



Jürgen Roth

Grundlagen der Algebra und elem. Zahlentheorie

Modul 4b: Grundlagen der Mathematik C



Grundlagen der Algebra und elementaren Zahlentheorie

- 0 Was ist Algebra bzw. Zahlentheorie?
- 1 Muster und Strukturen
- 2 Strukturen geometrischer Symmetrien
- 3 Arithmetische Strukturen in kleinen Welten
- 4 Permutationen (Vertauschungen)



Jürgen Roth

Kapitel 2: Strukturen geometrischer Symmetrien

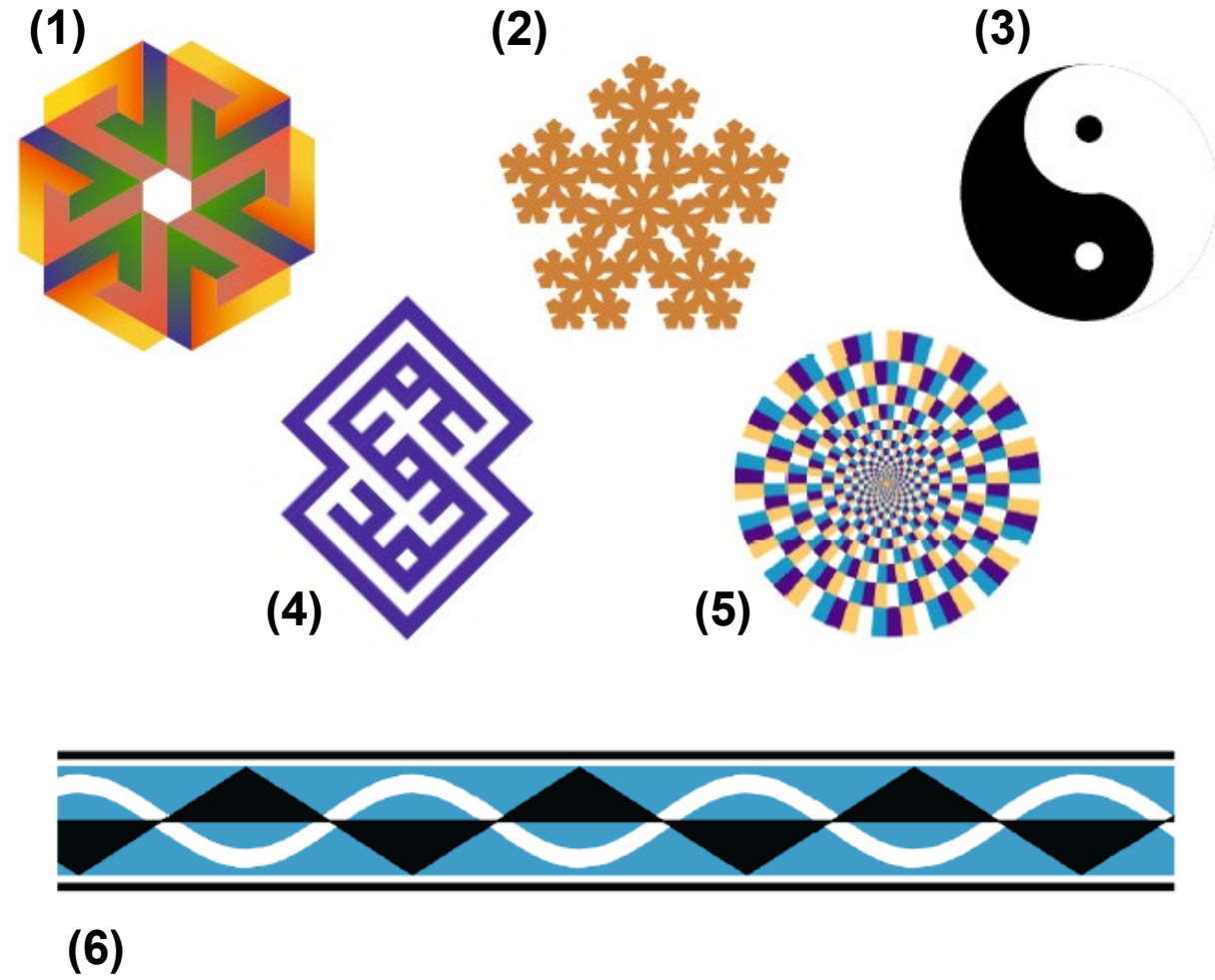
Grundlagen der Algebra und elementaren Zahlentheorie



Kapitel 2: Strukturen geom. Symmetrien

2.1 Deckabbildungen von Figuren – Gruppen

2.2 Symmetrien sortieren – Untergruppen

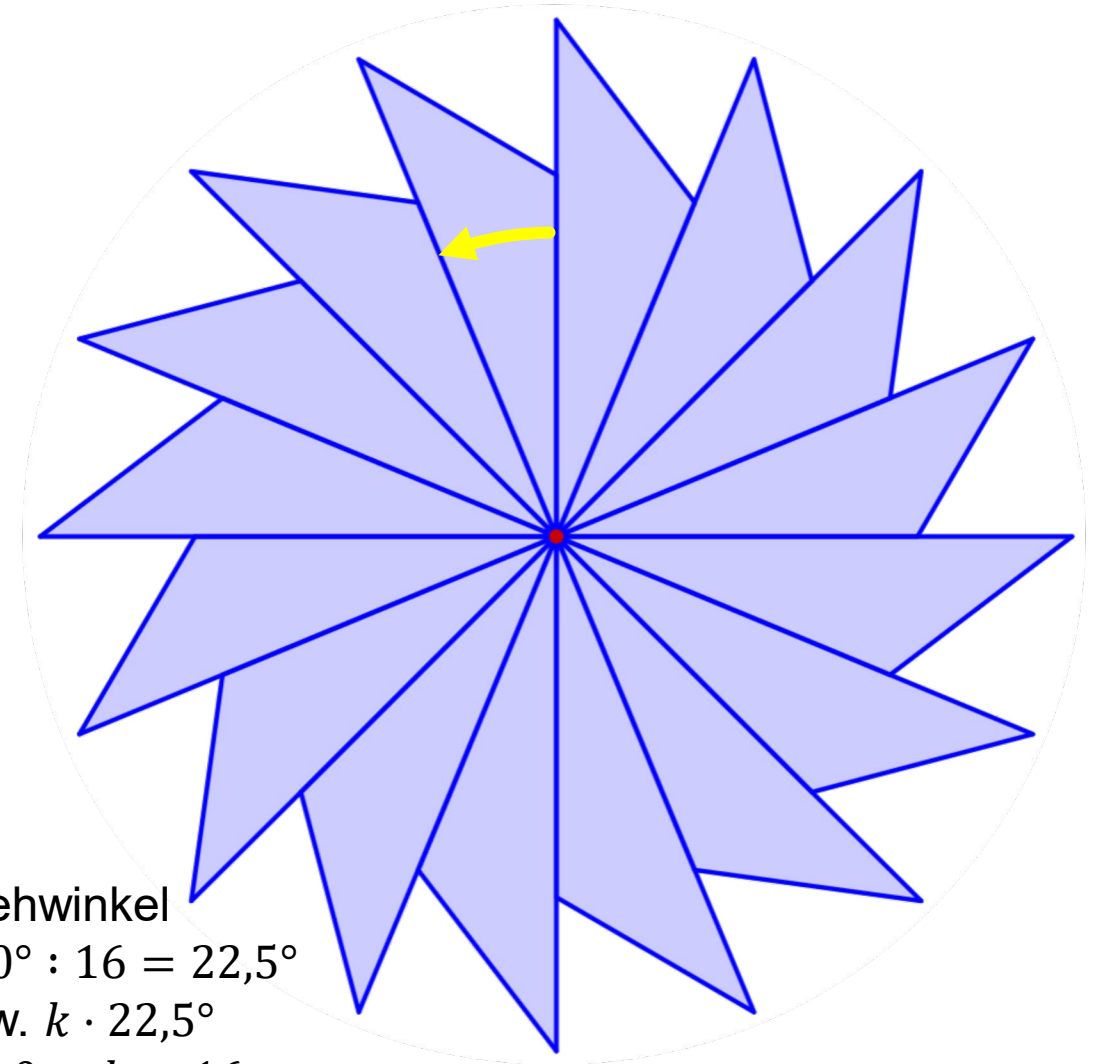
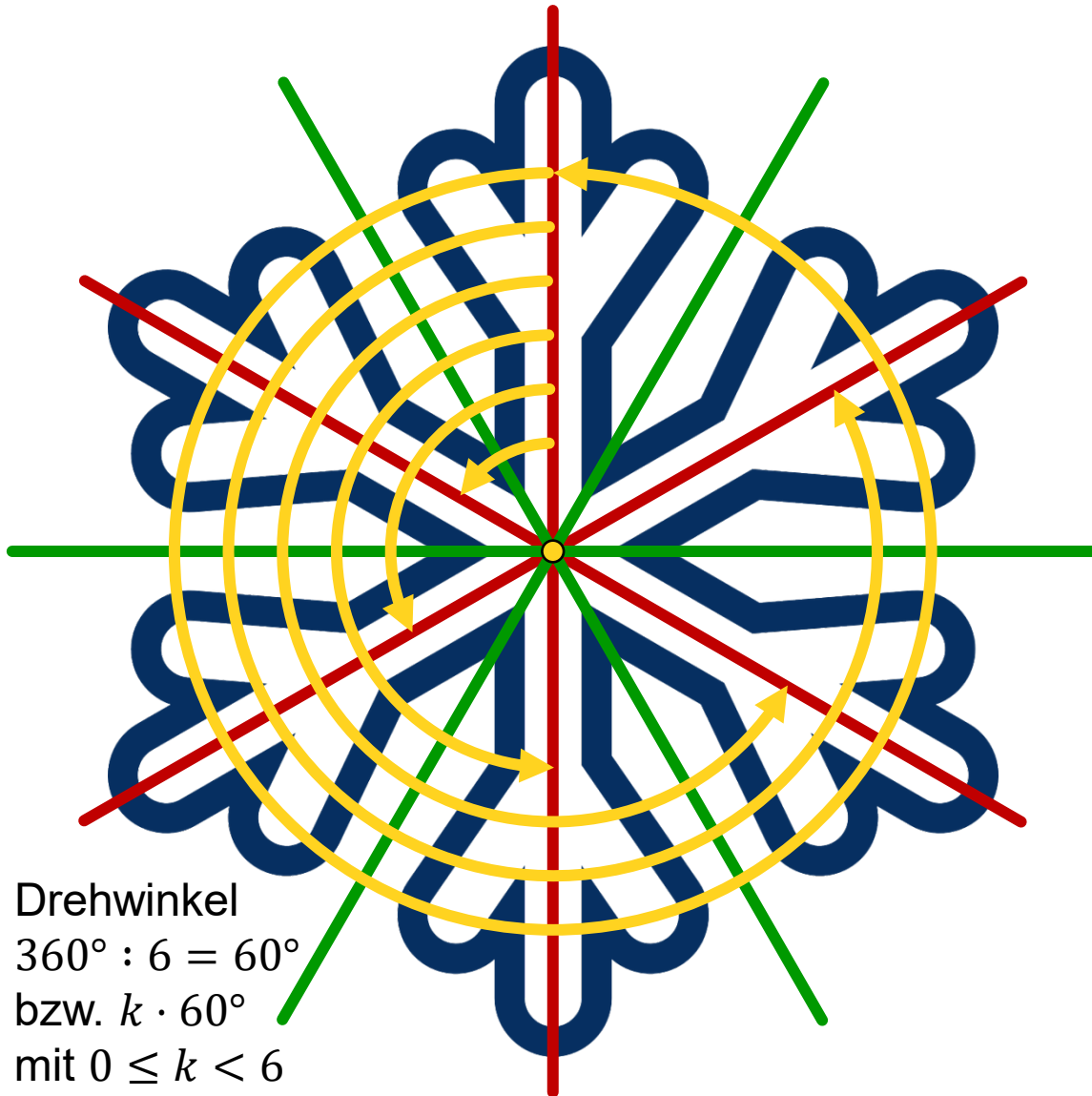



