

# 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  $\Sigma$  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  $\varphi$ .

### 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  $a \neq 0_K$ ,

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