

CHAPITRE STRUCTURES ALGÈBRIQUES

I Loi de composition interne

Définition (Loi de composition interne)

On appelle **loi de composition interne** (l.c.i.) $*$ sur un ensemble E toute application

$$E \times E \rightarrow E$$

$$(x, y) \mapsto x * y$$

- $*$ est **associative** si: $\forall (x, y, z) \in E^3, (x * y) * z = x * (y * z)$
- $*$ est **commutative** si: $\forall (x, y) \in E^2, x * y = y * x$
- e est **élément neutre** pour $*$ si: $\forall x \in E, x * e = e * x = x$
- Si $*$ admet un neutre e , on dit que x est **inversible** pour $*$ si: $\exists y \in E / x * y = y * x = e$.
 y est alors un **inverse** de x .

L'ensemble E muni de $*$ est noté $(E, *)$.

Ensemble	Loi	Commutatif	Associatif	Neutre	Inverse
\mathbb{N}	+				
\mathbb{N}	\times				
$\mathbb{Z}, \mathbb{Q}, \mathbb{R}, \mathbb{C}$	+				
$\mathbb{Z}, \mathbb{Q}, \mathbb{R}, \mathbb{C}$	\times				
\mathbb{Z}^*					
\mathbb{Z}^*					
$\mathcal{P}(E)$	\cup				
$\mathcal{P}(E)$	\cap				
$\mathcal{F}(E, E)$	\circ				
$\mathcal{F}(I, \mathbb{R})$	+				
$\mathcal{F}(I, \mathbb{R})$	\times				
$\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$	+				
$\mathbb{R}^{\mathbb{N}}$	\times				
\mathbb{R}^2	+				

Remarques

- 1) **Notation des lois.** La loi $*$ sera souvent notée $+$, \times , \cdot . Mais attention, dans ce cas ce ne seront pas forcément l'addition et la multiplication de \mathbb{R} .
La notation $+$ est réservée à des lois commutatives.
- 2) **Notation des neutres.** Lorsque la loi est notée $+$, le neutre est souvent noté 0_E . Lorsque la loi est notée \times ou \cdot , le neutre est souvent noté 1_E .
- 3) **Notation des inverses.** Lorsque la loi est notée $+$, l'inverse de x est souvent noté $-x$ et est appelé l'opposé de x . Lorsque la loi est notée \times ou \cdot , le neutre est souvent noté x^{-1} .
- 4) **Notation Σ et \prod .** Dans le cas d'une loi associative, si la loi est notée $+$ (respectivement \times), on définit

$$\sum_{i=1}^n x_i = x_1 + \dots + x_n \quad (\text{resp. } \prod_{i=1}^n x_i = x_1 \times \dots \times x_n).$$

Méthode pratique

- **Pour montrer que $*$ est associative.**
Soit $(x, y, z) \in E^3$, $(x * y) * z = \dots = x * (y * z)$.
- **Pour montrer que $*$ est commutative.**
Soit $(x, y) \in E^2$, $x * y = \dots = y * x$.
- **Pour montrer l'existence d'un neutre.** Si $e \in G$ est un candidat.
Soit $x \in E$, $e * x = \dots = x$ et $x * e = \dots = x$.
Il faut les DEUX égalités. La deuxième est assurée si la loi est commutative.
Pour trouver un candidat, on peut résoudre l'équation $x * e = x$ ou procéder à une analyse.
- **Pour montrer l'inversibilité de $x \in E$.**
Pour montrer que x est inversible on trouve un candidat y à être l'inverse (par une analyse puis on prouve) : $x * y = \dots = e$ et $x * y = \dots = e$.
On peut aussi résoudre l'équation $x * y = e$ d'inconnue y .
Il faut les DEUX égalités. La deuxième est assurée si la loi est commutative.

Exercice.

