

---

## Feuille d'exercices 6b

---

**Exercice 1 (Une preuve alternative de la simplicité de  $\mathrm{PSL}_n(K)$ , pour  $n \geq 3$ )**  
Soient  $K$  un corps,  $n \geq 3$  et  $G$  un sous-groupe de  $\mathrm{GL}_n(K)$  qui est  $\mathrm{SL}_n(K)$ -invariant, ie vérifie

$$\forall s \in \mathrm{SL}_n(K), \quad sGs^{-1} \subset G.$$

1. On suppose pour cette question que  $G$  contient une transvection  $T \neq \mathrm{id}$ . Montrer que  $\mathrm{SL}_n(K) \subset G$ .
2. On suppose ici et dans la suite que  $G$  n'est pas inclus dans le centre  $Z$  de  $\mathrm{GL}_n(K)$ . On veut montrer que là encore,  $\mathrm{SL}_n(K) \subset G$ .
  - (a) Soit  $\sigma \in G - Z$ . Montrer qu'il existe un vecteur non nul  $a$  tel que  $b = \sigma(a)$  n'est pas colinéaire à  $a$ . Soit  $\tau$  une transvection de droite  $\langle a \rangle$  et  $\rho = \sigma\tau\sigma^{-1}\tau^{-1}$ . Soit  $H$  un hyperplan de  $E$  contenant le plan  $\langle a, b \rangle$ .
  - (b) Montrer que  $\rho \in G$ , que  $\rho(H) = H$  et que pour tout vecteur  $x$ , on a  $\rho(x) - x \in H$ .
  - (c) Conclure s'il existe une transvection  $u$  d'hyperplan  $H$ , qui ne commute pas à  $\rho$ .
  - (d) Conclure si  $\rho$  commute à toutes les transvections d'hyperplan  $H$ .

**Exercice 2** Soient  $K$  un corps et  $E$  un  $K$ -ev de dimension 2. Soit  $\mathcal{T}$  l'ensemble des classes de conjugaisons sous  $\mathrm{SL}(E)$  des transvections de  $E$ . Pour  $a \in K^\times$ , on note  $T_a$  la transvection de matrice  $\begin{pmatrix} 1 & a \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$  dans la base canonique.

1. Montrer que  $T_a$  et  $T_b$  sont conjuguées si et seulement si  $ab^{-1}$  est un élément de  $K^{\times 2}$ .
2. En déduire une bijection entre  $K^\times / K^{\times 2}$  et  $\mathcal{T}$ .
3. Que dire de plus si  $K = \mathbb{C}, \mathbb{R}, \mathbb{Q}, \mathbb{F}_p$  ?

**Exercice 3** Soient  $k$  un corps de caractéristique différente de 2 et  $m \geq 3$ . Soit  $V = k^{2m}$ , muni de la forme bilinéaire alternée usuelle  $b$ ; on note  $\mathrm{Sp}_{2m}(k)$  le groupe correspondant. Soient  $s, t \in \mathrm{Sp}_{2m}(k)$  deux involutions.

- a) Montrer que l'on peut écrire une décomposition  $V = E_+(s) \oplus^\perp E_-(s)$  où  $E_+(s)$  et  $E_-(s)$  désignent respectivement les espaces propres de  $s$  associées aux valeurs propres 1 et  $-1$ .
- b) En déduire une bijection entre l'ensemble des involutions de  $\mathrm{Sp}_{2m}(k)$  et l'ensemble des sous-espaces non dégénérés de  $V$ .

On dit que l'involution  $s$  est de type  $(2r, 2m - 2r)$  si l'espace  $E_+(s)$  est de dimension  $2r$ . On parle d'*involution extrémale* pour une involution de type  $(2, 2m - 2)$  ou  $(2m - 2, 2)$ . Dans ce cas-là, on note  $E_2(s)$  l'espace  $E_\pm(s)$  de dimension 2.

- c) En considérant les familles commutatives maximales d'involutions conjuguées dans  $\mathrm{Sp}_{2m}(k)$ , montrer que tout automorphisme de  $\mathrm{Sp}_{2m}(k)$  envoie une involution extrémale sur une involution extrémale.

On dit que deux involutions extrémales  $s$  et  $t$  forment un *couple minimal*  $(s, t)$  si on a  $\dim E_2(s) \cap E_2(t) = 1$ . Si  $\mathcal{S} \subseteq \mathrm{Sp}_{2m}(k)$  est un ensemble d'involutions extrémales, on note  $C(\mathcal{S})$  l'ensemble des involutions extrémales qui commutent à tout élément de  $\mathcal{S}$ .

- d) Montrer que  $s$  et  $t$  forment un couple minimal si et seulement si  $(st \neq ts$  et pour tous  $s', t' \in C(C(\{s, t\}))$  avec  $s't' \neq t's'$  on a  $C(C(\{s, t\})) = C(C(\{s', t'\}))$ ).
- e) Déterminer les ensembles maximaux  $I$  d'involutions extrémales tels que toute paire d'éléments de  $I$  forme un couple minimal ou commute.

Soit  $n \geq 3$ . On note  $\Gamma L_n(k)$  le groupe des transformations semi-linéaires de  $k^n$ . On admet le théorème fondamental de la géométrie projective, qui est l'énoncé suivant.

Soit  $\phi : \mathbb{P}^n(k) \rightarrow \mathbb{P}^n(k)$  une bijection telle que trois points  $A_1, A_2, A_3$  de  $\mathbb{P}^n(k)$  sont alignés si et seulement si  $\phi(A_1), \phi(A_2), \phi(A_3)$  le sont. Alors il existe un isomorphisme de corps  $\sigma : k \rightarrow k$  et une transformation  $\sigma$ -linéaire  $\gamma \in \Gamma L_{n+1}(k)$  telle que  $\phi$  soit induite par  $\gamma$ .

On définit enfin  $\Gamma \mathrm{Sp}_{2m}(k)$  le sous-groupe de  $\Gamma L_{2m}(k)$  des éléments préservant la forme  $b$ .

- f) Déduire que tout automorphisme de  $\mathrm{Sp}_{2m}(k)$  est de la forme  $x \mapsto axa^{-1}$  pour un certain élément  $a \in \Gamma \mathrm{Sp}_{2m}(k)$ .