. Ce résultat est très fort : il dit qu'un morphisme de groupe est injectif si et seulement si l'élément neutre de G_2 possède au plus un¹⁶ antécédent. Et donc il n'est pas nécessaire de vérifier que tout élément possède un unique antécédent, il suffit de le faire pour e_{G_2} .

¹⁶ Et donc un unique.

Proposition 15.42 : Soient G, H deux groupes et $f : G \rightarrow H$ un morphisme de groupes. Alors :

1. pour tout sous-groupe G_1 de G , $f(G_1)$ est un sous-groupe de H .
2. pour tout sous-groupe H_1 de H , $f^{-1}(H_1)$ est un sous-groupe de G .

Démonstration. Voir l'exercice 16 du TD. □

Proposition 15.43 : Si $\varphi : G_1 \rightarrow G_2$ est un morphisme de groupes bijectif, alors $\varphi^{-1} : G_2 \rightarrow G_1$ est également un morphisme de groupe.

Démonstration. Soient $(y_1, y_2) \in G_2^2$, et soient $x_1 = \varphi^{-1}(y_1)$ et $x_2 = \varphi^{-1}(y_2)$.

Alors $\varphi(x_1 * x_2) = \varphi(x_1) \cdot \varphi(x_2) = y_1 \cdot y_2$.

Donc $x_1 * x_2 = \varphi^{-1}(y_1 \cdot y_2)$, de sorte que $\varphi^{-1}(y_1 \cdot y_2) = \varphi^{-1}(y_1) * \varphi^{-1}(y_2)$.

Donc φ^{-1} est bien un morphisme de (G_2, \cdot) dans $(G_1, *)$. □

Définition 15.44 – Un morphisme de groupes bijectif est appelé un **isomorphisme**. Dans le cas où les groupes de départ et d'arrivée sont les mêmes, on parle d'**automorphisme**.

On dit que deux groupes G_1 et G_2 sont isomorphes lorsqu'il existe un isomorphisme de G_1 dans G_2 (ou, ce qui revient au même par la proposition précédente, un isomorphisme de G_2 dans G_1).

Nous savons déjà ce que signifie la bijectivité : qu'à tout élément de G_1 correspond un unique élément de G_2 , autrement dit que nous sommes face aux «mêmes ensembles», une bijection étant juste un moyen de changer le nom des éléments de G_1 .

L'aspect morphisme nous dit alors que la structure de groupe est préservée par la bijection, c'est-à-dire que si dans la table de multiplication de G_2 , on «renumérote» les éléments de G_2 à l'aide des éléments de G_1 , alors on obtient la table de multiplication de G_1 .

Exemples 15.45

Dans \mathfrak{S}_3 , soit σ définie par $\sigma(1) = 2, \sigma(2) = 3, \sigma(3) = 1$.
 Alors $\sigma^2(1) = 3, \sigma^2(3) = 2$ et $\sigma^2(2) = 1$, puis $\sigma^3 = \text{id}$. En particulier, $\sigma^{-1} = \sigma^2$.
 Alors $\langle \sigma \rangle = (\text{id}, \sigma, \sigma^2)$ est un sous-groupe de \mathfrak{S}_3 .

Sa table est donnée par

	o	id	σ	σ^2
id	id	σ	σ^2	
σ	σ	σ^2	id	
σ^2	σ^2	id	σ	

C'est celle de U_3 , où on remplace 1 par id, j par σ et j^2 par σ^2 .
 Autrement dit, l'application $f : \langle \sigma \rangle \rightarrow U_3$ définie par $f(\text{id}) = 1, f(\sigma) = j$ et $f(\sigma^2) = j^2$ est un isomorphisme de $\langle \sigma \rangle$ sur U_3 . Lorsqu'on a dit qu'il n'y avait pas de choix pour la table de multiplication d'un groupe de cardinal 2 ou 3, nous avons en fait prouvé¹⁷ que deux groupes de cardinal 2 (ou deux groupes de cardinal 3) sont toujours isomorphes. Ou encore qu'«à isomorphisme près, il n'y a qu'un groupe de cardinal 2 (ou de cardinal 3)».

Terminologie

Un tel σ est appelé permutation circulaire.

¹⁷ Ou presque prouvé, mais nous n'écrivons pas les détails.

