

05 対称群

ゼロから始める群論 2020

1 から n までの n 個の数の集合を

$$\Omega := \{1, 2, 3, \dots, n\}$$

とかくことにする

定理 06 (対称群)

集合 Ω から Ω への全単射写像の全体の集合 S_n は、写像の合成を演算として群となる。(この群を**対称群**、各元を置換という)

対称群の元は一般的に以下のように表される。

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & \cdots & n \\ i_1 & i_2 & \cdots & i_n \end{pmatrix}$$

この表現では Ω の元 k を元 i_k に対応させることを表しており、 $\{i_1, i_2, \dots, i_n\}$ は $\{1, 2, \dots, n\}$ の並べ替えである。したがって、 S_n は $n! = n(n-1)\cdots 2 \cdot 1$ 個の元を含む。 S_n の単位元は恒等置換

$$e = \begin{pmatrix} 1 & 2 & \cdots & n \\ 1 & 2 & \cdots & n \end{pmatrix}$$

であり、 $\sigma = \begin{pmatrix} 1 & 2 & \cdots & n \\ i_1 & i_2 & \cdots & i_n \end{pmatrix}$ の逆元は、

$$\sigma^{-1} = \begin{pmatrix} i_1 & i_2 & \cdots & i_n \\ 1 & 2 & \cdots & n \end{pmatrix}$$

である。

(例) (1) S_3 は以下の 6 つの元からなる。

$$e = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}, \rho_1 = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 1 \end{pmatrix}, \rho_2 = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$\mu_1 = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \end{pmatrix}, \mu_2 = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix}, \mu_3 = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

例えば、 $\rho_1 = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 1 \end{pmatrix}$ は $\rho_1(1) = 2, \rho_1(2) = 3, \rho_1(3) = 1$ である置換を表す。

置換の積は、右側の置換から写像を考えるものとする。

$$\mu_1 \circ \rho_1 = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 1 \end{pmatrix}$$

について*, $\mu_1 \circ \rho_1(1) = \mu_1(2) = 3, \mu_1 \circ \rho_1(2) = \mu_1(3) = 2, \mu_1 \circ \rho_1(3) = \mu_1(1) = 1$ であるから

$$\mu_1 \circ \rho_1 = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix} = \mu_2$$

となる。一般に S_3 の元は可換ではない。例えば $\mu_1 \rho_1 \neq \rho_1 \mu_1$ 。

S_3 の単位元は恒等置換 $e = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}$ である。

また、 S_3 の元の逆元は上下を入れ替えればよい。例えば

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \end{pmatrix}$$

となる。 S_3 の演算表は以下の通り。

	e	ρ_1	ρ_2	μ_1	μ_2	μ_3
e	e	ρ_1	ρ_2	μ_1	μ_2	μ_3
ρ_1	ρ_1	ρ_2	e	μ_3	μ_1	μ_2
ρ_2	ρ_2	e	ρ_1	μ_2	μ_3	μ_1
μ_1	μ_1	μ_2	μ_3	e	ρ_1	ρ_2
μ_2	μ_2	μ_3	μ_1	ρ_2	e	ρ_1
μ_3	μ_3	μ_1	μ_2	ρ_1	ρ_2	e

$A_3 := \{e, \rho_1, \rho_2\}^\dagger$ や $\{e, \mu_1\}, \{e, \mu_2\}, \{e, \mu_3\}$ は S_3 の部分群になっている。□

i_1, i_2, \dots, i_m を Ω の相異なる元とするとき、 i_k を i_{k+1} ($k = 1, 2, \dots, m-1$) に移し、かつ i_m を i_1 に移す置換を $(i_1 i_2 \cdots i_m)$ とかき、**巡回置換**という。 Ω の 2 元の巡回置換を**互換**といい、 $1 \leq i < j \leq n$ の入れ替えを (ij) とかく。

一般に任意の (恒等置換以外の) 置換は、互いに共通の文字を動かさない巡回置換 (互いに素な巡回置換という) の積で表されることが知られている。

*以下、 \circ は省略する場合もある

†置換に符号というものを定義し、符号が +1 になる置換全体を集めたものとして、一般に交代群 A_n が定められる。 A_n は S_n の部分群で、位数は $\frac{n!}{2}$ (S_n の位数の半分) である。符号についてはこのシリーズの「07 対称群 S_3 の剰余類」の中で扱う。

(例) $(2)S_6$ の元 $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 \\ 6 & 2 & 1 & 5 & 4 & 3 \end{pmatrix}$ を互いに素な巡回置換の積で表すと、以下のようになる。

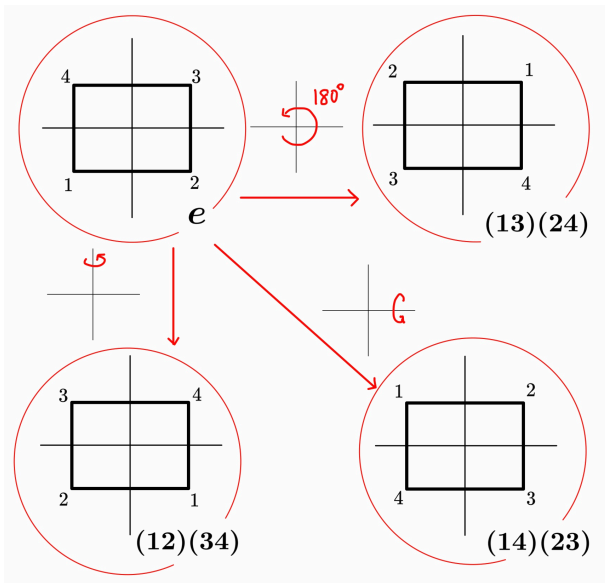
$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 \\ 6 & 2 & 1 & 5 & 4 & 3 \end{pmatrix} = (163)(45)$$

右辺は $(45)(163)$ とかいても同じことである。一般に互いに素な巡回置換の積は可換である。
□

(例) (3) S_4 の部分集合

$$V_4 = \{e, (13)(24), (12)(34), (14)(23)\}$$

は、演算について閉じているため、定理 05 により群である。 V_4 をクラインの四元群という。この群は、正方形ではない長方形 R について、以下の図のように R を R に移すような変換全体を表す。



□

～演習問題～

05-1 以下の置換を互いに素な巡回置換の積として表せ。

$$\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 & 8 & 9 \\ 5 & 3 & 9 & 4 & 7 & 2 & 1 & 8 & 6 \end{pmatrix}$$

05-2 (1) 群 G の元 x について、 $x^2 = e$ ならば $x = x^{-1}$ であることを示せ。

(2) 群 G のすべての元 x について $x^2 = e$ ならば G は可換群であることを示せ。

(05-1) (157)(2396) (05-2) $x \cdot x = e$ であるから逆元の定義により $x^{-1} = x$. (2) 任意の $x, y \in G$ について $xy = (y^{-1}x^{-1})^{-1} = (yx)^{-1} = yx$.