

LES GROUPES FINIS DE DEPLACEMENTS DE \mathbb{R}^3

Par Abderrahim Raïs
Professeur au CPR TANGER

I - Groupe opérant sur un ensemble

Définition 1 : Soient G un groupe et E un ensemble non vide . On dit que G opère sur E s'il existe une application

$\Gamma: G \times E \rightarrow E, (a,x) \rightarrow \Gamma(a,x)$ vérifiant : $(A_1) \forall (a,b) \in G^2, \forall x \in E: \Gamma(ab,x) = \Gamma(a,\Gamma(b,x))$

$(A_2) \forall x \in E: \Gamma(e,x) = x$

où e désigne l'élément neutre de G dont l'opération est noté multiplicativement . $\Gamma(a,x)$ sera noté $a.x$.

Proposition 1: La relation R définie sur E par : $\forall (x,y) \in E^2, (x R y) \Leftrightarrow (\text{il existe } a \text{ dans } G \text{ tel que } y = a.y)$, est d'équivalence .

Dém : (évidente) .

Définition 2 : On appelle orbites les classes d'équivalence relatives à la relation R . La classe d'un élément x de E est appelée orbite de x et sera noté O_x ; plus précisément $O_x = \{ a.x / a \in G \}$.

Proposition 2: Pour tout x dans E , l'ensemble $G_x = \{ a \in G / a.x=x \}$ est un sous-groupe de G .

Dém : (évidente) .

Définition 3 : Pour tout x dans E , l'ensemble G_x est appelé le stabilisateur de x .

Théorème 1 : Soient G un groupe fini opérant sur un ensemble E et x un élément de E .

On a alors : $\text{Card } G = \text{Card } G_x \cdot \text{Card } O_x$.

Dém : On considère l'application $\varphi : G \rightarrow O_x, a \rightarrow a.x$; φ est surjective et par suite $(\varphi^{-1}(\{y\}))_{y \in O_x}$ constitue une partition de

G . D'autre part , pour tout y dans O_x , $\text{Card} \varphi^{-1}(\{y\}) = \text{Card} G_x$. En effet : soit y un élément de O_x ; alors il existe b dans G tel que

$y = b.x$. Considérons l'application f définie de : $\varphi^{-1}(\{y\}) \rightarrow G_x$, par : $a \rightarrow a^{-1}b$.

i - Pour $a \in \varphi^{-1}(\{y\})$, $a.x = \varphi(a) = y = b.x$, d'où $(a^{-1}b).x = x$, c'est à dire $a^{-1}b \in G_x$. Ceci assure que f est bien définie .

ii - Pour $a_1, a_2 \in \varphi^{-1}(\{y\})$, si $f(a_1) = f(a_2)$, $a_1^{-1}b = a_2^{-1}b$ et par suite : $a_1 = a_2$. On en déduit que f est injective .

iii - Considérons enfin c dans G_x . En particulier $c^{-1} \in G_x$ et $c^{-1}.x = x$ d'où $\varphi(bc^{-1}) = b.x = y$; on en déduit que $bc^{-1} \in \varphi^{-1}(\{y\})$ et que $c = (bc^{-1})^{-1}b = f(bc^{-1})$. f est donc surjective

En résumé f réalise une bijection de $\varphi^{-1}(\{y\})$ dans G_x pour tout y dans O_x . Il en découle $\text{Card} \varphi^{-1}(\{y\}) = \text{Card} G_x$ pour tout y dans O_x puis le résultat annoncé .

Corollaire : Si E et G sont finis on a : $\text{Card} E = \sum_{x \in S} \frac{\text{Card} G}{\text{Card} G_x}$, où S est un ensemble de représentant unique de chaque orbite .

Dém : Le résultat découle du fait que l'ensemble des orbites constitue une partition de E .

II - Groupes finis de déplacements dans \mathbb{R}^3 euclidien

On se place dans \mathbb{R}^3 muni de sa structure affine euclidienne usuelle . G désigne un sous-groupe fini du groupe de déplacements de \mathbb{R}^3 , d'ordre $n \geq 2$.

Théorème 2 : Il existe un point O invariant par tous les éléments de G .