15.3 ANNEAUX

Définition 15.46 – Un **anneau** $(A, +, \times)$ est un ensemble A muni de deux lois de composition internes, notées $+$ et \times telles que :

1. $(A, +)$ est un groupe commutatif¹⁸, dont l'élément neutre est noté 0_A
2. la loi \times est associative et possède un élément neutre noté 1_A
3. \times est distributive sur $+$

Si de plus \times est commutative, on dit que $(A, +, \times)$ est un **anneau commutatif**.

En pratique, il y a donc un certain nombre de propriétés à vérifier pour prouver qu'un ensemble A muni de deux lois de composition internes $+$ et \times est un anneau :

1. $\forall (x, y, z) \in A^3, (x + y) + z = x + (y + z)$ (associativité de l'addition)
2. $\forall (x, y) \in A^2, x + y = y + x$ (commutativité de l'addition)
3. $\exists 0_A \in A, \forall x \in A, x + 0_A = x$ (existence d'un élément neutre pour l'addition)
4. $\forall x \in A, \exists y \in A, x + y = 0_A$ (existence d'un inverse pour l'addition)
5. $\forall (x, y, z) \in A^3, x \times (y \cdot z) = (x \times y) \times z$ (associativité de la multiplication)
6. $\exists 1_A \in A, \forall x \in A, x \times 1_A = 1_A \times x = x$ (existence d'un élément neutre pour la multiplication)
7. $\forall (x, y, z) \in A^3, x \times (y + z) = x \times y + x \times z$ et $(x + y) \times z = x \times z + y \times z$ (distributivités)

¹⁸ En particulier, $+$ est associative et commutative.

Remarque

Certaines conventions n'imposent pas l'existence d'un neutre pour la multiplication, et appellent anneau unitaire ce que nous appelons anneau. Le programme de MPSI est clair : pour nous, un anneau possède un élément neutre pour \times .

Commutativité

Dans le cas où \times est commutative, puisque $+$ l'est, il suffit de ne vérifier que l'une de ces deux conditions, cela entraînera automatiquement l'autre.

Exemples 15.47

- ▶ L'ensemble $\{0\}$, muni des seules lois qu'on peut lui mettre¹⁹ est un anneau, appelé **anneau nul**.
- ▶ $(\mathbb{Z}, +, \times), (\mathbb{Q}, +, \times), (\mathbb{R}, +, \times)$ et $(\mathbb{C}, +, \times)$ sont des anneaux commutatifs.
- ▶ $(\mathcal{M}_n(\mathbb{K}), +, \times)$ est un anneau, non commutatif si $n \geq 2$.

¹⁹ À savoir $0 + 0 = 0$ et $0 \times 0 = 0$.



Attention aux notations : si $a \in A$ et $n \in \mathbb{N}$, na désigne l'élément $\underbrace{a + a + \dots + a}_{n \text{ fois}}$,

alors que a^n désigne l'élément $\underbrace{a \cdot a \times \dots \times a}_{n \text{ fois}}$.

Enfin, pour $n \in \mathbf{Z} \setminus \mathbf{N}$, na désigne l'élément $\underbrace{-a + (-a) + \cdots + (-a)}_{|n| \text{ fois}}$ et a^n n'est défini que si a possède un inverse pour le produit, et dans ce cas, $a^n = (a^{-1})^{|n|}$, où a^{-1} désigne l'inverse de a pour le produit (l'inverse de a pour la somme, appelé opposé de a , étant noté $-a$).

Proposition 15.48 (Règles de calcul dans un anneau) : Soit $(A, +, \cdot)$ un anneau, et soient $a, b \in A$. Alors :

1. $x \cdot 0_A = 0_A \cdot x = 0_A$
2. $a \cdot (-b) = (-a) \cdot b = -(a \cdot b)$.
3. Plus généralement, pour tout $n \in \mathbf{Z}$, $a \cdot (nb) = (na) \cdot b = n(a \cdot b)$.

Démonstration. 1. On a $a \cdot 0_A + a \cdot 0_A = a \cdot (0_A + 0_A) = a \cdot 0_A$.
Donc en simplifiant par $a \cdot 0_A$ il reste $a \cdot 0_A = 0_A$.