Abbildungen aus
Leuders, T. (2016). Erlebnis Algebra – zum aktiven Entdecken
und selbständigen Erarbeiten. Berlin: Springer Spektrum, S. 18.

Kapitel 2: Strukturen geometrischer Symmetrien

2.1 Deckabbildungen von Figuren – Gruppen

Symmetrische Figuren und ihre Deckabbildungen



<https://www.geogebra.org/m/hfnvvn7z> 

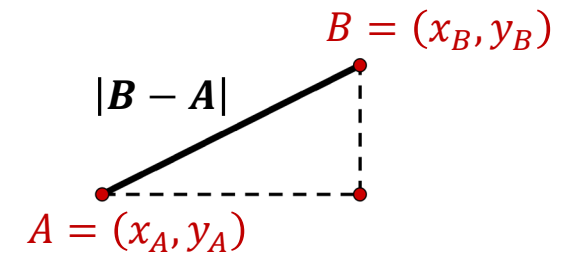
Definition 2.1.1

- Eine geometrische Figur F ist eine Menge von Punkten der Ebene $\mathbb{R}^2 = \{(x, y) \mid x, y \in \mathbb{R}\}$.
Eine Figur F ist demnach eine Teilmenge der Ebene: $F \subseteq \mathbb{R}^2$
- Kongruenzabbildungen (Isometrien) der Ebene \mathbb{R}^2 auf sich, sind die Abbildungen φ , die die Abstände zwischen Punkten der Ebene und damit die Form aller Figuren nicht verändern.
$$Isom(\mathbb{R}^2) := \{\varphi: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \mid \forall_{A, B \in \mathbb{R}^2} |\varphi(B) - \varphi(A)| = |B - A|\}$$
- Eine Kongruenzabbildung φ , die eine Figur F mit sich selbst zur Deckung bringt, für die also gilt $\varphi(F) = F$, heißt **Deckabbildung** oder Symmetrieabbildung von F .
- Eine Figur heißt genau dann **symmetrisch**, wenn sie mindestens eine von der Identität verschiedene Deckabbildung besitzt.
- Die Menge $G_F = \{\varphi \in Isom(\mathbb{R}^2) \mid \varphi(F) = F\}$ aller Deckabbildungen einer Figur F wird als **Symmetrie der Figur F** bezeichnet.

Abstand

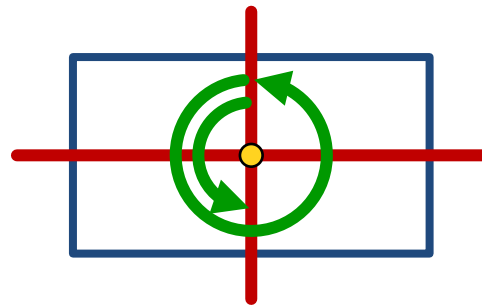
Abstand $|B - A|$ der Punkte A und B :

