

Chapitre 4

Structures algébriques

4.1 Lois de composition internes et ses propriétés

4.1.1 Lois de composition internes

Définition 4.1 Soit E un ensemble. Une loi de composition interne $*$ sur E est une application de $E \times E$ vers E

$$\begin{aligned} * : E \times E &\longrightarrow E \\ (x, y) &\longmapsto x * y \end{aligned}$$

Notations

1. Plutôt que loi de composition interne, on dit aussi opération de composition interne, ou plus simplement opération interne ;
2. On note souvent $(E, *)$ pour désigner un ensemble E muni d'une opération interne $*$.

Exemple 4.1 .

1. Les lois \cup (union), \cap (intersection) et Δ (différence symétrique) sur $\mathcal{P}(E)$;
2. La loi \circ (la composition) sur $\mathcal{F}(E)$ (l'ensemble des applications de E vers E).
3. Les lois $+$ et \times sur $\mathbb{N}, \mathbb{Z}, \mathbb{Q}, \mathbb{R}$ et \mathbb{C} .
4. Soit $*$ définie sur \mathbb{R} par $x * y = \frac{1}{x+y}$. Alors $*$ n'est pas une opération interne, car $(-1, 1)$ n'admet pas une image.

Définition 4.2 (Partie stable pour une loi) Soit E un ensemble muni par une loi de composition interne $*$ et F une partie de E . On dit que F est stable pour la loi $*$ si

$$\forall (x, y) \in F \times F : x * y \in F.$$

Exemple 4.2 .

1. \mathbb{R}^+ et \mathbb{R}^- sont deux parties stables de \mathbb{R} pour la loi $+$.
2. Pour la loi \times , \mathbb{R}^+ est encore une partie stable, mais ce n'est pas le cas de \mathbb{R}^- .

4.1.2 Propriétés des lois de composition internes

Définition 4.3 (Commutativité et associativité) Soit E un ensemble muni par une loi de composition interne $*$

On dit que $*$ est commutative si $\forall(x, y) \in E^2 : x * y = y * x$.

On dit que $*$ est associative si $\forall(x, y, z) \in E^3 : (x * y) * z = x * (y * z)$.

Exemple 4.3 .

1. Les lois $+$ et \times sur $\mathbb{N}, \mathbb{Z}, \mathbb{Q}, \mathbb{R}$ et \mathbb{C} sont commutative et associative ;
2. Aussi, les lois \cup, \cap et Δ sur $\mathcal{P}(E)$ sont commutative et associative ;
3. La loi \circ sur $\mathcal{F}(E)$ est associative mais pas commutative, car $f \circ g \neq g \circ f$ en général ;
4. Soit la loi $*$ définie sur \mathbb{Q} par : $x * y = \frac{x+y}{2}$. Alors $*$ est commutative, car $x * y = \frac{x+y}{2} = \frac{y+x}{2} = y * x$ mais n'est pas associative, car $(-1 * 0) * 1 = \frac{1}{4} \neq -1 * (0 * 1) = \frac{-1}{4}$.

Définition 4.4 (Element neutre) Soit E un ensemble muni d'une loi de composition interne $*$. Soit e un élément de E . On dit que e est élément neutre pour la loi $*$, si

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

Remarque 4.1 Si la loi $*$ est commutative, l'égalité $x * e = e * x$ est automatiquement réalisée.

Exemple 4.4 .

1. Dans $\mathbb{N}, \mathbb{Z}, \mathbb{Q}, \mathbb{R}$ et \mathbb{C} , 0 est neutre pour la lois $+$, et 1 est neutre pour la loi \times ;
2. Dans $\mathcal{P}(E)$, \emptyset est neutre pour la lois \cup , et E est neutre pour la loi \cap ;
3. Soit la loi $*$ définie sur \mathbb{R} par : $x * y = x + y - 1$. Alors $e = 1$ est un élément neutre, car $x * e = x \Rightarrow x + e - 1 = x$. Donc $e = 1$.

Proposition 4.1 (Unicité de l'élément neutre) L'élément neutre de E pour la loi $*$ s'il existe, est unique.

