

代数学 I 第 5 回講義資料

担当：大矢 浩徳 (OYA Hironori)*

前回は n 次対称群と呼ばれる群を導入し、有限個のものの置換を群論的にとらえるということを行った。また、その中ではあみだくじとの対応も観察し、視覚的に二項演算を計算するというものも行った。今回は n 次二面体群と呼ばれる新しい群の例を、 n 次対称群の部分群として定義する。 n 次二面体群は正 n 角形の対称変換のなす群と考えられるものである。

4.1 n 次二面体群

本節では n を 3 以上の整数とする。本節では n 次対称群 \mathfrak{S}_n の元に以下のように名前を付ける*1。

$$\sigma := \begin{pmatrix} 1 & 2 & \cdots & k & \cdots & n-1 & n \\ 2 & 3 & \cdots & k+1 & \cdots & n & 1 \end{pmatrix} = (1\ 2\ \cdots\ n)$$
$$\tau := \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & \cdots & k & \cdots & n-1 & n \\ 1 & n & n-1 & \cdots & n+2-k & \cdots & 3 & 2 \end{pmatrix}.$$

定義 4.1

上の記号のもとで、

$$D_n := \{e, \sigma, \sigma^2, \dots, \sigma^{n-1}, \tau, \sigma\tau, \sigma^2\tau, \dots, \sigma^{n-1}\tau\}$$

とする (k 乗は k 回合成するという意味)。これを、 n 次二面体群 (dihedral group of degree n) という。

注意 1. $n = 3$ のとき、 $D_3 = \mathfrak{S}_3$ である。実際、

$$e = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix} \quad \sigma = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 1 \end{pmatrix} \quad \sigma^2 = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$
$$\tau = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \end{pmatrix} \quad \sigma\tau = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 1 & 3 \end{pmatrix} \quad \sigma^2\tau = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

である。 n が 4 以上の時は、 $D_n \subsetneq \mathfrak{S}_n$ である。これは D_n の元の個数が高々 $2n$ 個、 \mathfrak{S}_n の元の個数が $n!$ 個であることからわかる。

実は D_n は \mathfrak{S}_n の部分群となる。この群の“意味”については本講義資料の最後に解説することにして、まずは部分群であることを確かめるために、 σ と τ の間の関係を記述しておこう。

命題 4.2

上記の $\sigma, \tau \in D_n$ について以下が成立する。

- (1) $1 \leq \ell \leq n-1$ のとき $\sigma^\ell \neq e$ であり、 $\sigma^n = e$ 。
- (2) $\tau^2 = e$ 。すなわち、 $\tau^{-1} = \tau$ 。
- (3) $\tau\sigma = \sigma^{-1}\tau$ 、 $\tau\sigma^{-1} = \sigma\tau$ 。

* e-mail: hoyo@shibaura-it.ac.jp

*1 これまでの節では \mathfrak{S}_n の任意の元を表すときに σ としばしば書いていたが、この節では常に $(1\ 2\ \cdots\ n)$ を表すことにするので注意せよ。

証明. (1) は第 4 回講義資料命題 3.4 (2) よりわかる. (2) は直接計算すれば直ちにわかる. (3) の 1 つめの式を確かめてみよう. まず,

$$\sigma^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & \cdots & k & \cdots & n-1 & n \\ n & 1 & \cdots & k-1 & \cdots & n-2 & n-1 \end{pmatrix}$$

である. これを踏まえると,

$$\begin{aligned} \tau\sigma &= \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & \cdots & k & \cdots & n-1 & n \\ 1 & n & n-1 & \cdots & n+2-k & \cdots & 3 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 & \cdots & k & \cdots & n-1 & n \\ 2 & 3 & \cdots & k+1 & \cdots & n & 1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 2 & \cdots & k & \cdots & n-1 & n \\ n & n-1 & \cdots & n+1-k & \cdots & 2 & 1 \end{pmatrix} \\ \sigma^{-1}\tau &= \begin{pmatrix} 1 & 2 & \cdots & k & \cdots & n-1 & n \\ n & 1 & \cdots & k-1 & \cdots & n-2 & n-1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & \cdots & k & \cdots & n-1 & n \\ 1 & n & n-1 & \cdots & n+2-k & \cdots & 3 & 2 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 2 & \cdots & k & \cdots & n-1 & n \\ n & n-1 & \cdots & n+1-k & \cdots & 2 & 1 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

となるので, 確かに $\tau\sigma = \sigma^{-1}\tau$ である. 最後に $\tau\sigma = \sigma^{-1}\tau$ の両辺に左と右から τ を合成すると,

$$\tau\tau\sigma\tau = \tau\sigma^{-1}\tau\tau \Leftrightarrow \sigma\tau = \tau\sigma^{-1} \quad (\tau^2 = e \text{ より})$$

となる. よって, (3) の 2 つめの式 $\tau\sigma^{-1} = \sigma\tau$ も成立する. □

それでは以下の定理を証明しよう.