- 1) Soit \mathbb{R}^2 muni de la loi $*$ définie par : $(x, y) * (x', y') = (xx' - yy', xy' + x'y)$.
Montrer que $*$ est bien une loi, commutative, associative, admettant un neutre. Déterminer les couples $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ admettant un inverse.
- 2) Montrer que le produit vectoriel \wedge sur $\vec{\mathcal{E}}$ est une loi non associative.
- 3) Soit \mathbb{Q} muni de la loi $*$ définie par : $x * y = \frac{x + y}{2}$. Montrer que $*$ est une loi sur \mathbb{Q} non associative.

Théorème (Unicité du neutre et de l'inverse)

Soit $(E, *)$ un ensemble muni d'une loi.

- 1) Si $(E, *)$ possède un neutre e , alors il est unique.
- 2) Supposons $*$ est associative. Si l'inverse de $x \in E$ existe alors il est unique.

Remarques (Simplification d'une égalité)

Dans $(E, *)$ avec $*$ associative, si x est inversible

- $a * x = b * x$ se simplifie en $a = b$
- $a * x = b$ permet d'isoler $a = b * x^{-1}$

Propriétés (du neutre et de l'inverse)

Soit $(E, *)$ un ensemble muni d'une loi.

- 1) L'élément neutre est son propre inverse.
- 2) Si $x \in E$ est inversible alors x^{-1} est inversible avec : $(x^{-1})^{-1} = x$.
- 3) Supposons $*$ associative. Si $x \in E, y \in E$ sont inversibles alors $x * y$ est inversible avec :

$$(x * y)^{-1} = y^{-1} * x^{-1}.$$

Remarques

On retrouve le fait que :

- dans (\mathbb{R}^*, \cdot) , si $(x, y) \in (\mathbb{R}^*)^2$, $(xy)^{-1} = \frac{1}{xy} = \frac{1}{x} \frac{1}{y} = x^{-1}y^{-1} = y^{-1}x^{-1}$.
Ici le produit est commutatif, on peut donc échanger x^{-1} et y^{-1} .
- dans $(\mathcal{F}(E, E), \circ)$, si f et g sont bijectives, $(g \circ f)^{-1} = f^{-1} \circ g^{-1}$.

II Groupes

II.1 Définitions et premières propriétés

Définition (Groupe)

- Un ensemble $(G, *)$ muni d'une loi $*$ est un **groupe** si:
 - (i) $*$ est associative
 - (ii) G admet un élément neutre pour $*$
 - (iii) tout élément de G admet un inverse
- Si de plus $*$ est commutative, alors G est dit **groupe commutatif**.

Exemples (Groupes de référence)

- 1) $(\mathbb{Z}, +), (\mathbb{Q}, +), (\mathbb{R}, +), (\mathbb{C}, +), (\mathcal{F}(I, \mathbb{R}), +)$ sont des groupes commutatifs.
- 2) $(\mathbb{Q}^*, \cdot), (\mathbb{Q}_+^*, \cdot), (\mathbb{R}^*, \cdot), (\mathbb{R}_+^*, \cdot), (\mathbb{C}^*, \cdot)$ sont des groupes commutatifs.
- 3) On note \mathcal{S}_E l'ensemble des bijections de E dans E . Alors (\mathcal{S}_E, \circ) est un groupe non commutatif. Ce groupe est appelé **groupe des permutations de E** .

Exercice. Montrer que l'ensemble des applications affines de \mathbb{R} dans \mathbb{R} , $\left\{ \begin{array}{l} f_{a,b} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \\ x \mapsto ax + b \end{array} \right\} / (a, b) \in \mathbb{R}^* \times \mathbb{R}$

muni de la composition \circ est un groupe non commutatif.

Propriétés (Notations a^n et na)

- Soit (G, \cdot) un groupe (notation multiplicative).