$$|B - A| = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2}$$

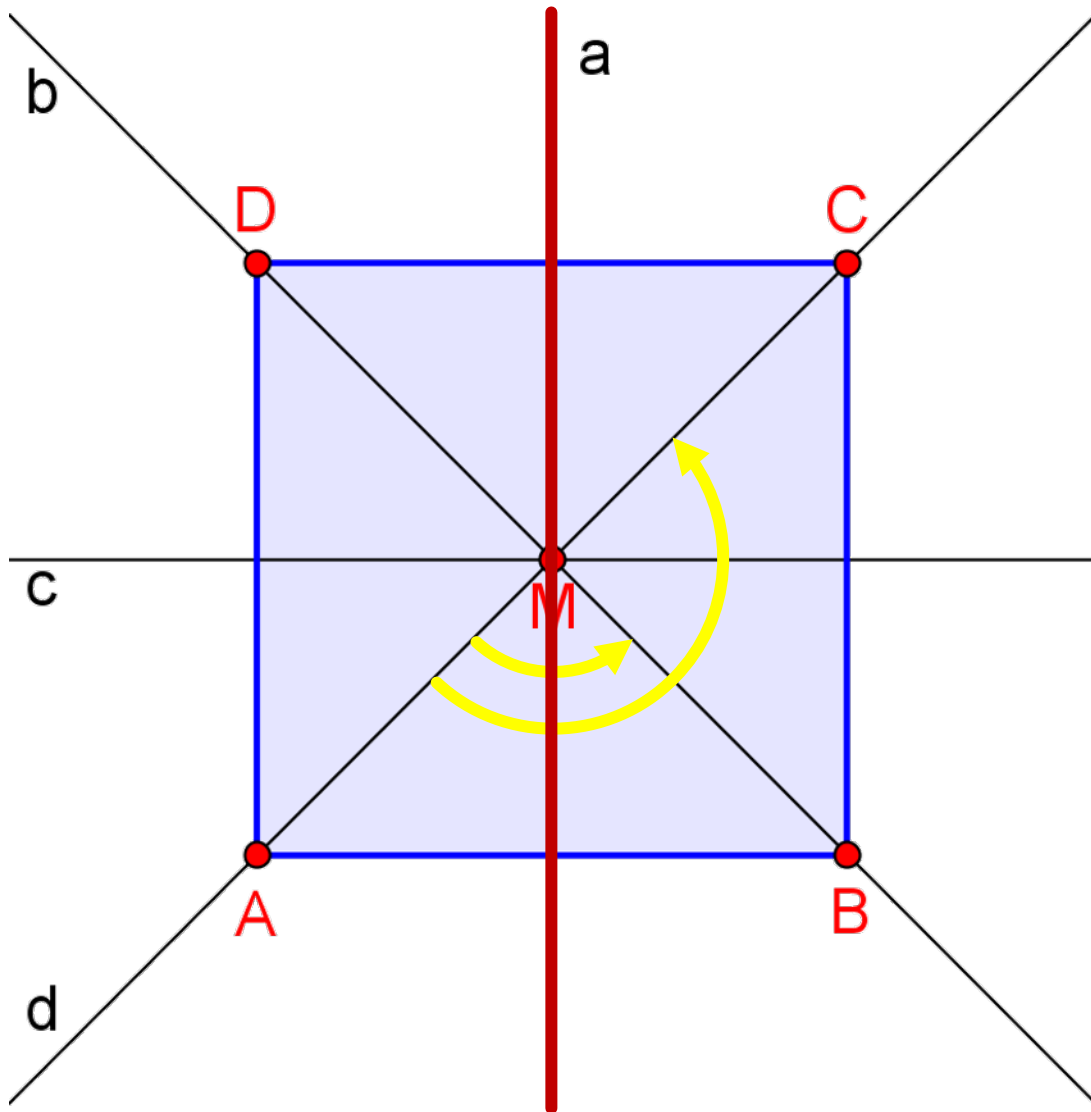


Bemerkungen

- ▷ Die Identität id ist eine Deckabbildung, dies reicht aber nicht, um von Symmetrie sprechen zu können, weil sonst **jede** Figur symmetrisch wäre.
- ▷ Verschiedene Arten von Symmetrien können bei einer Figur mehrfach und in Kombination miteinander auftreten.
- ▷ Ein Rechteck besitzt z. B. immer zwei Symmetrieachsen. Man nennt es deshalb **zweifach** achsensymmetrisch. Es ist zusätzlich noch punktsymmetrisch.



- ▷ Bei Dreh- und Verschiebungssymmetrie ist jeweils die Besonderheit zu beachten, dass die Identität eine
 - ▶ spezielle Drehung, die Nulldrehung,
 - ▶ spezielle Verschiebung, die Nullverschiebung, ist.
- ▷ Ist eine Figur drehsymmetrisch, gibt es also außer der Identität noch mindestens eine weitere Drehung als Deckabbildung, dann wird die Identität bei der Zahl der Deckabbildungen der Figur mitgezählt.
 - ▶ Ein Rechteck ist z. B. zweifach drehsymmetrisch, auch wenn eine der als Deckabbildungen vorkommenden Drehungen die Identität ist.



► **Spiegelung an a**

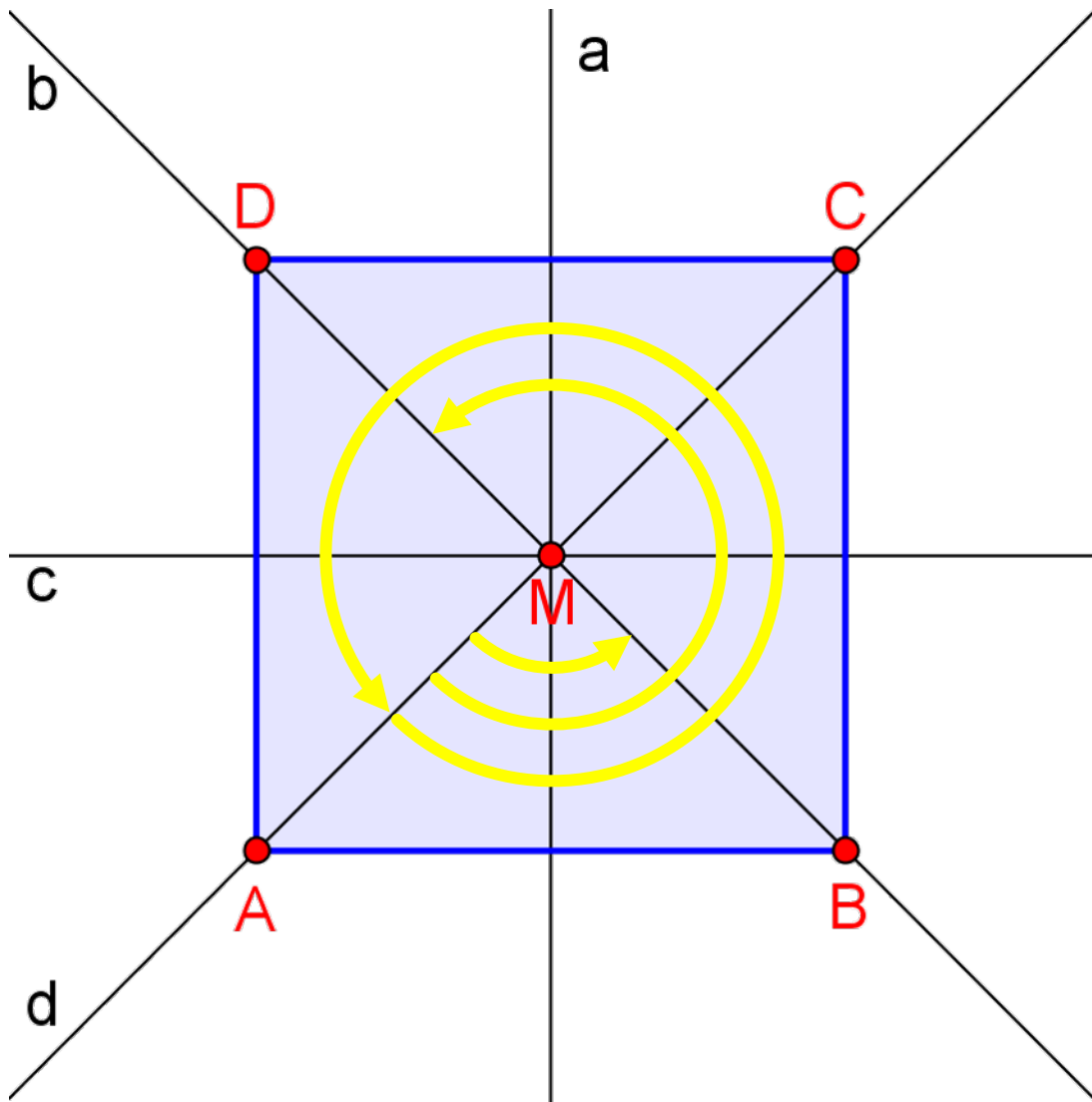
$$s_a = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & A & D & C \end{pmatrix}$$

► **Drehung um M um 90°**

$$d := d_{M,90^\circ} = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & C & D & A \end{pmatrix}$$

► **Drehung um M um 180°**

$$\begin{aligned} d_{M,180^\circ} &= d_{M,90^\circ} \circ d_{M,90^\circ} = d \circ d = \mathbf{d^2} \\ &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & C & D & A \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & C & D & A \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ C & D & A & B \end{pmatrix} = p_M \end{aligned}$$