2. On a $a \cdot (-b) + a \cdot b = a \cdot (-b + b) = a \cdot 0_A = 0_A$, donc $a \cdot (-b)$ est l'opposé²⁰ de $a \cdot b$, donc égal à $-(a \cdot b)$.
On prouve de même l'autre égalité.

3. Si $n \in \mathbf{N}$, on a

$$a \cdot (nb) = a \cdot (b + \cdots + b) = (a \cdot b) + (a \cdot b) + \cdots + (a \cdot b) = n(a \cdot b).$$

Et de même, $(na) \cdot b = (a + a + \cdots + a) \cdot b = (a \cdot b) + \cdots + (a \cdot b) = n(a \cdot b)$.

Et si $n < 0$, alors par définition, $a \cdot (nb) = a \cdot (\underbrace{(-n)}_{\in \mathbf{N}}(-b)) = -n(a \cdot (-b)) = n(a \cdot b)$.

□

Remarque. Dans la définition d'anneau, rien n'empêche 1_A et 0_A d'être égaux. Cela dit, si c'est le cas, on a, pour tout $a \in A$, $a \cdot 0_A = 0_A$ comme nous venons de le montrer, mais également $a \cdot 0_A = a \cdot 1_A = a$, de sorte que $a = 0_A$. Autrement dit, un tel anneau est nécessairement l'anneau nul qui, soyons honnêtes, n'est pas très intéressant.

Proposition 15.49 : Soit $(A, +, \cdot)$ un anneau, et soient $a, b \in A$ deux éléments de A tels que $ab = ba$ (on dit que a et b commutent). Alors, pour $n \in \mathbf{N}$, on a :

$$1. (a + b)^n = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} a^k b^{n-k} \text{ (formule du binôme de Newton)}$$

$$2. a^n - b^n = (a - b) \cdot \sum_{k=0}^{n-1} a^k b^{n-k-1}.$$

Démonstration. Les preuves sont exactement les mêmes que dans C. □

15.3.1 Sous-anneau

Définition 15.50 – Soit $(A, +, \cdot)$ un anneau et soit B une partie non vide de A . On dit que B est un **sous-anneau** de A si B contient 1_A , B est stable à la fois pour $+$ et pour \cdot , et que $(B, +, \cdot)$ est un anneau²¹.

Proposition 15.51 : Une partie B d'un anneau $(A, +, \cdot)$ est un sous-anneau de A si et seulement si :

1. $1_A \in B$
2. $\forall (x, y) \in B^2, x - y \in B$
3. $\forall (x, y) \in B^2, x \cdot y \in B$.

Simplification

Cette simplification est possible car $(A, +)$ est un groupe. Donc il s'agit de la proposition 15.14.

²⁰ C'est-à-dire l'inverse pour la loi $+$.

Commutativité ?

Pour bien comprendre en quoi la commutativité de a et b est importante, vous pouvez regarder les preuves données dans le cas de $\mathcal{M}_n(\mathbf{K})$ (en cours pour le binôme, en TD pour la seconde).

²¹ Où les lois $+$ et \cdot désignent les restrictions à B des lois de A .

Démonstration. Très similaire à celle de sous-groupe. Notons d'ailleurs que les deux premiers points garantissent que $(B, +)$ est un sous-groupe de $(A, +)$. \square

Exemples 15.52

► L'ensemble $2\mathbf{Z}$ des nombres pairs n'est pas un sous-anneau de \mathbf{Z} . Bien qu'il en soit un sous-groupe et qu'il soit stable par multiplication, il ne contient pas le neutre multiplicatif de \mathbf{Z} , qui est 1.

► $\mathbf{Z}[\sqrt{2}] = \{a + b\sqrt{2}, (a, b) \in \mathbf{Z}^2\}$ est un sous-anneau de \mathbf{R} .

En effet, $1 = 1 + 0 \cdot \sqrt{2} \in \mathbf{Z}[\sqrt{2}]$, si $x = a + b\sqrt{2}$ et $y = c + d\sqrt{2}$ sont deux éléments de $\mathbf{Z}[\sqrt{2}]$ (avec $a, b, c, d \in \mathbf{Z}$), alors $x - y = (a - c) + \sqrt{2}(b - d) \in \mathbf{Z}[\sqrt{2}]$.