► Pour $n \in \mathbb{N}^*$, on note

$$a^n = a \cdot a \cdots a \quad a^{-n} = (a^n)^{-1} \quad a^0 = e.$$

► Soient $(a, b) \in G^2$ et $(n, m) \in (\mathbb{Z}^*)^2$,

$$\begin{array}{ll} 1) & (a \cdot b)^{-1} = b^{-1} \cdot a^{-1} \\ 2) & a^n = (a^{-n})^{-1} = (a^{-1})^{-n} \end{array} \quad \begin{array}{l} 3) \quad a^{n+m} = a^n \cdot a^m \\ 4) \quad (a^n)^m = a^{nm} \end{array}$$

⚠ **Attention** ⚠ La propriété $(a \cdot b)^n = a^n \cdot b^n$ n'est valable que si la loi est commutative.

- Soit $(G, +)$ un groupe (notation additive).

► Pour $n \in \mathbb{N}^*$, on note

$$na = a + a \cdots + a \quad \forall n \in \mathbb{N}^*, \quad (-n)a = -(na) \quad 0a = e.$$

► Soient $(a, b) \in G^2$ et $(n, m) \in (\mathbb{Z}^*)^2$,

$$\begin{array}{ll} 1) & -(a + b) = (-b) + (-a) \\ 2) & na = -(-na) = (-n)(-a) \end{array} \quad \begin{array}{l} 3) \quad (n + m)a = na + ma \\ 4) \quad n(ma) = (nm)a \end{array}$$

⚠ **Attention** ⚠ La propriété $n(a + b) = na + nb$ n'est valable que si la loi est commutative.

II.2 Sous-groupes

Définition (Sous-groupe)

Soit $(G, *)$ un groupe et H une partie de G .

On dit que H est un **sous-groupe** de G si $(H, *)$ est un groupe.

Théorème (Caractérisation des sous-groupes)

Soit $(G, *)$ un groupe. H est un sous-groupe de G si et seulement si :

1) H est une partie de G

2) $H \neq \emptyset$ (ou $e_G \in H$)

3) **Stabilité**

(i) H est stable par $*$: $\forall (x, y) \in H^2, \quad x * y \in H.$

(ii) H est stable par l'inverse : $\forall x \in H, \quad x^{-1} \in H.$

Remarque : 3) (i) et (ii) peuvent être remplacées par : $\forall (x, y) \in H^2, \quad x * y^{-1} \in H$

Remarques

Souvent, pour montrer qu'un ensemble muni de $*$ est un groupe, on montre qu'il est un sous-groupe d'un groupe de référence. Dans ce cas, on fait l'économie de l'associativité, et on n'a pas à vérifier l'existence du neutre, ni de l'inverse.

 **Méthode pratique**  **(Montrer qu'un ensemble est un sous-groupe)**

Pour montrer que H est un sous-groupe de $(G, *)$.

- 1) On montre que $H \subset G$.
- 2) On montre que $H \neq \emptyset$ en montrant que $e_G \in H$.
- 3) Stabilité par $*$: soit $(x, y) \in H^2$,, alors $x * y \in H$.
- 4) Stabilité par inverse : soit $x \in H$,, alors $x^{-1} \in H$.

Remarque : $e_G \notin H$ donne une preuve immédiate et simple que H n'est pas un sous-groupe de G .

Exemples (Sous-groupes de référence)

- 1) (\mathbb{U}, \cdot) , (\mathbb{U}_n, \cdot) sont des groupes commutatifs.
- 2) Si $(G, *)$ est un groupe. $(G, *)$ et $(\{e\}, *)$ sont des sous-groupes de E appelés sous-groupes triviaux de E .
- 3) Pour $n \in \mathbb{Z}$, l'ensemble $n\mathbb{Z} = \{na \mid a \in \mathbb{Z}\}$ est un sous-groupe de $(\mathbb{Z}, +)$.

Exercice.

- 1) Montrer que $2\mathbb{Z} + 1$ n'est pas un sous-groupe de \mathbb{Z} .
- 2) Montrer que les sous-groupes de $(\mathbb{Z}, +)$ sont les $n\mathbb{Z}$ où $n \in \mathbb{N}$.
- 3) Montrer que l'intersection de sous-groupes est un sous-groupe. Application : quelle est l'intersection de $4\mathbb{Z}$ et $6\mathbb{Z}$?