Dém : Considérons un point A de \mathbb{R}^3 et définissons O l'isobarycentre de la famille $(f(A))_{f \in G}$. Si $g \in G$, g est affine et donc $g(O)$ est l'isobarycentre de la famille $(g \circ f(A))_{f \in G} = (f(A))_{f \in G}$, car l'application $G \rightarrow G, f \rightarrow g \circ f$ est bijective . Par suite O est stable par tous les éléments de G .

Corollaire : Tous les éléments de G sont des rotations autour d'axes passant par O .

Notation et vocabulaires :

i - On notera S la sphère unité de centre O .

ii - Nous appellerons rotation propre une rotation distincte de $\text{Id}_{\mathbb{R}^3}$. Elle laisse invariant deux points P et P' de S diamétralement opposés qui seront appelés pôles de cette rotation ; son axe est PP' .

iii - On notera E l'ensemble des pôles des rotations propres de G .

Proposition 3: L'application : $G \times E \rightarrow E, (f, P) \rightarrow f(P)$ fait opérer G sur E .

Dém : (évidente)

Définition 3 : On appelle ordre d'un pôle P de E le nombre de rotation dont P est pôle, en y comprenant $\text{Id}_{\mathbb{R}^3}$.

La définition qui précède permet de voir que l'ordre k d'un pôle P est le cardinal de G_P , le stabilisateur de P . P étant un élément de E , il existe dans G_P une rotation propre, ce qui assure que $k \geq 2$. Posons $r = \text{Card } O_P$, O_P étant l'orbite de P ; on a d'après le théorème 1 : $n = kr$. Notons N le nombre d'orbites, r_j le cardinal de la j -ième orbite O_j pour $1 \leq j \leq N$; les éléments de celle-ci sont des pôles P_{ji} , $1 \leq i \leq r_j$ qui ont le même ordre $k_j = \frac{n}{r_j}$. Le nombre de rotations propres de pôles P_{ji} est $k_j - 1 = \frac{n}{r_j} - 1$, pour

$1 \leq j \leq N, 1 \leq i \leq r_j$. Nous allons déterminer de deux manières différentes le cardinal de l'ensemble :

$F = \{(r, P) \in G \times E / r \neq \text{Id}_{\mathbb{R}^3}, r(P) = P\}$. On a tout d'abord $\text{Card } F = 2(n-1)$ car chaque rotation propre possède 2 pôles. D'autre part chaque élément de l'orbite O_j est pôle de $k_j - 1$ rotations propres et comme $\text{Card } O_j = r_j$, on a :

$$\text{Card } F = \sum_{j=1}^N r_j(k_j - 1) = 2(n-1), \text{ ou encore } \sum_{j=1}^N \frac{n}{k_j}(k_j - 1) = 2(n-1), \text{ c'est à dire : } \mathbf{(1)} \sum_{j=1}^N \left(1 - \frac{1}{k_j}\right) = 2\left(1 - \frac{1}{n}\right).$$

Comme $n \geq 2$ et $k_j \geq 2$ on a : $1 \leq 2\left(1 - \frac{1}{n}\right) < 2$ puis $\frac{1}{2} \leq 1 - \frac{1}{k_j} < 1$, pour tout $1 \leq j \leq N$ et donc $\frac{N}{2} \leq \sum_{j=1}^N \left(1 - \frac{1}{k_j}\right) < N$. On voit alors

$$\text{que : } \frac{N}{2} \leq \sum_{j=1}^N \left(1 - \frac{1}{k_j}\right) < 2 \text{ et } 1 \leq \sum_{j=1}^N \left(1 - \frac{1}{k_j}\right) < N, \text{ d'où on en déduit que } 2 \leq N \leq 3.$$

En conclusion l'action de G sur E ne peut avoir que 2 ou 3 orbites. Nous traiterons donc ces deux cas :

Premier cas, $N = 2$: la relation **(1)** s'écrit $\frac{1}{k_1} + \frac{1}{k_2} = \frac{2}{n}$, soit $r_1 + r_2 = 2$. Il en découle $r_1 = \frac{n}{k_1} = 1$ et $r_2 = \frac{n}{k_2} = 1$, c'est à dire que

E est constitué de deux pôles P et P' d'ordre n . G est alors un sous-groupe du groupe des rotations d'axes PP' . Considérons l'application ϕ de G dans $U: r \rightarrow e^{i\theta}$, où U est le groupe des nombres complexes de module 1, θ étant la mesure de l'angle de r . ϕ est un morphisme de groupe injectif ; il en résulte que G est isomorphe à un sous-groupe fini de U , d'où G est un sous-groupe cyclique d'ordre n .