Preuve: En effet, soit e' un autre élément neutre pour $*$ alors $e' = e' * e = e * e' = e$. Donc, l'élément neutre est unique. ■

Définition 4.5 (Element symétrique) Soit E un ensemble muni d'une loi de composition interne $*$ ait un élément neutre e . On dit que l'élément x de E admet un élément symétrique (inversible) x' de E , si $\forall x \in E : x * x' = x' * x = e$.

Exemple 4.5 .

1. Dans \mathbb{R} , les éléments inversibles pour la lois \times , sont les éléments non nuls ;
2. Soit la loi $*$ définie sur \mathbb{R} par : $x * y = x + y - 1$. Alors $x \in \mathbb{R}$ admet un élément symétrique $x' = 2 - x$, car $x * x' = 1 \Rightarrow x + x' - 1 = 1$. Donc $x' = 2 - x$.

Proposition 4.2 Soit E un ensemble muni d'une loi de composition interne $*$ qui est associative et admet un élément neutre.

1. L'élément symétrique x' de x pour la loi $*$ dans E , s'il existe, est unique ;
2. Si $x, y \in E$ sont symétrisables alors $x * y$ est symétrisable et son symétrique donné par $(x * y)' = y' * x'$.

Définition 4.6 (Distributivité) Soit E un ensemble muni par deux lois de composition internes $*$ et \top

On dit que $*$ est distributive à gauche par rapport à \top si $\forall(x, y, z) \in E^3 : x * (y \top z) = (x * y) \top (x * z)$.

On dit que $*$ est distributive à droite par rapport à \top si $\forall(x, y, z) \in E^3 : (x \top y) * z = (x * z) \top (y * z)$.

Remarque 4.2 Si la loi $*$ est commutative, alors l'une de ces deux propriétés implique l'autre.

Exemple 4.6 .

1. Dans $\mathbb{N}, \mathbb{Z}, \mathbb{Q}, \mathbb{R}$ et \mathbb{C} , la loi \times est distributive par rapport à la loi $+$;
2. Dans $\mathcal{P}(E)$, les lois \cup, \cap sont distributives l'une par rapport à l'autre ;
3. Soit la loi $*$ définie sur \mathbb{R} par : $x * y = x + y - xy$ et la loi \top définie sur \mathbb{R} par : $x \top y = x + y - 1$. Comme la loi $*$ est commutative donc il suffit de démontrer la distributivité à gauche par rapport à \top .

$$x * (y \top z) = x * (x + y - 1) = 2x + y + z - xy - xz - 1 \dots (1)$$

$$(x * y) \top (x * z) = (x + y - xy) \top (x + z - xz) = 2x + y + z - xy - xz - 1 \dots (2)$$

(1) = (2), donc la loi $*$ est distributive par rapport à la loi \top .

4.2 Structures algébriques

4.2.1 Groupes

Définitions et exemples

Définition 4.7 (Groupe) Un groupe est un ensemble non vide muni d'une loi de composition interne $(G, *)$ tels que :

- $*$ est associative ;
- $*$ admet un élément neutre e ;
- tout élément de G est symétrisable (admet un symétrique) pour $*$.

Remarque 4.3 Si $*$ est commutative, on dit que $(G, *)$ est commutatif, ou abélien.

Exemple 4.7 .

1. $(\mathbb{Z}, +), (\mathbb{Q}, +), (\mathbb{R}, +)$ et $(\mathbb{C}, +)$ sont des groupes abéliens ;
2. L'ensemble $\mathcal{P}(E)$ muni de la différence symétrique Δ est un groupe abélien ;
3. $(\mathbb{N}, +), (\mathbb{R}, \times), (\mathcal{P}(E), \cap)$ et $(\mathcal{P}(E), \cup)$ ne sont pas des groupes.

Définition 4.8 (Sous-groupe) Soit $(G, *)$ un groupe et soit H une partie non vide de G . On dit que H est un sous-groupe de G si :

1. H est stable pour la lois $*$: $\forall(x, y) \in H^2, x * y \in H$;
2. H est stable pour le passage à l'inverse $\forall x \in H, x' \in H$.

Exemple 4.8 .