II.3 Morphisme de groupes

Définition (Morphisme)

Soient $(G, *)$ et (G', \top) deux groupes.

- L'application $f : (G, *) \rightarrow (G', \top)$ est un **morphisme de groupes** si

$$\forall (x, y) \in G^2, \quad f(x * y) = f(x) \top f(y).$$

- Vocabulaire :

- ▶ f est un **isomorphisme** si f est un morphisme bijectif
- ▶ f est un **endomorphisme** si $(G', \top) = (G, *)$
- ▶ f est un **automorphisme** si f est un endomorphisme bijectif
- ▶ deux groupes sont dits **isomorphes** s'il existe un isomorphisme du premier groupe vers le deuxième groupe.

 **Explication**  Un morphisme de groupes est une façon de relier deux structures de groupes, le morphisme transforme les produits du groupe de départ en produit dans le groupe d'arrivée.

Exemples

- 1) L'application $(\mathbb{R}, +) \rightarrow (\mathbb{R}_+^*, \cdot)$ est un isomorphisme de groupes.
$$x \mapsto e^x$$

2) L'application $(\mathbb{R}_+^*, \cdot) \rightarrow (\mathbb{R}, +)$ est un isomorphisme de groupes.

$$x \mapsto \ln x$$

3) Pour $z \in \mathbb{C}$, l'application $(\mathbb{Z}, +) \rightarrow (\mathbb{C}^*, \cdot)$ est un morphisme de groupes.

$$k \mapsto z^k$$

4) L'application module $(\mathbb{C}^*, \cdot) \rightarrow (\mathbb{C}^*, \cdot)$ est un endomorphisme de groupes.

$$z \mapsto |z|$$

5) Soient \mathcal{P} un plan affine, $\vec{\mathcal{P}}$ le plan vectoriel associé et $\vec{u} \in \vec{\mathcal{P}}$. L'application $\varphi : (\mathcal{P}, +) \rightarrow (\mathbb{R}, +)$ est un morphisme de groupes.

$$\vec{x} \mapsto \vec{x} \cdot \vec{u}$$

Théorème (Transport du neutre, du symétrique)

Soit $f : (G, *) \rightarrow (G', \top)$ un morphisme de groupes.

- 1) **Transport du neutre.** Si e et e' désignent respectivement les neutres de G et G' alors $f(e) = e'$ (transport du neutre).
- 2) **Transport du symétrique.** Pour tout $x \in G$, $(f(x))^{-1} = f(x^{-1})$ (transport du symétrique).

Exemple On vérifie ces propriétés pour $(\mathbb{R}, +) \rightarrow (\mathbb{R}_+^*, \cdot) : e^0 = 1$ et pour tout $x \in \mathbb{R}$, $(e^x)^{-1} = e^{-x}$.

$$x \mapsto e^x$$

Théorème (Composition et réciproque)

- 1) La composée de deux morphismes de groupes est un morphisme de groupes.
- 2) La réciproque d'un isomorphisme de groupes est un isomorphisme de groupes.

Exemple La réciproque de $\ln : (\mathbb{R}_+^*, \cdot) \rightarrow (\mathbb{R}, +)$ est $\exp : (\mathbb{R}, +) \rightarrow (\mathbb{R}_+^*, \cdot)$.

II.4 Noyau et image d'un morphisme

Théorème (Image directe et réciproque d'un sous-groupe)

Soient $f : (G, *) \rightarrow (G', \top)$ un morphisme de groupes, H un sous-groupe de G et H' un sous-groupe de G' . Alors :

- 1) $f(H)$ est un sous-groupe de G'
- 2) $f^{-1}(H')$ est un sous-groupe de G .