Et de même, $xy = (a + b\sqrt{2})(c + d\sqrt{2}) = \underbrace{ac + 2bd}_{\in \mathbf{Z}} + \underbrace{(bc + ad)}_{\in \mathbf{Z}} \sqrt{2} \in \mathbf{Z}[\sqrt{2}]$.

► Notons qu'un sous-groupe B de A qui est stable par produit peut être un anneau, mais ne pas contenir 1_A , et donc avoir un neutre multiplicatif autre que 1_A . C'est la raison pour laquelle on impose à un sous-anneau de contenir 1_A , cette condition ne découle pas des autres.

Par exemple, si $A = \mathcal{M}_2(\mathbf{R})$, et $B = \left\{ \begin{pmatrix} a & a \\ a & a \end{pmatrix}, a \in \mathbf{R} \right\}$, alors il est clair que B est un sous-groupe de $(A, +)$.

Par ailleurs, $\begin{pmatrix} a_1 & a_1 \\ a_1 & a_1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_2 & a_2 \\ a_2 & a_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2a_1a_2 & 2a_1a_2 \\ 2a_1a_2 & 2a_1a_2 \end{pmatrix} \in B$, si bien que B est stable par produit.

Et si on note $I = \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 \\ 1/2 & 1/2 \end{pmatrix}$, pour tout $a \in \mathbf{R}$, on a $\begin{pmatrix} a & a \\ a & a \end{pmatrix} I = I \begin{pmatrix} a & a \\ a & a \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & a \\ a & a \end{pmatrix}$, si bien que $(B, +, \times)$ est un anneau, de neutre multiplicatif égal à I .

Ce n'est pas pour autant un sous-anneau de A .

15.3.2 Un exemple fondamental

Soit $(A, +, \cdot)$ un anneau et soit E un ensemble.

Alors, sur l'ensemble $\mathcal{F}(E, A) = A^E$ des fonctions de E dans A , on définit deux lois de composition internes, encore notées $+$ et \cdot , de la manière suivante :

- $\forall x \in E, (f + g)(x) = f(x) + g(x)$
- $\forall x \in E, (f \cdot g)(x) = f(x) \cdot g(x)$.

Proposition 15.53 : Muni des deux opérations $+$ et \cdot , $\mathcal{F}(E, A)$ est un anneau, commutatif si et seulement si A l'est.

Démonstration. ► L'associativité des deux lois découle assez facilement de l'associativité des lois de A .

Ainsi, pour f, g, h dans $\mathcal{F}(E, A)$, on a, pour tout $x \in E$,

$$((f + g) + h)(x) = (f + g)(x) + h(x) = (f(x) + g(x)) + h(x) = f(x) + (g(x) + h(x)) = (f + (g + h))(x).$$

Ceci étant vrai pour tout $x \in E$, $f + (g + h) = (f + g) + h$.

De même, l'addition dans $\mathcal{F}(E, A)$ est commutative car l'addition de A l'est.

► La fonction nulle $\tilde{0}$, définie par : $\forall x \in E, \tilde{0}(x) = 0_A$ est élément neutre pour l'addition car pour $f \in \mathcal{F}(E, A)$, et pour tout $x \in E$,

$$(f + \tilde{0})(x) = f(x) + \tilde{0}(x) = f(x) + 0_A = f(x)$$

et donc $f + \tilde{0} = f$.

On prouve de même que la fonction constante égale à 1_A , notée $\tilde{1}$ est l'élément neutre

pour la multiplication.

► L'inverse de f pour l'addition est la fonction $-f : x \mapsto -(f(x))$ puisque $\forall x \in E$,

$$(f + (-f))(x) = f(x) + (-f(x)) = f(x) - f(x) = 0_A = \widetilde{0}(x)$$

et donc $f + (-f) = \widetilde{0}$.

► Enfin, pour $f, g, h \in \mathcal{F}(E, A)$, et pour $x \in E$, on a

$$(f \cdot (g + h))(x) = f(x) \cdot (g(x) + h(x)) = f(x) \cdot g(x) + f(x) \cdot h(x) = (f \cdot g + f \cdot h)(x)$$

de sorte que $f \cdot (g + h) = f \cdot g + f \cdot h$.