Deuxième cas, $N = 3$: La relation **(1)** s'écrit $\frac{1}{k_1} + \frac{1}{k_2} + \frac{1}{k_3} = 1 + \frac{2}{n}$. On a donc : $1 < \frac{1}{k_1} + \frac{1}{k_2} + \frac{1}{k_3} \leq 2$; supposons quitte à

renuméroter que $k_1 \leq k_2 \leq k_3$. Il vient : $1 < \frac{3}{k_1}$, c'est à dire $k_1 = 2$ puis grâce à **(1)** : $\frac{1}{2} + \frac{2}{n} = \frac{1}{k_2} + \frac{1}{k_3}$, c'est à dire :

$$\frac{1}{k_2} + \frac{1}{k_3} > \frac{1}{2}; \text{ en particulier } \frac{2}{k_2} > \frac{1}{2}, \text{ d'où } k_2 \in \{2, 3\}. \text{ Traitons les deux cas :}$$

1 - $k_2 = 2$: il vient $n = 2k_3$ et par suite n est un entier pair ≥ 4 . On en déduit que $r_1 = r_2 = n/2, r_3 = 2$.

1 - a Examinons d'abord le cas $n = 4$; on a : $r_1 = r_2 = r_3 = 2$ et tous les éléments de $G \setminus \{\text{Id}_{\mathbb{R}^3}\}$ sont d'ordre 2. Ce sont donc des demi-tours autour d'axes passant par O , qui sont nécessairement 2 à 2 perpendiculaires. Si on compose deux de ces demi-tours, on retrouve le troisième. G est engendré par 2 de ces demi-tours.

1 - b n est pair ≥ 6 ; L'orbite O_3 possède 2 éléments P et P' diamétralement opposés ; en effet si P'' est le symétrique de P par rapport à O et $P'' \in O_1 \cup O_2$, P'' est d'ordre 2. Mais deux pôles diamétralement opposés ont le même ordre car ils ont le même stabilisateur, d'où $2 = \frac{n}{2} \geq 3$, ce qui constitue une contradiction. G_P est un groupe fini de rotations autour de l'axe PP' .

En raisonnant comme dans le premier cas, nous déduisons que G_P est un groupe cyclique engendré par une rotation autour de PP' d'ordre $n/2$.

Considérons σ un élément de $G \setminus G_P$; en particulier $\sigma(P) \neq P$ et $\sigma(P) \in O_3$, d'où on en déduit que $\sigma(P) = P'$. Donc σ est un demi-tour dont l'axe est une droite passant par O , perpendiculaire à PP' . L'ensemble $G_P \cup \sigma G_P$ contient n éléments, d'où on peut écrire que : $G = G_P \cup \sigma G_P$ et que G est engendré par 2 éléments : une rotation d'ordre $n/2$ et un demi-tour.

Si S est l'ensemble de $n/2$ sommets d'un polygone régulier de centre O du plan perpendiculaire à PP' passant par O , alors G est le groupe de déplacements qui laissent invariant les sommets de S (voir figure 1).

2 - $k_2 = 3$; il vient $\frac{1}{k_3} = \frac{1}{6} + \frac{2}{n} > \frac{1}{6}$, soit $k_3 < 6$. Comme $k_2 \leq k_3$, on en déduit que $k_3 \in \{3, 4, 5\}$.

2 - a Traitons le cas $k_3 = 3$; on a : $k_1 = 2$, $k_2 = 3$, $n = 12$. L'orbite O_2 contient 4 éléments $\{A, B, C, D\}$; O_2 est globalement invariante par tout les éléments de G , en particulier par les éléments de G_A , qui est d'ordre 3 donc cyclique. Les éléments de G_A sont $\text{Id}_{\mathbb{R}^3}$ et les deux rotations d'axe OA et d'angle $\pm \frac{2\pi}{3}$. Chacune de ces rotations fixe A et permute B, C et D , d'où BCD est un triangle équilatéral situé dans un plan perpendiculaire à la droite OA (voir figure 2). Le raisonnement fait pour A peut être fait aussi pour B, C et D . Il en résulte que $ABCD$ est un tétraèdre régulier de centre O .