Comme conséquence de ce résultat, on obtient les définitions suivantes:

Définition (Noyau - Image)

Soit $f : (G, *) \rightarrow (G', \top)$ un morphisme de groupes. On appelle:

- **noyau** de f , noté $\text{Ker } f$ l'ensemble:

$$\text{Ker } f = \{x \in G / f(x) = e'\} = f^{-1}(\{e'\}).$$

- **image** de f , noté $\text{Im } f$ l'ensemble:

$$\text{Im } f = f(G) = \{y \in G' / \exists x \in G / y = f(x)\} = \{f(x) / x \in G\}.$$

Les ensembles $\text{Ker } f$ et $\text{Im } f$ sont des sous-groupes de G et G' respectivement (comme image directe et image réciproque de sous-groupes triviaux).

 **En pratique**  On utilise: $x \in \text{Ker } f \Leftrightarrow f(x) = e'$ $y \in \text{Im } f \Leftrightarrow \exists x \in G / y = f(x)$.

Exemples

1) $\exp : (\mathbb{R}, +) \rightarrow (\mathbb{R}_+^*, \cdot)$ alors $\text{Ker}(\exp) = \{0\}$ et $\text{Im}(\exp) = \mathbb{R}_+^*$.

2) Soient $\vec{u} \in \vec{\mathcal{P}}$, $\vec{u} \neq \vec{0}$ et le morphisme $\varphi : \vec{\mathcal{P}} \rightarrow \mathbb{R}$.

$$\vec{x} \mapsto \vec{u} \cdot \vec{x}$$

Déterminer $\text{Ker } \varphi$.

- Déterminer le noyau et l'image de l'endomorphisme module sur \mathbb{C}^* .
- Soit $z \in \mathbb{C}^*$. Déterminer le noyau et l'image du morphisme $k \mapsto z^k$.
- Soit $n \in \mathbb{N}$. Déterminer le noyau et l'image du morphisme $z \mapsto z^n$.

Théorème (Caractérisation de l'injectivité et de la surjectivité)

Soit $f : (G, *) \rightarrow (G', \top)$ un morphisme de groupes. Alors:

- f est injectif $\Leftrightarrow \text{Ker } f = \{e\}$
- f est surjectif $\Leftrightarrow \text{Im } f = G'$

Exemples

1) $\exp : (\mathbb{R}, +) \rightarrow (\mathbb{R}_+^*, \cdot)$ alors $\text{Ker}(\exp) = \{0\}$ et $\text{Im}(\exp) = \mathbb{R}_+^*$. On retrouve le fait que \exp est injective et surjective donc bijective.

2) Soient $\vec{u} \in \vec{\mathcal{P}}$, $\vec{u} \neq \vec{0}$ et le morphisme $\varphi : \vec{\mathcal{P}} \rightarrow \mathbb{R}$.

$$\vec{x} \mapsto \vec{u} \cdot \vec{x}$$

Étudier l'injectivité, la surjectivité de φ .

III Anneaux

III.1 Définitions et premières propriétés

Définition (Anneaux)

- Un ensemble A muni de deux lois $+$ et \times est un **anneau** si :

- 1) $(A, +)$ est un groupe commutatif de neutre noté 0_A
- 2) \times est associative
- 3) \times admet élément neutre noté 1_A
- 4) \times est **distributive** par rapport à $+$

$$\forall (x, y, z) \in A^3, \quad x \times (y + z) = x \times y + x \times z \quad (y + z) \times x = y \times x + z \times x.$$

- Si de plus \times est commutative, l'anneau est dit commutatif.

Remarques

- 1) Pour $x \in A$, l'inverse de x pour la loi $+$ est noté $-x$ et est appelé l'**opposé** de x .
Si $(x, y) \in A^2$, on note également $x - y = x + (-y)$.
- 2) Par convention, pour tout $x \in A$, $x^0 = 1_A$.
- 3) Un élément $x \in A$ n'a pas forcément d'inverse pour la loi \times , x^{-1} n'a donc pas toujours de sens.