On prouve de même que $(f + g) \cdot h = f \cdot h + g \cdot h$. \square

Notons que ce résultat ne suppose aucune hypothèse sur l'ensemble de départ E , seul l'ensemble d'arrivée doit être muni d'une structure d'anneau²².

En particulier, les ensembles $\mathcal{F}(I, \mathbf{R})$, $\mathcal{F}(I, \mathbf{C})$, où I est un intervalle, ainsi que les ensembles de suites $\mathbf{R}^{\mathbf{N}}$ et $\mathbf{C}^{\mathbf{N}}$.

L'intérêt de ce résultat est qu'il évite bien souvent de prouver qu'un ensemble de suites ou de fonctions est un anneau en vérifiant tous les points de la définition. En effet, on peut se contenter de prouver qu'il s'agit d'un sous-anneau d'un anneau de référence, ce qui demande bien moins d'efforts que de prouver de nouveau toutes les propriétés définissant un anneau.

²² En général, on l'utilisera avec $A = \mathbf{R}$ ou $A = \mathbf{C}$.

Exemple 15.54

L'ensemble des suites convergentes est un sous-anneau de $\mathbf{R}^{\mathbf{N}}$.

En effet, la suite constante égale à 1 est convergente, la différence de deux suites convergentes est convergente, et le produit de deux suites convergentes est convergente.

Remarque. La preuve montre en fait que si (G, \cdot) est un groupe, alors pour tout ensemble E , $\mathcal{F}(E, G)$ est un groupe.

15.3.3 Diviseurs de zéro

Définition 15.55 – Soit A un anneau et $a \in A$ différent de 0_A . On dit que a est un **diviseur de zéro** s'il existe $b \in A$ différent de 0_A tel que $a \cdot b = 0_A$ ou $b \cdot a = 0_A$.

Remarque. Un diviseur de zéro est un élément qui viole la sacro-sainte règle apprise à la maternelle : «un produit est nul si et seulement si l'un de des facteurs est nul».

Bien entendu, cette règle reste valable dans l'anneau $(\mathbf{R}, +, \times)$, ainsi que dans l'anneau $(\mathbf{C}, +, \times)$ (autrement dit dans le cadre où vous l'avez apprise), mais ne découle pas directement des axiomes définissant un anneau.

Exemples 15.56

► Dans $\mathcal{M}_n(\mathbf{K})$, toute matrice nilpotente M non nulle²³ est un diviseur de zéro puisque si on note p son indice de nilpotence, $\underbrace{M M^{p-1}}_{\neq 0_n} = 0_n$.

► Plus généralement, si $A \in \mathcal{M}_n(\mathbf{K})$ est non inversible, avec $A \neq 0_n$, alors il existe $X \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbf{K})$ non nul tel que $AX = 0_{n,1}$.

Et alors si B est la matrice dont toutes les colonnes sont égales à X , alors toutes les colonnes de AB sont égales à AX et donc sont nulles. Par conséquent, $AB = 0_n$, donc A est un diviseur de zéro.

► Plaçons nous dans l'anneau $\mathbf{R}^{\mathbf{N}}$ des suites réelles.

Soit alors $(u_n)_{n \in \mathbf{N}}$ la suite définie par $\forall n \in \mathbf{N}$, $u_n = n$, et soit (v_n) la suite définie par

$$v_n = \begin{cases} 1 & \text{si } n = 0 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

²³ Et il en existe, prendre par exemple $E_{i,j}$ avec $i \neq j$.

Alors (u_n) et (v_n) ne sont pas nulles, mais pourtant, on a $u_0v_0 = 0 \times 1 = 0$ et pour tout $n \in \mathbf{N}^*$, $u_nv_n = n \times 0 = 0$, de sorte que $(u_nv_n)_n$ est la suite nulle. Et donc $(u_n)_n$ et $(v_n)_n$ sont deux diviseurs de zéro.

Définition 15.57 – Un anneau commutatif A est dit **intègre** si il est non nul et ne possède pas de diviseurs de zéro. Autrement dit si $A \neq \{0_A\}$ et si

$$\forall (a, b) \in A^2, a \cdot b = 0_A \Rightarrow (a = 0_A \text{ ou } b = 0_A).$$

Exemple 15.58

$(\mathbf{C}, +, \times)$ et tous ses sous-anneaux (donc en particulier \mathbf{R} , \mathbf{Q} et \mathbf{Z}) sont intègres.