1. Soit $(G, *)$ un groupe, alors e_G et G sont des sous-groupes (dits triviaux);
2. Soit $(\mathbb{Z}, +)$ un groupe. Alors $3\mathbb{Z}$ est un sous groupe de \mathbb{Z} avec

$$3\mathbb{Z} = \{3z : z \in \mathbb{Z}\} = \{\dots, -6, -3, 0, 3, 6, \dots\}$$

3. Soit (G, \cdot) un groupe, alors l'ensemble $Z(G) = \{x \in G : \forall y \in G, xy = yx\}$ est un sous groupe de G appelé **centre** de G .

Théorème 4.1 (Caractérisation des sous-groupes) Soit $(G, *)$ un groupe et soit H une partie non vide de G . Alors H est un sous-groupe de G si et seulement si :

$$\forall (x, y) \in H^2, x * y' \in H$$

Proposition 4.3 (Intersection de sous-groupes) Soit $(G, *)$ un groupe et soit $\{H_i\}_{i \in I}$ une famille de sous groupe de G . Alors $\bigcap_{i \in I} H_i$ est un sous-groupe de G .

Remarque 4.4 La réunion de deux sous-groupes de G n'est pas nécessairement un sous-groupe de G . Par exemple $2\mathbb{Z}$ et $3\mathbb{Z}$ sont deux sous-groupes de $(\mathbb{Z}, +)$, mais la réunion ne l'est pas puisque 2 et 3 sont dans $2\mathbb{Z} \cup 3\mathbb{Z}$ alors que $2 + 3 = 5 \notin 2\mathbb{Z} \cup 3\mathbb{Z}$.

Homomorphisme de groupes

Définition 4.9 Soient $(G_1, *)$ et (G_2, \perp) deux groupes. On appelle homomorphisme (ou morphisme) de groupes de G_1 dans G_2 , une application $f : G_1 \rightarrow G_2$ telle que,

$$\forall x, y \in G_1, f(x * y) = f(x) \perp f(y).$$

Exemple 4.9 Soit l'application f donnée par : $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^*$
 $x \mapsto f(x) = 2^x$ f est un homomorphisme de $(\mathbb{R}, +)$ dans (\mathbb{R}, \times) car :

$$\forall x, y \in \mathbb{R}, f(x + y) = 2^{x+y} = 2^x \times 2^y = f(x) \times f(y).$$

Remarque 4.5 Soient $(G_1, *)$ et (G_2, \perp) deux groupes et f un homomorphisme de G_1 dans G_2 . Alors

1. Si f est bijective, alors on dit que f est isomorphisme;
2. Si f est définie dans $(G_1, *)$ dans lui même, alors on dit que f est endomorphisme;
3. Si f est endomorphisme bijective, alors on dit que f est automorphisme.

Exemple 4.10 .

1. La fonction exponentielle est un isomorphisme des groupes de $(\mathbb{R}, +)$ dans (\mathbb{R}_+^*, \times) ;
2. La fonction logarithme népérien est un isomorphisme de groupes de (\mathbb{R}_+^*, \times) dans $(\mathbb{R}, +)$;

Proposition 4.4 Soient $(G_1, *)$ et (G_2, \perp) deux groupes d'éléments neutres e_1 et e_2 et soit f un homomorphisme de G_1 dans G_2 . Alors

1. $f(e_1) = e_2$;
2. $\forall x \in G_1, (f(x))' = f(x')$.

Proposition 4.5 Soient $(G_1, *)$ et (G_2, \perp) deux groupes d'éléments neutres e_1 et e_2 et soit f un homomorphisme de G_1 dans G_2 . Alors

1. Si H est un sous-groupe de G_1 , alors $f(H)$ est un sous-groupe de G_2 ;
2. Si H' est un sous-groupe de G_2 , alors $f^{-1}(H')$ est un sous-groupe de G_1 .