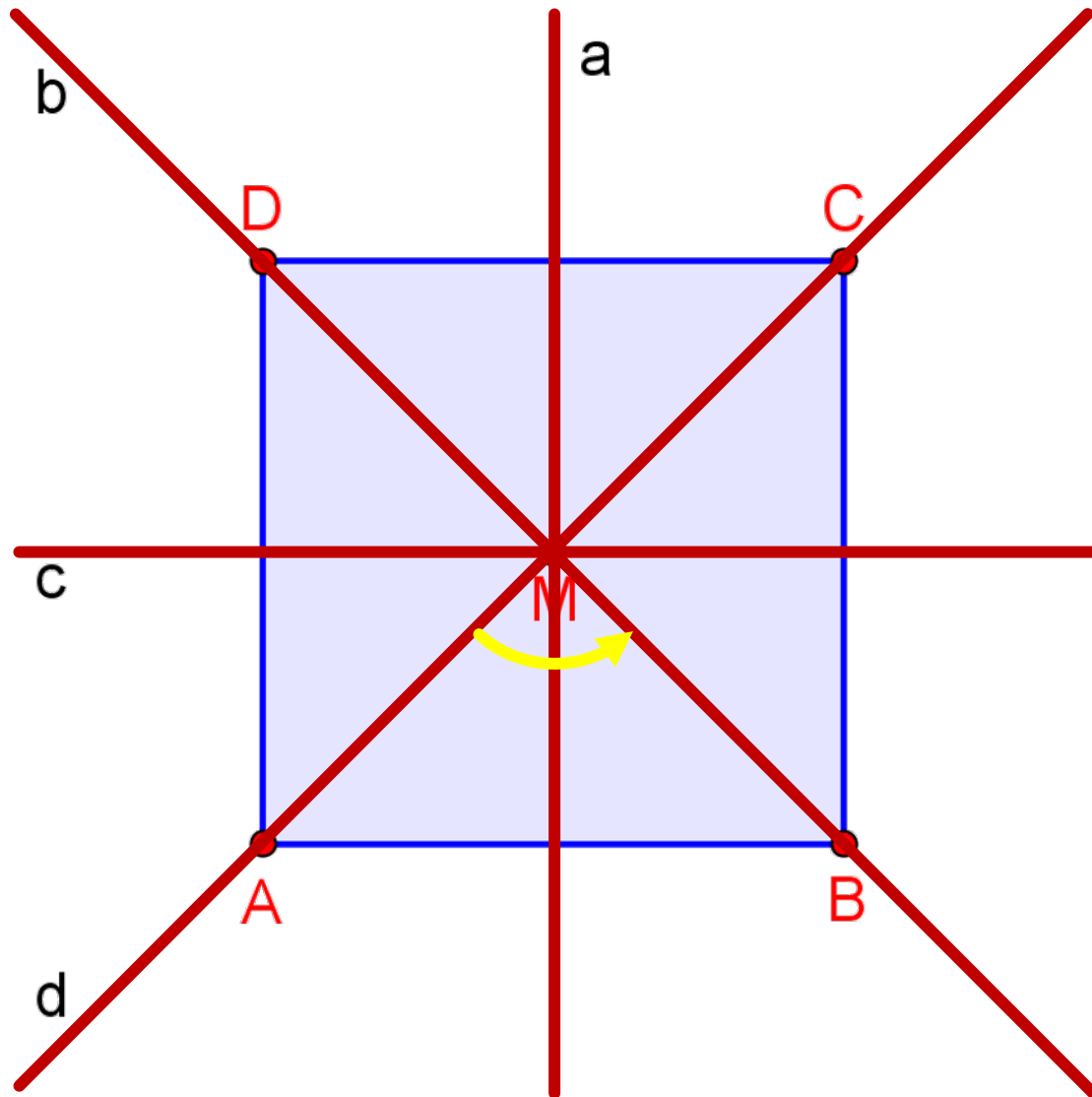
► **Drehung um M um 270°**

$$\begin{aligned}
 d_{M,270^\circ} &= d_{M,90^\circ} \circ d_{M,90^\circ} \circ d_{M,90^\circ} = d \circ d \circ d = \mathbf{d^3} \\
 &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & C & D & A \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & C & D & A \end{pmatrix} \\
 &\quad \circ \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & C & D & A \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ D & A & B & C \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

► **Drehung um M um 360°**

$$\begin{aligned}
 d_{M,360^\circ} &= d_{M,90^\circ} \circ d_{M,90^\circ} \circ d_{M,90^\circ} \circ d_{M,90^\circ} \\
 &= d \circ d \circ d \circ d = \mathbf{d^4} \\
 &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & C & D & A \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & C & D & A \end{pmatrix} \\
 &\quad \circ \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & C & D & A \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & C & D & A \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ A & B & C & D \end{pmatrix} = \mathbf{id} = d_{M,0^\circ}
 \end{aligned}$$

Deckabbildungen des Quadrats



► Spiegelung an a

$$s_a = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & A & D & C \end{pmatrix}$$

► Spiegelung an b

$$s_b = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ C & B & A & D \end{pmatrix}$$

► Spiegelung an a und b

$$\begin{aligned} s_b \circ s_a &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ C & B & A & D \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & A & D & C \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & C & D & A \end{pmatrix} = d_{M,90^\circ} = \mathbf{d} \end{aligned}$$

► Spiegelung an a und a

$$\begin{aligned} s_a \circ s_a &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & A & D & C \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & A & D & C \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ A & B & C & D \end{pmatrix} = \mathbf{id} \end{aligned}$$

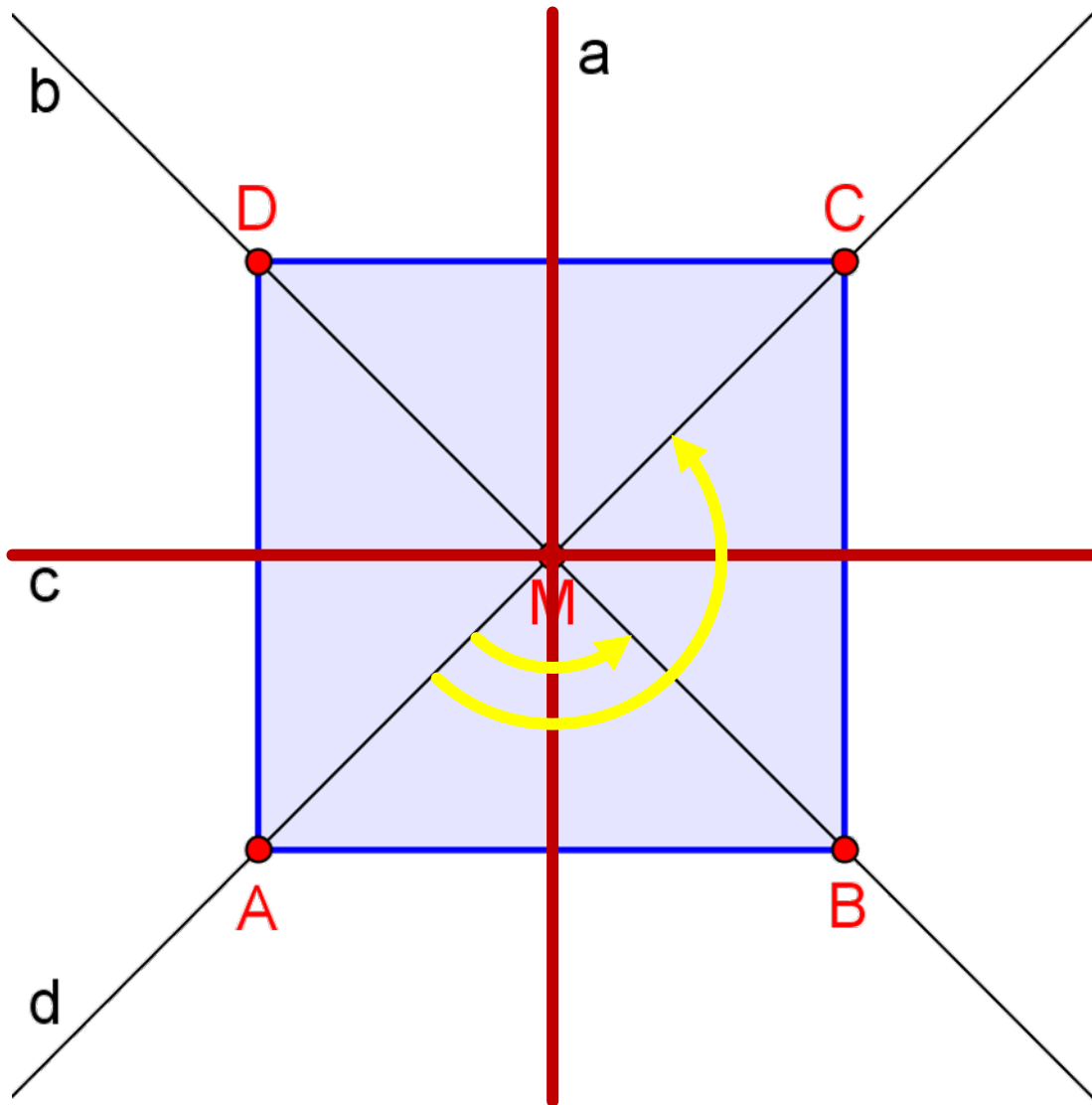
► Spiegelung an c

$$s_c = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ D & C & B & A \end{pmatrix}$$