15.3.4 Éléments inversibles

Définition 15.59 – Soit $(A, +, \cdot)$ un anneau. On dit que $a \in A$ est **inversible** s'il possède un inverse pour la loi \cdot , c'est-à-dire s'il existe $b \in A$ tel que $a \cdot b = b \cdot a = 1_A$. L'ensemble des éléments inversibles de A se note A^\times , ou encore $U(A)$ (on parle parfois d'unités au lieu d'inversibles).

Exemples 15.60

- ▶ 1_A est toujours inversible, de sorte que $\{1_A\} \subset A^\times$.
- ▶ En revanche, si A n'est pas l'anneau nul, alors 0_A n'est pas inversible (car $a \cdot 0_A = 0_A$ ne peut jamais être égal à 1_A), et donc $A^\times \subset A \setminus \{0\}$.
- ▶ Dans $(\mathbf{Z}, +, \times)$, les seuls inversibles sont 1 et -1 .
- ▶ Dans $(\mathcal{M}_n(\mathbf{K}), +, \times)$, les éléments inversibles sont bien les matrices que nous avons appelé inversibles. Et nous avons alors noté $GL_n(\mathbf{K})$ au lieu de $U(\mathcal{M}_n(\mathbf{K}))$.

Proposition 15.61 : Si $a \in A$ est inversible, alors a n'est pas un diviseur de zéro.

Démonstration. Si $b \in A$ est tel que $a \cdot b = 0_A$, alors en multipliant à gauche par a^{-1} , il vient $a^{-1} \cdot a \cdot b = a^{-1} \cdot 0_A \Leftrightarrow b = 0_A$.

Et de même, si $b \cdot a = 0_A$, alors $b = 0_A$. □

Proposition 15.62 : Soit $(A, +, \times)$ un anneau. L'ensemble A^\times des éléments inversibles de A est un groupe pour la loi \times , appelé groupe des inversibles (ou groupe des unités) de A . Ce groupe est commutatif si A est un anneau commutatif.

Démonstration. Par définition d'un anneau, la loi \times est associative sur A , et donc l'est aussi sur A^\times .

Puisque 1_A est inversible, il est bien dans A^\times et donc est l'élément neutre de A^\times .

Enfin, par définition de A^\times tout élément possède un inverse. □

15.3.5 Morphismes d'anneaux

Définition 15.63 – Si $(A, +_A, \times_A)$ et $(B, +_B, \times_B)$ sont deux anneaux dont les éléments neutres multiplicatifs respectifs sont notés 1_A et 1_B , on appelle **morphisme d’anneaux** toute application $f : A \rightarrow B$ telle que :

1. $\forall (x, y) \in A^2, f(x +_A y) = f(x) +_B f(y)$
2. $\forall (x, y) \in A^2, f(x \times_A y) = f(x) \times_B f(y)$
3. $f(1_A) = 1_B$.

Remarques. ► Le premier point nous dit notamment que f est un morphisme de groupe entre les groupes abéliens $(A, +_A)$ et $(B, +_B)$.

Et donc $f(0_A) = 0_B, \forall x \in A, f(-x) = -f(x)$ et comme tous les morphismes de groupes f est injectif si et seulement si son noyau²⁴ est réduit à $\{0_A\}$.

► En revanche, contrairement à ce que l’on pourrait croire au premier abord, $f(1_A) = 1_B$ ne découle pas directement du second point.

Et par exemple, si B n’est pas l’anneau nul, l’application nulle vérifie les deux premiers points, mais pas le troisième et n’est donc pas un morphisme d’anneaux.

► Si $f : A \rightarrow B$ est un morphisme d’anneaux, et si $a \in A$ est inversible, alors

$$f(a)f(a^{-1}) = f(aa^{-1}) = f(1_A) = 1_B$$

et de même $f(a^{-1})f(a) = 1_B$, si bien que $f(a)$ est un élément inversible de B et $f(a^{-1}) = f(a)^{-1}$.

Et alors $f : A^\times \rightarrow B^\times$ est un morphisme de groupes multiplicatifs.

²⁴ L’image réciproque de $\{0_B\}$.