定理 4.3

n 次二面体群 D_n は \mathfrak{S}_n の位数 $2n$ の部分群である.

まず, D_n は定義より明らかに空集合ではない. よって, この定理の証明するためには

- (1) D_n が二項演算で閉じていること.
- (2) D_n が逆元を取る操作について閉じていること.
- (3) D_n の位数が $2n$ であること, つまり, $e, \sigma, \sigma^2, \dots, \sigma^{n-1}, \tau, \sigma\tau, \sigma^2\tau, \dots, \sigma^{n-1}\tau$ が全て異なる元であること.

の 3 つを示せば良いことがわかる (第 1, 2 回講義資料命題 1.5). これらを順に確かめる.

(1) の証明: まず命題 4.2 (1), (3) を繰り返し用いることで, 以下は直ちにわかる.

補題 4.4

D_n において以下が成立する.

- (1) 任意の $k, \ell \in \mathbb{Z}$ に対し, $\sigma^{k+\ell n} = \sigma^k$. 特に, 任意の $m \in \mathbb{Z}$ に対し, ある $r \in \{0, 1, \dots, n-1\}$ が存在して, $\sigma^m = \sigma^r \in D_n$ となる.
- (2) 任意の $k \in \mathbb{Z}$ に対し, $\tau\sigma^k = \sigma^{-k}\tau$.

なお補題 4.4 (1) 後半の主張は, 任意の $m \in \mathbb{Z}$ に対し,

$$m = qn + r$$

を満たす $q \in \mathbb{Z}, 0 \leq r < n$ が存在することから (q は m を n で割った商, r は余り), 補題 4.4 (1) 前半の主張より,

$$\sigma^m = \sigma^{qn+r} = \sigma^r$$

となって示される. さて, 命題 4.2 (2), 補題 4.4 (2) より, 任意の $k, \ell \in \{0, 1, \dots, n-1\}$ に対して,

$$\begin{aligned} \sigma^k\sigma^\ell &= \sigma^{k+\ell} & (\sigma^k\tau)\sigma^\ell &= \sigma^k(\tau\sigma^\ell) = \sigma^k(\sigma^{-\ell}\tau) = \sigma^{k-\ell}\tau \\ \sigma^k(\sigma^\ell\tau) &= \sigma^{k+\ell}\tau & (\sigma^k\tau)(\sigma^\ell\tau) &= \sigma^k(\tau\sigma^\ell)\tau = \sigma^k(\sigma^{-\ell}\tau)\tau = \sigma^{k-\ell}\tau^2 = \sigma^{k-\ell} \end{aligned}$$

となる. ここで, 補題 4.4 (1) より, ある $r_1, r_2 \in \{0, 1, \dots, n-1\}$ が存在して, $\sigma^{k+\ell} = \sigma^{r_1}, \sigma^{k-\ell} = \sigma^{r_2}$ となるので, 上記の計算結果は全て D_n に属する元となる. よって, D_n は二項演算で閉じている.

(2) の証明: まず一般の群 G において以下が成立する.

補題 4.5

G を群とする. このとき, 任意の $g, h \in G$ に対し,

$$(gh)^{-1} = h^{-1}g^{-1}.$$

補題 4.5 の証明. $h^{-1}g^{-1}$ が gh の逆元の満たすべき性質を満たしていることを示せばよい.

$$\begin{aligned} (gh)(h^{-1}g^{-1}) &= g(hh^{-1})g^{-1} = geg^{-1} = gg^{-1} = e \\ (h^{-1}g^{-1})(gh) &= h^{-1}(g^{-1}g)h = h^{-1}eh = h^{-1}h = e \end{aligned}$$

より, 確かに $h^{-1}g^{-1}$ は gh の逆元 $(gh)^{-1}$ である. □

命題 4.2 (2), 補題 4.4, 補題 4.5 より, D_n の元 $\sigma^k, \sigma^k\tau$ ($k = 0, \dots, n-1$) に対し,

$$\begin{aligned} (\sigma^k)^{-1} &= \sigma^{-k} \in D_n \\ (\sigma^k\tau)^{-1} &= \tau^{-1}(\sigma^k)^{-1} = \tau\sigma^{-k} = \sigma^k\tau \in D_n \end{aligned}$$

となることがわかる. よって, D_n が逆元を取る操作について閉じていることが示された.