► Spiegelung an d

$$s_d = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ A & D & C & B \end{pmatrix}$$

Deckabbildungen des Quadrats



► Spiegelung an a

$$s_a = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & A & D & C \end{pmatrix}$$

► Spiegelung an b

$$s_b = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ C & B & A & D \end{pmatrix}$$

► Spiegelung an a und c

$$\begin{aligned} s_c \circ s_a &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ D & C & B & A \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & A & D & C \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ C & D & A & B \end{pmatrix} = d_{M,180^\circ} = d \circ d = \mathbf{d^2} \end{aligned}$$

► Spiegelung an c und a

$$\begin{aligned} s_a \circ s_c &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & A & D & C \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ D & C & B & A \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ C & D & A & B \end{pmatrix} = d_{M,180^\circ} = d \circ d = \mathbf{d^2} \end{aligned}$$

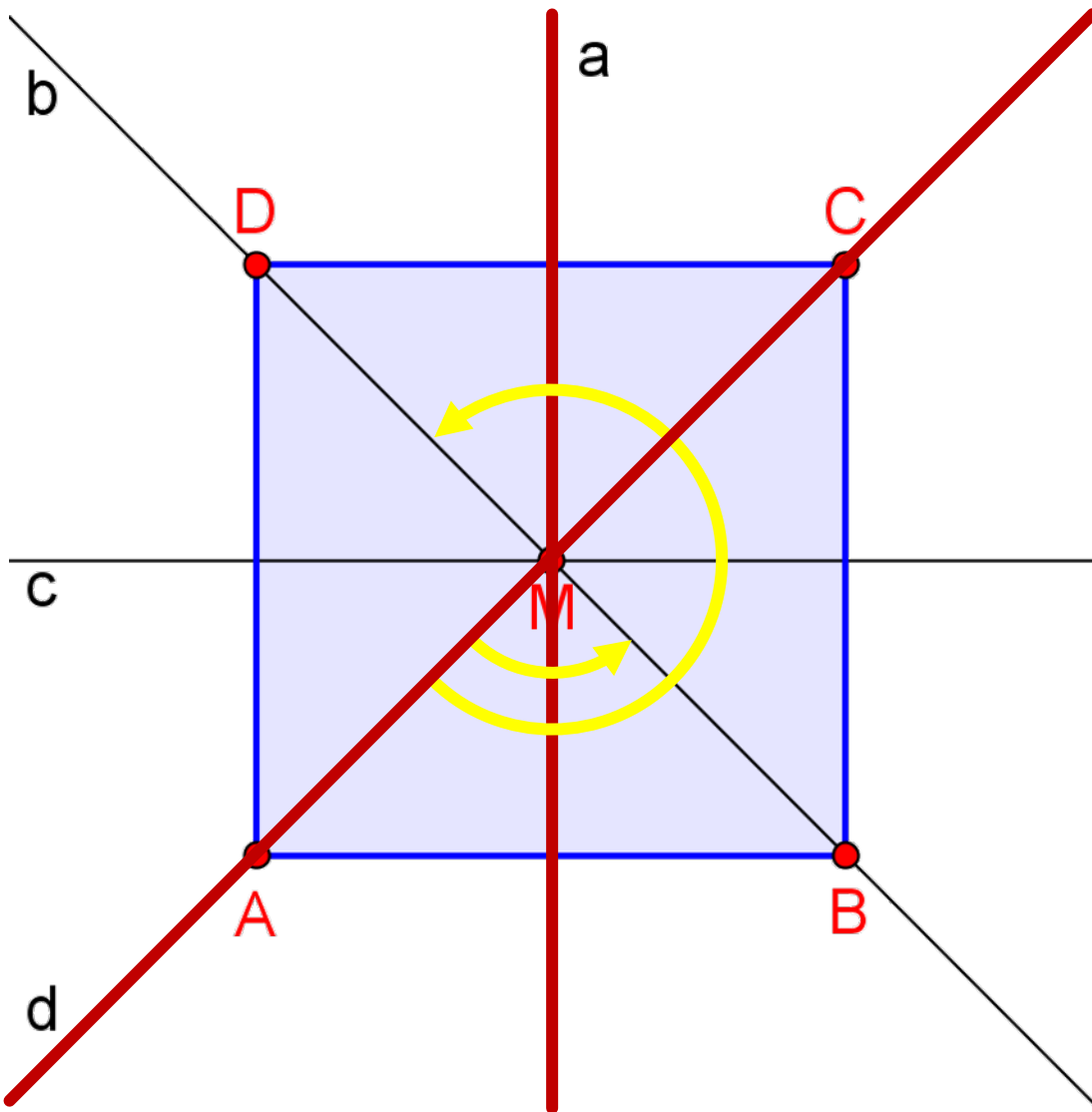
► Spiegelung an c

$$s_c = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ D & C & B & A \end{pmatrix}$$

► Spiegelung an d

$$s_d = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ A & D & C & B \end{pmatrix}$$

Deckabbildungen des Quadrats



► **Spiegelung an a**

$$s_a = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & A & D & C \end{pmatrix}$$

► **Spiegelung an b**

$$s_b = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ C & B & A & D \end{pmatrix}$$

► **Spiegelung an a und d**

$$\begin{aligned} s_d \circ s_a &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ A & D & C & B \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & A & D & C \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ D & A & B & C \end{pmatrix} = d_{M,270^\circ} = \mathbf{d^3} \end{aligned}$$

► **Spiegelung an d und a**

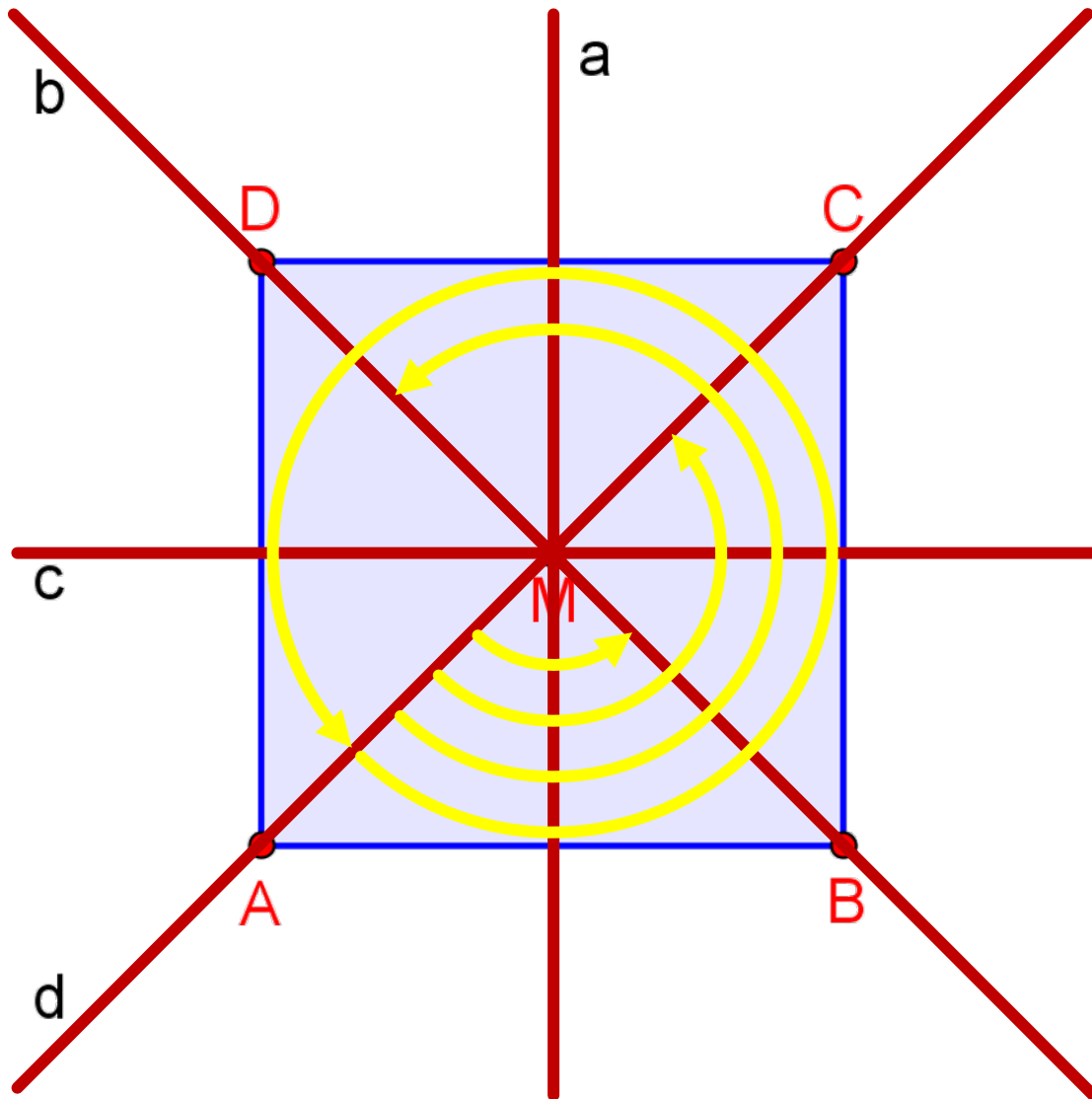
$$\begin{aligned} s_a \circ s_d &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & A & D & C \end{pmatrix} \circ \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ A & D & C & B \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & C & D & A \end{pmatrix} = d_{M,90^\circ} = \mathbf{d} \end{aligned}$$