Exemples (Anneaux de référence)

- 1) $(\mathbb{Z}, +, \times)$, $(\mathbb{Q}, +, \times)$, $(\mathbb{R}, +, \times)$, $(\mathbb{C}, +, \times)$ sont des anneaux commutatifs.
- 2) $(\mathbb{R}^I, +, \times)$ et $(\mathbb{C}^I, +, \times)$ sont des anneaux commutatifs.
- 3) $(\mathbb{R}^{\mathbb{N}}, +, \times)$ et $(\mathbb{C}^{\mathbb{N}}, +, \times)$ sont des anneaux commutatifs.

Définition (Morphisme d'anneaux)

Soient A et B deux anneaux. L'application $f : A \rightarrow B$ est un **morphisme d'anneaux** si

- (i) $\forall (a, b) \in A^2, \quad f(a + b) = f(a) + f(b)$.
- (ii) $\forall (a, b) \in A^2, \quad f(ab) = f(a)f(b)$.
- (iii) $f(1_A) = 1_B$.

On définit également les notions d'**isomorphisme**, **endomorphisme**, **automorphisme**.

Remarques (Sur les morphismes)

- 1) Si f est un morphisme d'anneaux, alors f est un morphisme de groupe pour l'addition. Conséquence :

$$f(0_A) = 0_B \quad \forall a \in A, \quad f(-a) = -f(a).$$

Exemple Montrer que la conjugaison $z \mapsto \bar{z}$ est un automorphisme d'anneaux.

III.2 Sous-anneaux

Définition (Sous-anneau)

Soit $(A, +, \times)$ un anneau et B une partie de A .
On dit que B est un **sous-anneau** de A si

- 1) $1_A \in B$
- 2) $(B, +, \times)$ est un anneau.

Théorème (Caractérisation des sous-anneaux)

Soit $(A, +, \times)$ un anneau. B est un sous-anneau de A si et seulement si :

- 1) B est une partie de A
- 2) $1_A \in B$
- 3) **Stabilité**
 - (i) B est stable par $+$: $\forall (b, b') \in B^2, \quad b + b' \in B.$
 - (ii) B est stable par opposé : $\forall b \in B, \quad -b \in B.$
 - (iii) B est stable par \times : $\forall (b, b') \in B^2, \quad bb' \in B.$

Remarque : 3) (i) et (ii) peuvent être remplacées par : $\forall (b, b') \in B^2, \quad b - b' \in B$

Remarques

Souvent, pour montrer qu'un ensemble muni de $+$ et \times est un anneau, on montre qu'il est un sous-anneau d'un anneau de référence.

Exemples

- 1) L'ensemble $\{a + ib / (a, b) \in \mathbb{Z}^2\}$ noté $\mathbb{Z}[i]$ est un sous-anneau de \mathbb{C} , appelé l'anneau des entiers de Gauss.
- 2) Si $(A, +, \times)$ est un anneau. $(A, +, \times)$ et $(\{1_A, 0_A\}, +, \times)$ sont des sous-anneaux de A appelés sous-anneaux triviaux de A .
- 3) L'ensemble $\mathcal{C}(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ est un sous-anneau de $(\mathbb{R}^{\mathbb{R}}, +, \times)$.

III.3 Calcul dans les anneaux

Théorème (Règles de calculs)

Soit $(A, +, \times)$ un anneau.

- 1) $\forall x \in A, \quad 0_A \times x = x \times 0_A = 0_A$
- 2) $\forall x \in A, \quad (-1_A) \times x = x \times (-1_A) = -x$
- 3) $\forall (x, y) \in A^2, \quad (-x) \times y = x \times (-y) = -(xy)$ (on note $-xy$) et $(-x)(-y) = xy$
- 4) $\forall (x, y, z) \in A^3, \quad (x - y) \times z = x \times z - y \times z$ et $z \times (x - y) = z \times x - z \times y$
- 5) Si $x \in A$ est inversible alors $-x$ est inversible avec : $(-x)^{-1} = -x^{-1}$
- 6) Si $x \in A, y \in A$ sont inversibles alors $x \times y$ est inversible avec : $(x \times y)^{-1} = y^{-1} \times x^{-1}$
- 7) **Généralisation de la distributivité.**