(3) の証明: $\sigma = (1\ 2\ \dots\ n)$ より, $k = 0, 1, \dots, n-1$ について, σ^k による 1 の像を見ると,

$$\sigma^k(1) = (1\ 2\ \dots\ n)^k(1) = k+1$$

となる. よって, 1 の像が全て異なるので, σ^k ($k = 0, 1, \dots, n-1$) は相異なる元である. 次に, ある $k_1, k_2 \in \{0, 1, \dots, n-1\}$ に対して, $\sigma^{k_1}\tau = \sigma^{k_2}\tau$ となったと仮定すると, この両辺に右から τ を合成して,

$$\sigma^{k_1}\tau^2 = \sigma^{k_2}\tau^2, \quad \text{つまり, } \sigma^{k_1} = \sigma^{k_2} \quad (\text{命題 4.2 (2) より})$$

となる. このとき上で証明したことより, $k_1 = k_2$. これより $\sigma^k\tau$ ($k = 0, 1, \dots, n-1$) も相異なる元であることがわかった. 最後に任意の $k_1, k_2 \in \{0, 1, \dots, n-1\}$ に対して, $\sigma^{k_1} \neq \sigma^{k_2}\tau$ となることを示せば良い. 再びそれぞれの写像による 1 の像を考えると,

$$\sigma^{k_1}(1) = k_1 + 1, \quad \sigma^{k_2}\tau(1) = \sigma^{k_2}(1) = k_2 + 1$$

となるので, $k_1 \neq k_2$ のとき, $\sigma^{k_1} \neq \sigma^{k_2}\tau$ である. さらに, $k_1 = k_2$ のときも, $\sigma^{k_1} = \sigma^{k_1}\tau$ であったとすると両辺に左から σ^{-k_1} を合成すると $e = \tau$ となって矛盾するので, やはり $\sigma^{k_1} \neq \sigma^{k_1}\tau$ である. 以上より, (3) の主張は示された.

以上より, 定理 4.3 の証明が完了した.

例 1. 7 次二面体群 D_7 における計算例を以下に示す.

$$\begin{aligned} \sigma^4\sigma^5 &= \sigma^9 = \sigma^2, & (\sigma^2\tau)\sigma^3 &= \sigma^2(\tau\sigma^3) = \sigma^2(\sigma^{-3}\tau) = \sigma^{-1}\tau = \sigma^6\tau, \\ (\sigma^2\tau)(\sigma^4\tau) &= \sigma^2(\tau\sigma^4)\tau = \sigma^2(\sigma^{-4}\tau)\tau = \sigma^{-2}\tau^2 = \sigma^5. \end{aligned}$$

なお, 命題 4.2 (3) から D_n は非可換群であることに注意する (n は 3 以上なので, $\sigma^{-1} = \sigma^{n-1} \neq \sigma$).

注意 2. 本講義資料では n 次対称群 \mathfrak{S}_n の部分群として n 次二面体群 D_n を導入したので, $n \geq 3$ という制約が入ったが, 別の導入 (例えば “生成元と関係式による定義”) を採用すると, D_1 や D_2 も定義される. この場合,

$$D_1 = \{e, \tau\} \qquad D_2 = \{e, \sigma, \tau, \sigma\tau\}$$

であり,

$$\tau^2 = e, \quad \sigma^2 = e, \quad \tau\sigma = \sigma^{-1}\tau \text{ (実際にはこの場合 } \sigma^{-1} = \sigma \text{ である)}$$

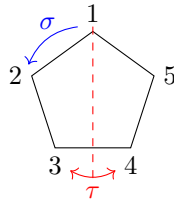
が満たされるものとして定義される. 1つめ, 3つめの式はそれぞれ命題 4.2 (2), (3) の式であり, 2つめの式は命題 4.2 (1) の関係式の $n = 2$ の場合であることに注意しよう. すなわち, D_1, D_2 に対しても, 命題 4.2 は成立するように定義される. なお, $\mathfrak{S}_1 = \{e\}, \mathfrak{S}_2 = \{e, (1\ 2)\}$ であるから, 位数を考えれば D_1, D_2 はそれぞれ $\mathfrak{S}_1, \mathfrak{S}_2$ の部分群ではないということがわかる.

最後に, D_n という群はいったい何なのか? ということを説明しておこう. D_n は実は『正 n 角形の板』の対称変換のなす群と考えることができる. 『板』と言っている意味は, 表と裏がある (=二面体!) ということである. 正 n 角形の板を保つ変換は

『 $\frac{2k\pi}{n}$ 回転』と, 『(ある固定した対称軸に関して) 折り返してから $\frac{2k\pi}{n}$ 回転』 ($k = 0, 1, \dots, n-1$)

の $2n$ 個で全てである. このとき, $\frac{2\pi}{n}$ 回転に対応するものが σ であり, ある固定した対称軸に関する折り返しに対応するものが τ である. こう考えると, $\sigma^n = e$ や $\tau^2 = e$ といった性質に親しみが持てるであろう. $\tau\sigma = \sigma^{-1}\tau, \tau\sigma^{-1} = \sigma\tau$ も確かめてもらいたい.

D_5 の場合:



なぜこれが対称群 \mathfrak{S}_n の部分群と思えるかという点, 上図のように頂点の位置に反時計回りに番号をつけて, 変換によって『どの位置の頂点がどの位置の頂点に行くか』という情報を記録することで, 各変換は $\{1, \dots, n\} \rightarrow \{1, \dots, n\}$ という全単射を与えるからである. この対応を考えることで, D_n は \mathfrak{S}_n の部分群として実現されていたのである. このことを念頭において σ と τ の定義を是非見直してみたい.