► **Spiegelung an c**

$$s_c = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ D & C & B & A \end{pmatrix}$$

► **Spiegelung an d**

$$s_d = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ A & D & C & B \end{pmatrix}$$



► **Analog ergibt sich**

$$\begin{array}{ll}
 s_a \circ s_a = id & s_a \circ s_c = d^2 \\
 s_b \circ s_a = d & s_b \circ s_c = d^3 \\
 s_c \circ s_a = d^2 & s_c \circ s_c = id \\
 s_d \circ s_a = d^3 & s_d \circ s_c = d \\
 \\
 s_a \circ s_b = d^3 & s_a \circ s_d = d \\
 s_b \circ s_b = id & s_b \circ s_d = d^2 \\
 s_c \circ s_b = d & s_c \circ s_d = d^3 \\
 s_d \circ s_b = d^2 & s_d \circ s_d = id
 \end{array}$$

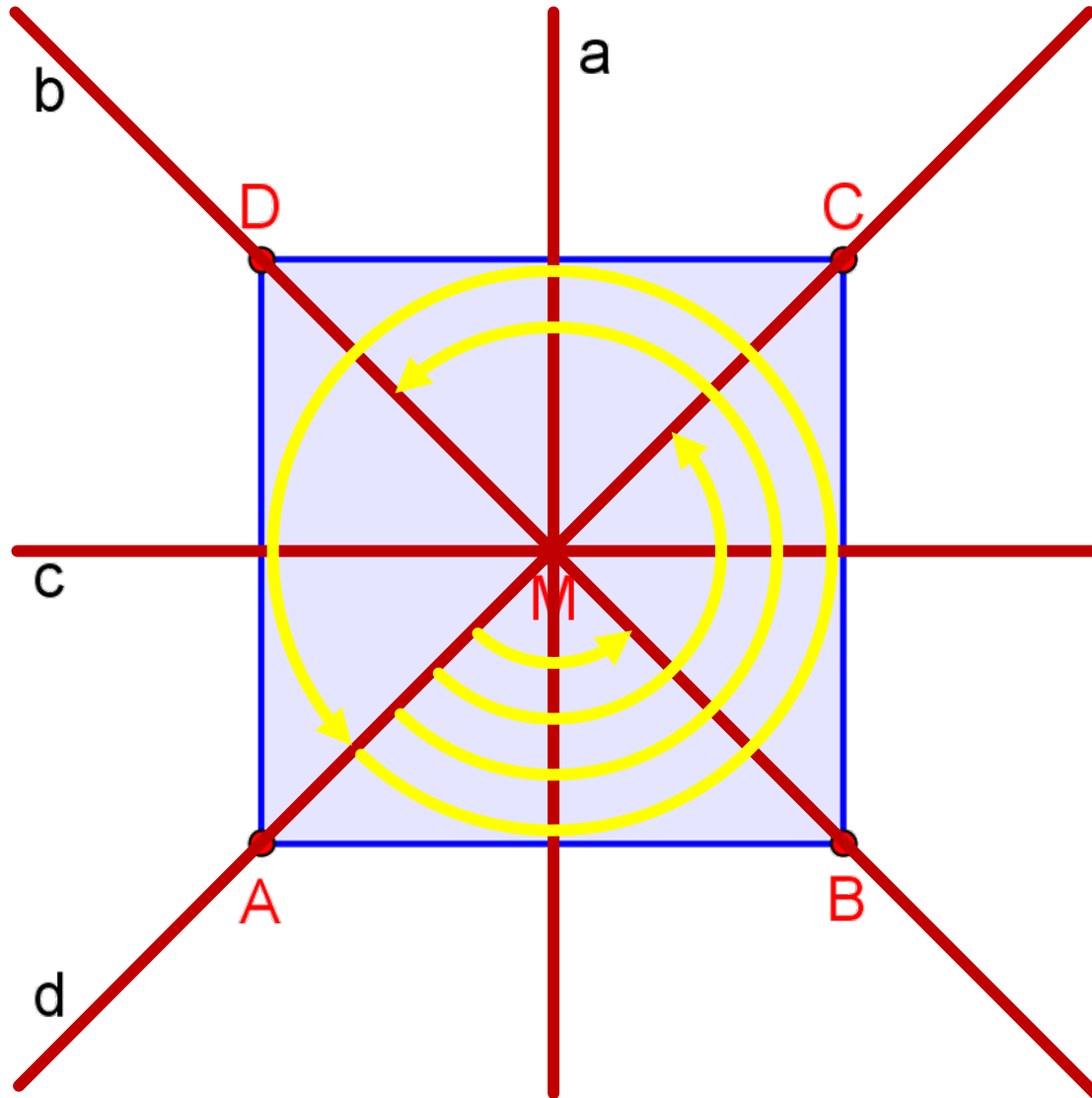
► **Verknüpfungstabelle**

► Offensichtlich führt die Verknüpfung zweier Spiegelungen immer zu einer Drehung.

\circ	s_a	s_b	s_c	s_d
s_a	id	d	d^2	d^3
s_b	d^3	id	d	d^2
s_c	d^2	d^3	id	d
s_d	d	d^2	d^3	id