Exemples 15.64

- L’identité est toujours un morphisme d’anneaux de A dans lui-même. En revanche, si A et B sont deux anneaux, il n’existe pas toujours de morphisme d’anneaux de A dans B .
- L’application $z \mapsto \bar{z}$ est un morphisme d’anneaux de \mathbf{C} dans lui-même.
- Soit $f : \mathbf{Z}[\sqrt{2}] \rightarrow \mathbf{Z}[\sqrt{2}]$ l’application qui à $a + b\sqrt{2} \in \mathbf{Z}[\sqrt{2}]$ associe $a - b\sqrt{2}$. Alors $f(1) = f(1 + 0\sqrt{2}) = 1 - 0\sqrt{2} = 1$. Pour $(a, b, c, d) \in \mathbf{Z}^4$. Alors

$$f(a+b\sqrt{2})f(c+d\sqrt{2}) = (a-b\sqrt{2})(c-d\sqrt{2}) = ac+2bd-(ad+bc)\sqrt{2} = f((ac+2bd+(ad+bc)\sqrt{2})) = f((a+b\sqrt{2})(c+d\sqrt{2})).$$

Et de même,

$$f(a + b\sqrt{2}) + f(c + d\sqrt{2}) = (a + c) - (b + d)\sqrt{2} = f((a + b\sqrt{2}) + (c + d\sqrt{2})).$$

Donc f est un morphisme d’anneaux.

Remarque

Cette application est bien définie puisque tout élément de $\mathbf{Z}[\sqrt{2}]$ s’écrit de manière **unique** $a + b\sqrt{2}$ avec $(a, b) \in \mathbf{Z}^2$.

On prouve sans difficultés que la composée de deux morphismes d’anneaux est encore un morphisme d’anneaux, et que la bijection réciproque d’un morphisme d’anneaux bijectif (on parle alors d’isomorphisme d’anneaux) est encore un morphisme d’anneaux.

15.4 CORPS

Définition 15.65 – On appelle **corps** tout anneau commutatif non nul dans lequel tout élément non nul²⁵ est inversible.

²⁵ C’est-à-dire différent du neutre pour +.

Exemples 15.66

- \mathbf{Q}, \mathbf{R} et \mathbf{C} , munis de leurs opérations habituelles sont des corps.
- $(\mathcal{M}_2(\mathbf{R}), +, \times)$ n’est pas un corps, car $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ n’est pas inversible, bien que non nulle.

► $\{0, 1\}$, muni des lois suivantes est aussi un corps : $\begin{array}{c|c|c} + & 0 & 1 \\ \hline 0 & 0 & 1 \\ \hline 1 & 1 & 0 \end{array}$ et $\begin{array}{c|c|c} \times & 0 & 1 \\ \hline 0 & 0 & 0 \\ \hline 1 & 0 & 1 \end{array}$

► $\mathbf{Q}(\sqrt{2})$ est un corps. On prouve comme pour $\mathbf{Z}[\sqrt{2}]$ qu'il s'agit d'un sous-anneau de \mathbf{R} . Reste à prouver que tout élément non nul de $\mathbf{Q}(\sqrt{2})$ possède un inverse dans $\mathbf{Q}(\sqrt{2})$.

Mais dans \mathbf{R} , l'inverse de $a + b\sqrt{2} \neq 0$ est

$$\frac{1}{a + b\sqrt{2}} = \frac{a - b\sqrt{2}}{a^2 - 2b^2} = \frac{a}{a^2 - 2b^2} + \sqrt{2} \left(-\frac{b^2}{a^2 - 2b^2} \right) \in \mathbf{Q}(\sqrt{2}).$$

Notons en particulier que dans un corps, tout élément non nul étant inversible, il n'y a pas de diviseurs de zéro²⁶ : un corps est intègre. Attention, la réciproque est fautive : \mathbf{Z} est un anneau intègre qui n'est pas un corps.

Les corps seront le bon cadre pour faire de l'algèbre linéaire, et par exemple, tout ce que nous avons dit sur les matrices à coefficients dans $\mathbf{K} = \mathbf{R}$ ou $\mathbf{K} = \mathbf{C}$ reste valable dans un corps quelconque.

²⁶ Car un inversible n'est jamais un diviseur de zéro.