$$\forall n \in \mathbb{N}^*, \forall x \in A, \forall (x_1, \dots, x_n) \in A^n, \quad \sum_{i=1}^n (x \times x_i) = x \times \sum_{i=1}^n x_i \quad \text{et} \quad \sum_{i=1}^n (x_i \times x) = \left(\sum_{i=1}^n x_i \right) \times x.$$

⚠ **Attention** ⚠

- (A, \times) n'est pas un groupe car :
- Dans un anneau $x \times y = 0_A$ n'implique pas $x = 0_A$ ou $y = 0_A$. Contre-exemple :

Définition (Anneau intègre)

Soit un anneau $(A, +, \times)$ commutatif, non nul.

A est dit **intègre** si :

$$\forall (x, y) \in A^2, \quad x \times y = 0_A \Leftrightarrow x = 0_A \quad \text{ou} \quad y = 0_A.$$

Théorème (Groupe des inversibles d'un anneau)

Soit un anneau $(A, +, \times)$. On note A^* l'ensemble des éléments inversibles de A pour la loi \times :

$$A^* = \{x \in A / \exists x' \in A, x \times x' = x' \times x = 1_A\}.$$

L'ensemble (A^*, \times) est un groupe appelé **groupe des inversibles de A** .

Exemples

- 1) Dans $(\mathbb{R}, +, \times)$ le groupe des inversibles est :
- 2) Dans $(\mathbb{Z}, +, \times)$ le groupe des inversibles est :
- 3) Dans $(\mathbb{R}^I, +, \times)$ le groupe des inversibles est :

Théorème (Trois formules)

Soit $(A, +, \times)$ un anneau. Soit $(x, y) \in A^2$ et $n \in \mathbb{N}$.

- 1) **Formule du binôme de Newton.** Si $x.y = y.x$, alors

$$(x + y)^n = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} x^k \cdot y^{n-k} \quad (\text{on peut échanger les exposants})$$

- 2) **Formule de factorisation de $x^n - y^n$.** Si $x.y = y.x$ et si $n \geq 1$, alors

$$\begin{aligned} x^n - y^n &= (x - y) \cdot \sum_{k=0}^{n-1} x^{n-1-k} y^k && (\text{on peut échanger les exposants}) \\ &= (x - y) \cdot (x^{n-1} + x^{n-2} \cdot y + \dots + x \cdot y^{n-2} + y^{n-1}) \end{aligned}$$

- 3) **Formule de factorisation $1_A - x^n$** Si $n \geq 1$,

$$1_A - x^n = (1_A - x) \cdot \sum_{k=0}^{n-1} x^k = (1_A - x) \cdot (1 + x + x^2 + \dots + x^{n-1}).$$

IV Corps

Définition (Corps)

Un ensemble K muni de deux lci $+$ et \cdot est un **corps** si

- 1) $(K, +, \cdot)$ est un anneau commutatif non réduit à $\{0_K\}$
- 2) tout élément de $K \setminus \{0_K\}$ admet un inverse pour \times

Exemples (Corps de référence)

- 1) $(\mathbb{Q}, +, \times)$, $(\mathbb{R}, +, \times)$, $(\mathbb{C}, +, \times)$ sont des corps.
- 2) $(\mathbb{Z}, +, \times)$ n'est pas un corps.

Remarques

Soit $(K, +, \times)$ un corps.

- L'ensemble des inversibles est $K^* = K \setminus \{0_K\}$.
- Si $x \times y = 0_K$ alors $x = 0_K$ ou $y = 0_K$ (contrairement à un anneau). On peut donc simplifier l'égalité suivante si $a \neq 0_K$,

$$a \times x = a \times y \Rightarrow x = y.$$