Deckabbildungen des Quadrats

Verknüpfungstabelle

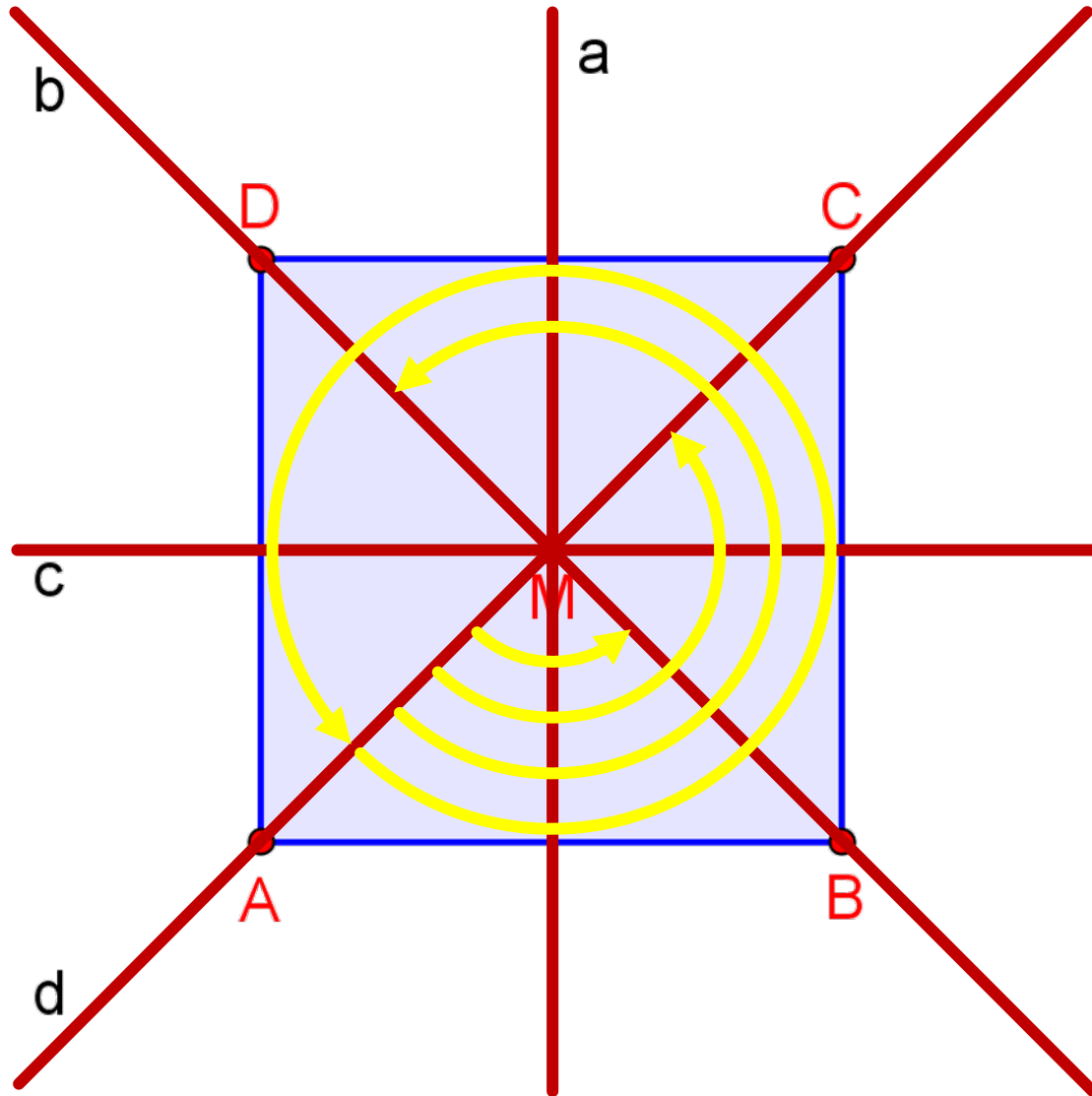


\circ	id	d	d^2	d^3	s_a	s_b	s_c	s_d
id	id	d	d^2	d^3	s_a	s_b	s_c	s_d
d	d	d^2	d^3	id	s_d	s_a	s_b	s_c
d^2	d^2	d^3	id	d	s_c	s_d	s_a	s_b
d^3	d^3	id	d	d^2	s_b	s_c	s_d	s_a
s_a	s_a	s_b	s_c	s_d	id	d	d^2	d^3
s_b	s_b	s_c	s_d	s_a	d^3	id	d	d^2
s_c	s_c	s_d	s_a	s_b	d^2	d^3	id	d
s_d	s_d	s_a	s_b	s_c	d	d^2	d^3	id

Lesen: Spaltenkopf nach Zeilenkopf, also z. B. $s_b \circ s_a = d$

Deckabbildungen des Quadrats

Verknüpfungstabelle



\circ	id	d	d^2	d^3	s_a	s_b	s_c	s_d
id	id	d	d^2	d^3	s_a	s_b	s_c	s_d
d	d	d^2	d^3	id	s_d	s_a	s_b	s_c
d^2	d^2	d	id	d	s_c	s_d	s_a	s_b
d^3	d^3	id	d	d^2	s_b	s_c	s_d	s_a
s_a	s_a	s_b	s_c	s_d	id	d	d^2	d^3
s_b	s_b	s_c	s_d	s_a	d^3	id	d	d^2
s_c	s_c	s_d	s_a	s_b	d^2	d^3	id	d
s_d	s_d	s_a	s_b	s_c	d	d^2	d^3	id

Lesen: Spaltenkopf nach Zeilenkopf, also z. B. $s_b \circ s_a = d$

Definition 2.1.2: Gruppe

Eine Menge G zusammen mit einer binären Operation \circ heißt **Gruppe** (G, \circ) , wenn die binäre Operation folgende Eigenschaften aufweist:

- (G0) $\forall a, b \in G \quad a \circ b \in G$ (Abgeschlossenheit)
- (G1) $\forall a, b, c \in G \quad a \circ (b \circ c) = (a \circ b) \circ c$ (Assoziativität)
- (G2) $\exists e \in G \quad \forall a \in G \quad a \circ e = e \circ a = a$ (Existenz eines neutralen Elements)
- (G3) $\forall a \in G \quad \exists a^{-1} \in G \quad a \circ a^{-1} = a^{-1} \circ a = e$ (Existenz inverser Elemente)

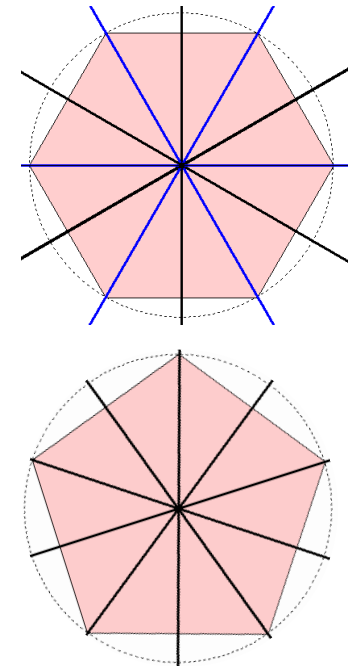
► Beispiel Diedergruppe (D_4, \circ)

\circ	id	d	d^2	d^3	s_a	s_b	s_c	s_d
id	id	d	d^2	d^3	s_a	s_b	s_c	s_d
d	d	d^2	d^3	id	s_d	s_a	s_b	s_c
d^2	d^2	d^3	id	d	s_c	s_d	s_a	s_b
d^3	d^3	id	d	d^2	s_b	s_c	s_d	s_a
s_a	s_a	s_b	s_c	s_d	id	d	d^2	d^3
s_b	s_b	s_c	s_d	s_a	d^3	id	d	d^2
s_c	s_c	s_d	s_a	s_b	d^2	d^3	id	d
s_d	s_d	s_a	s_b	s_c	d	d^2	d^3	id

► Bezeichnung

- In der Menge G_F aller Deckabbildungen einer Figur F ist die Verkettung von Abbildungen \circ eine binäre Operation: Zu den Deckabbildungen $\varphi, \psi \in G_F$ wird die Abbildung $\psi \circ \varphi \in G_F$ definiert durch $(\psi \circ \varphi)(A) := \psi(\varphi(A))$.
- Die Menge G_F heißt zusammen mit der Operation \circ die **Symmetriegruppe** (G_F, \circ) der Figur F .

- ▶ **Bemerkung:** Bei regulären n -Ecken mit
 - ▷ geradzahligem n treten zwei Arten von Symmetrieachsen auf:
 - ▶ $\frac{n}{2}$ Symmetrieachsen durch gegenüberliegende Eckpunkte,
 - ▶ $\frac{n}{2}$ Symmetrieachsen durch gegenüberliegende Seitenmitten.
 - ▷ ungeradzahligem n gibt es nur eine Art von Symmetrieachsen:
 - ▶ Alle n Symmetrieachsen verlaufen durch einen Eckpunkt und die gegenüberliegende Seitenmitte.



Satz 2.1.1: Deckabbildungen des regulären n -Ecks mit Mittelpunkt M

Jedes reguläre n -Eck ist n -fach drehsymmetrisch und n -fach achsensymmetrisch. Es gibt genau n Deckdrehungen um M mit den Drehwinkeln $k \cdot \alpha = \frac{k}{n} \cdot 360^\circ$, wobei $0 \leq k < n$ ist und genau n Deckspiegelungen, wobei der Schnittwinkel zwischen zwei Symmetrieachsen ein Vielfaches von $\frac{1}{n} \cdot 180^\circ$ ist.

Satz 2.1.2: Verkettung von Drehungen um dasselbe Zentrum

Die Verkettung zweier Drehungen $d_{Z,\alpha}$ und $d_{Z,\beta}$ um dasselbe Zentrum Z ist eine Drehung um Z mit dem Drehwinkel $\alpha + \beta$.