Définition 4.10 (Le noyau et l'image d'un homomorphisme) Soient $(G_1, *)$ et (G_2, \perp) deux groupes et f un homomorphisme de G_1 dans G_2 . Alors

1. On appelle noyau de f l'ensemble

$$\text{Ker}(f) = f^{-1}(e) = \{x \in G_1 : f(x) = e_2\}.$$

2. On appelle image de f l'ensemble

$$\text{Im}(f) = f(G_1) = \{f(x) \in G_2 : x \in G_1\}.$$

Exemple 4.11 Soit f un homomorphisme donné dans l'exemple 4.9, alors

$$\text{Ker}(f) = \{x \in \mathbb{R}, f(x) = 1\} = \{x \in \mathbb{R}, 2^x = 1\} = \{0\}$$

et $\text{Im}(f) = \{f(x) : x \in \mathbb{R}\}$. On a $f(x) = y$, alors $2^x = y$ ceci implique que $x \ln 2 = \ln y$, donc $x = \frac{\ln y}{\ln 2}$. D'où, $\text{Im}(f) = \mathbb{R}_+^*$.

Théorème 4.2 Soit f un homomorphisme de $(G_1, *)$ dans (G_2, \perp) . Alors

1. $\text{Ker}(f)$ est un sous-groupe de G_1 ;
2. $\text{Im}(f)$ est un sous-groupe de G_2 ;
3. f est injective si et seulement si $\text{Ker}(f) = \{e_1\}$;
4. f est surjective si et seulement si $\text{Im}(f) = G_2$.

4.2.2 Anneaux

Définitions

Définition 4.11 (Anneau) Soit A un ensemble muni de deux lois de composition, $*$ et \perp . On dit que $(A, *, \perp)$ est un **anneau** si :

1. $(A, *)$ est un groupe commutatif ;
2. la loi \perp est associative ;
3. la loi \perp distributive par rapport à la loi $*$.

Remarque 4.6 .

1. Si \perp est commutative, on dit que $(A, *, \perp)$ est un anneau commutatif.
2. Si \perp admet un élément neutre, on dit que $(A, *, \perp)$ est un anneau unitaire.

Exemple 4.12 .

1. $(\mathbb{Z}, +, \times)$, $(\mathbb{Q}, +, \times)$, $(\mathbb{R}, +, \times)$ et $(\mathbb{C}, +, \times)$ sont des anneaux commutatifs ;
2. Soit E un ensemble, $(\mathcal{P}(E), \Delta, \cap)$ est un anneau commutatif ;
3. Soit A l'ensemble des applications de \mathbb{C} dans \mathbb{C} , de la forme $z \mapsto \alpha z + \beta \bar{z}$. $(A, +, \circ)$ est un anneau non commutatif.

Définition 4.12 (Sous-anneau) Soit $(A, +, \cdot)$ un anneau et soit B une partie de A . On dit que B est un **sous-anneau** de $(A, +, \cdot)$ si et seulement si :

1. $B \neq \emptyset$ ($0_A \in B$) ;
2. $(B, +)$ est un sous-groupe de A ;
3. B stable pour la loi \cdot .

Ce qui équivaut à

1. $0_A \in B$;
2. $\forall a, b \in B, a - b \in B$;
3. $\forall a, b \in B, a \cdot b \in B$.

Exemple 4.13 .

1. $(\mathbb{Z}, +, \times)$, $(\mathbb{Q}, +, \times)$, $(\mathbb{R}, +, \times)$ et $(\mathbb{C}, +, \times)$, chacun est un sous-anneau du suivant ;
2. l'ensemble, $\{r + s\sqrt{2}, (r, s) \in \mathbb{Q}^2\}$ est un sous-anneau de $(\mathbb{R}, +, \times)$.

Définition 4.13 (Homomorphisme d'anneaux) Soient $(A, +, \cdot)$ et $(B, +, \cdot)$ deux anneaux. On dit qu'une application f de A vers B est un **homomorphisme** (ou **morphisme**) si :

1. $f(1_A) = 1_B$;
2. $\forall a, b \in A, f(a + b) = f(a) + f(b)$;
3. $\forall a, b \in A, f(a \cdot b) = f(a) \cdot f(b)$.

Remarque 4.7 En particulier, f est un homomorphisme de groupes, de $(A, +)$ vers $(A, +)$;

Définition 4.14 (L'élément inversible) Un élément d'un anneau $(A, +, \cdot)$ est dit **inversible** si et seulement s'il est symétrisable pour la seconde opération (s'il admet un symétrique pour la loi \cdot).