Comme le groupe des déplacements qui laissent invariant les quatre sommets d'un tétraèdre régulier est d'ordre 12, il est égale à G .

2 - b $k_3 = 4$; on a : $k_1 = 2$ et $k_2 = 3$ d'où $n = 24$. L'orbite O_3 a 6 éléments; si $A \in O_3$ son symétrique A' par rapport à O est aussi dans O_3 , car A et A' sont d'ordre 4 puisqu'ils ont le même stabilisateur et donc A' ne peut être ni dans O_1 , dont les éléments sont d'ordre 2, ni dans O_2 , dont les éléments sont d'ordre 3. On en déduit que O_3 est symétrique par rapport à O . Notons A, B, C, A', B', C' les 6 éléments de O_3 avec A', B', C' les symétriques respectifs de A, B, C par rapport à O . Le stabilisateur G_A est d'ordre 4; plus précisément il est cyclique, possède une rotation d'axe OA et d'angle $\pi/2$, qui stabilise l'ensemble $\{B, B', C, C'\}$. Il en découle que $BCB'C$ est un carré contenu dans le plan perpendiculaire en O à OA (car B et B' sont symétriques par rapport à O). (voir figure 3)

On peut effectuer sur B et C le même travail; on en déduit que O_2 est l'ensemble des 6 sommets d'un octaèdre régulier. Par suite G stabilise les 6 sommets d'un octaèdre régulier, et aussi les centres de 8 triangles équilatéraux de l'octaèdre. Ces centres sont les 8 sommets d'un cube laissé stable par G . Comme le groupe de déplacements qui laissent invariants les sommets d'un cube est d'ordre 24, il coïncide avec G .

2 - c $k_3 = 5$; on a : $k_1 = 2$ et $k_2 = 3$ d'où $n = 60$. L'orbite O_3 a 12 éléments. O_3 est symétrique par rapport à O (même raisonnement que précédemment). Considérons I et J des éléments de O_3 symétriques par rapport à O . G_I est d'ordre 5, donc cyclique; il possède une rotation r d'ordre 5 et d'axe IJ . Cette rotation stabilisant O_3 , stabilise donc les 10 éléments de O_3 , autre que I et J . On en déduit que ces 10 éléments sont les sommets de 2 pentagones réguliers symétriques par rapport à O et situés dans des plans perpendiculaires à IJ (si $P \in O_3 \setminus \{I, J\}$, $\text{Card}\{P, r(P), r^2(P), r^3(P), r^4(P)\} = 5$ et $r^5(P) = P$).

Notons $A_1A_2A_3A_4A_5$ un pentagone et $A'_1A'_2A'_3A'_4A'_5$ son symétrique par rapport à O . (voir figure 4)

Le raisonnement mené avec I, J peut être mené avec toute autre paire d'éléments de O_3 , symétriques par rapport à O , A_1, A'_1, A_2, A'_2 , etc. ... O_3 est alors l'ensemble des 12 sommets d'un icosaèdre régulier; le groupe de déplacements qui stabilise l'icosaèdre régulier est d'ordre 60, donc il est égal à G .

Théorème 3 : Si G est un groupe fini d'ordre $n \geq 2$ de déplacements de l'espace euclidien \mathbb{R}^3 , il existe O un point invariant par tous les éléments de G , et en outre G est l'un des groupes suivants :

1 - G est cyclique, engendré par une rotation d'ordre n autour d'un axe passant par O .

2 - $n = 4$; G est un groupe formé par $\text{Id}_{\mathbb{R}^3}$ et 3 demi-tours d'axes 2 à 2 perpendiculaires.

3 - n est pair ≥ 6 ; G est un groupe de déplacements qui laissent stables un polygone régulier de centre O à $n/2$ sommets.

4 - G est un groupe de déplacements qui laissent stable un tétraèdre régulier.

5 - G est un groupe de déplacements qui laissent stable un cube.

Bibliographie :

[1] L. Lesieur : *Compléments d'algèbre linéaire*.

[2] J. C. Carrega : *Algèbre, arithmétique, géométrie* (polycopié).