Définition 4.15 (Diviseur de zéro) Un élément non nul x d'un anneau A est un **diviseur de zéro** si et seulement si son produit avec un autre élément non nul vaut zéro :

$$\exists y \neq 0 \mid xy = 0 \quad \text{ou} \quad yx = 0.$$

Exemple 4.14 .

1. Dans $(\mathbb{Q}, +, \cdot)$, $(\mathbb{R}, +, \cdot)$ et $(\mathbb{C}, +, \cdot)$, tous les éléments non nuls sont inversibles ;
2. Dans l'ensemble des fonctions de \mathbb{R} dans \mathbb{R} , toute fonction f qui s'annule est diviseur de 0 et les éléments inversibles sont les fonctions qui ne s'annulent pas.

Ideal dans un anneau

Définition 4.16 (Idéal) Soit $(A, +, \cdot)$ un anneau. Une partie I non vide de A est dite un **idéal** de A si et seulement si

1. I est un sous-groupe de $(A, +, \cdot)$;
2. pour $x \in I$ et $a \in A$ on a : $x \cdot a \in I$ et $a \cdot x \in I$

Exemple 4.15 . L'ensemble \mathbb{Z} n'est pas un idéal de $(\mathbb{R}, +, \times)$, car $\frac{1}{5} \in \mathbb{R}$ et $3 \in \mathbb{Z}$ alors que $\frac{3}{5} \notin \mathbb{Z}$.

Remarque 4.8 Il est facile de vérifier que

1. L'intersection des idéaux de A est un idéal de A .
2. L'image directe d'un idéal par un morphisme d'anneau surjective est un idéal.
3. Le noyau d'un morphisme d'anneaux est un idéal.

Règles de calculs dans un anneau

On rappelle la formule du binôme de Newton, qui s'étend de \mathbb{Z} aux anneaux commutatifs, mais aussi dans un anneau quelconque.

Proposition 4.6 Soient $(A, +, \cdot)$ un anneau et $a, b \in A$, avec $a \cdot b = b \cdot a$, et $n \in \mathbb{N}^*$. Alors :

$$(a + b)^n = \sum_{k=0}^n C_n^k a^k b^{n-k}.$$

Preuve: Récurrence sur \mathbb{N} et formule du triangle de Pascal. ■

Remarque 4.9 Soient $x, y \in A$ et $n \in \mathbb{N}^*$, alors $x - y \mid x^n - y^n$ et plus précisément :

$$x^n - y^n = (x - y) \sum_{k=0}^{n-1} x^k y^{n-1-k}.$$

• Cas particulier de ce qui précède : si $1 - x$ est inversible, on peut calculer $\sum_{k=0}^{n-1} x^k$ grâce à la formule :

$$1 - x^n = (1 - x) \sum_{k=0}^{n-1} x^k.$$

4.2.3 Corps

Définition 4.17 (Corps) Un corps est un anneau commutatif dans lequel tout élément non nul est inversible pour la deuxième loi.

Remarque 4.10 Si de plus la deuxième loi est commutative, le corps $(K, +, \cdot)$ est dit corps commutatif.

Exemple 4.16 .

\mathbb{Q} , \mathbb{R} et \mathbb{C} , sont des corps, mais pas \mathbb{Z} (2 n'est pas inversible).

Définition 4.18 (Sous-corps) Soit $(K, +, \cdot)$ un corps, un sous-corps de K est une partie K_1 de K telle que $(K_1, +, \cdot)$ soit un corps, c'est-à-dire, pour tous x, y de K_1 , on a

$$x - y \in K_1 \quad \text{et} \quad xy^{-1} \in K_1.$$

Exemple 4.17 .

1. $(\mathbb{Q}, +, \times)$, $(\mathbb{R}, +, \times)$ et $(\mathbb{C}, +, \times)$, chacun est un sous-corps du suivant ;
2. L'ensemble $\mathbb{Q}[\sqrt{2}] = \{a + b\sqrt{2} : a, b \in \mathbb{Q}\}$ est un corps commutatif qui admet \mathbb{Q} comme sous-corps.