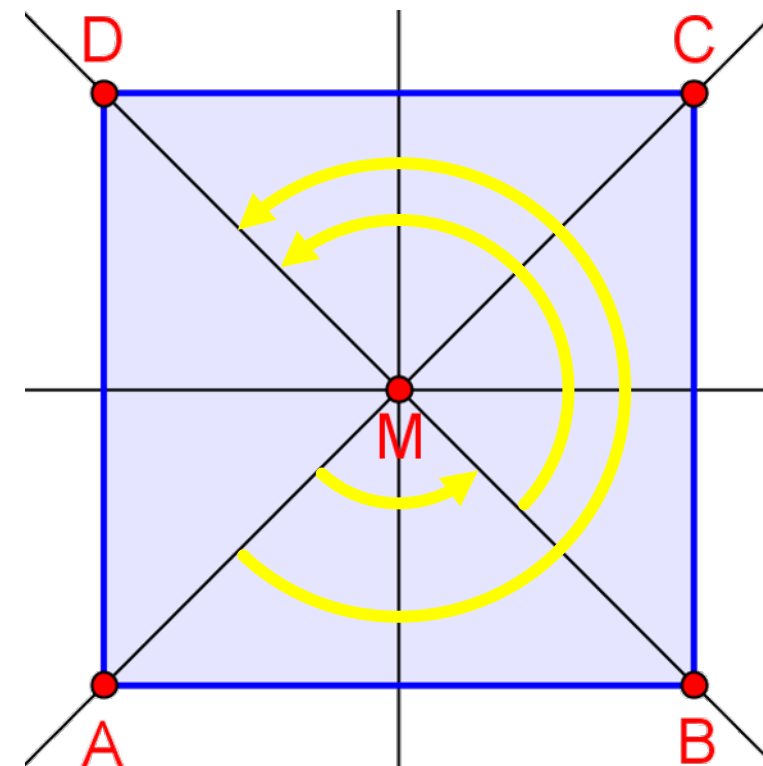
Kurz:
$$d_{Z,\beta} \circ d_{Z,\alpha} = d_{Z,\alpha+\beta}$$

Satz 2.1.3: Gruppe der Drehungen um ein festes Zentrum

Die Menge der Drehungen um ein festes Zentrum Z bildet bezüglich der Verkettung eine kommutative Gruppe.

Satz 2.1.4: Gruppe der Drehungen und Spiegelungen

Die Menge der Drehungen um ein festes Zentrum Z und aller Spiegelungen an Geraden durch Z bildet bezüglich der Verkettung eine *nicht*-kommutative Gruppe.



Bierdeckelgruppen

$$G_{\text{Ellipse}} = \{id, d_{M,180^\circ}, s_a, s_b\}$$

Orthogonale
Gruppe $O(\mathbb{R}^2)$



$$G_{\text{Ei}} = \{id, s\}$$



$$G_F = \{id, s\}$$



$$G_{\text{gleichschenkliges Dreieck}} = \{id, s\}$$



$$D_3 = \{id, d_{M,120^\circ}, d_{M,240^\circ}, s_a, s_b, s_c\}$$

$$G_{\text{Rechteck}} = \{id, d_{M,180^\circ}, s_a, s_b\}$$

$$G_F = \{id\}$$

$$D_4 = \{id, d_{M,90^\circ}, d_{M,180^\circ}, d_{M,270^\circ}, s_a, s_b, s_c, s_d\}$$

Abbildungen aus Leuders, T. (2016). Erlebnis Algebra – zum aktiven Entdecken und selbständigen Erarbeiten. Berlin: Springer Spektrum, S. 31.

Diedergruppe D_n und zyklische Gruppe Z_n

Bierdeckelgruppen

Abbildungen aus Leuders, T. (2016). Erlebnis Algebra – zum aktiven Entdecken und selbständigen Erarbeiten. Springer Spektrum, 33.



◦	1	s
1	1	s
s	s	1



◦	1	d_{180}	s_a	s_b
1	1	d_{180}	s_a	s_b
d_{180}	d_{180}	1	s_b	s_a
s_a	s_a	s_b	1	d_{180}
s_b	s_b	s_a	d_{180}	1



◦	1	d_{120}	d_{240}	s_a	s_b	s_c
1	1	d_{120}	d_{240}	s_a	s_b	s_c
d_{120}	d_{120}	d_{240}	1	s_b	s_c	s_a
d_{240}	d_{240}	1	d_{120}	s_c	s_a	s_b
s_a	s_a	s_c	s_b	1	d_{240}	d_{120}
s_b	s_b	s_a	s_c	d_{120}	1	d_{240}
s_c	s_c	s_b	s_a	d_{240}	d_{120}	1



◦	id	d	d^2	d^3	s_a	s_b	s_c	s_d
id	id	d	d^2	d^3	s_a	s_b	s_c	s_d
d	d	d^2	d^3	id	s_d	s_a	s_b	s_c
d^2	d^2	d^3	id	d	s_c	s_d	s_a	s_b
d^3	d^3	id	d	d^2	s_b	s_c	s_d	s_a
s_a	s_a	s_b	s_c	s_d	id	d	d^2	d^3
s_b	s_b	s_c	s_d	s_a	d^3	id	d	d^2
s_c	s_c	s_d	s_a	s_b	d^2	d^3	id	d
s_d	s_d	s_a	s_b	s_c	d	d^2	d^3	id

$1 := id$
 $d_{180} := d_{M,180^\circ}$

Definition 2.1.3

- Die Gruppe der Deckabbildungen eines regulären n -Ecks heißt **Diedergruppe D_n** .
- Die zyklische Gruppe der Deckdrehungen eines regulären n -Ecks heißt **zyklische Drehgruppe Z_n** .

Satz 2.1.5

- Die Diedergruppe D_n enthält $2n$ Elemente:
 - n Drehungen um Vielfache von $\frac{360^\circ}{n}$ um den Mittelpunkt M des regulären n -Ecks, die man als $id, d, d^2, \dots, d^{n-1}$ schreiben kann.
 - n Spiegelungen s_1, \dots, s_n .
- Für Drehungen gilt: $d^i \circ d^k = d^{i+k}$ (bzw. $d^i \circ d^k = d^{i+k-n}$, falls $i + k \geq n$)
- Für Spiegelungen gilt: $(s_i)^2 = s_i \circ s_i = id$
- Die Diedergruppe D_n ist für $n \geq 3$ *nicht* kommutativ, denn $s_i \circ d \neq d \circ s_i$.

► Beispiel

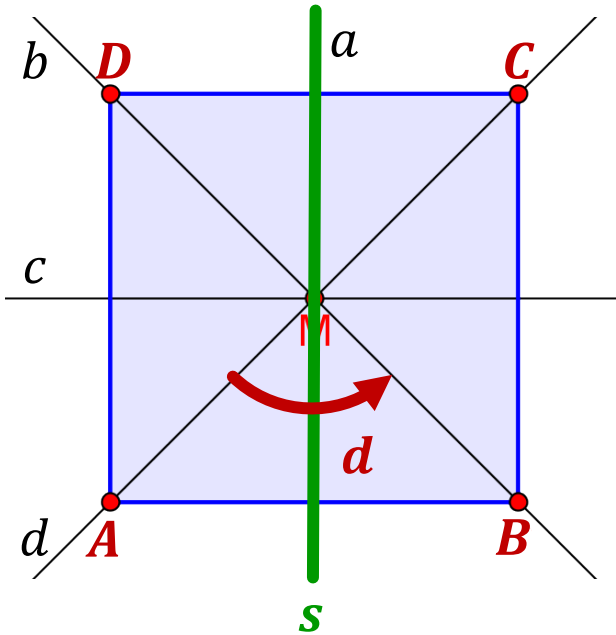
Diedergruppe (D_4, \circ)

\circ	id	d	d^2	d^3	s_a	s_b	s_c	s_d
id	id	d	d^2	d^3	s_a	s_b	s_c	s_d
d	d	d^2	d^3	id	s_d	s_a	s_b	s_c
d^2	d^2	d^3	id	d	s_c	s_d	s_a	s_b
d^3	d^3	id	d	d^2	s_b	s_c	s_d	s_a
s_a	s_a	s_b	s_c	s_d	id	d	d^2	d^3
s_b	s_b	s_c	s_d	s_a	d^3	id	d	d^2
s_c	s_c	s_d	s_a	s_b	d^2	d^3	id	d
s_d	s_d	s_a	s_b	s_c	d	d^2	d^3	id

Satz 2.1.6: Symmetrische Figuren

Jede Figur mit endlichen vielen Symmetrien hat als Symmetriegruppe entweder eine zyklische Drehgruppe Z_n oder eine Diedergruppe D_n .

Verknüpfungstafel Diedergruppe D_4



$$id = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ A & B & C & D \end{pmatrix} = d_{M,0^\circ}$$

$$d = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & C & D & A \end{pmatrix} = d_{M,90^\circ}$$

$$d^2 = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ C & D & A & B \end{pmatrix} = d_{M,180^\circ}$$

$$d^3 = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ D & A & B & C \end{pmatrix} = d_{M,270^\circ}$$

$$s = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & A & D & C \end{pmatrix} = s_a$$

$$ds = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ C & B & A & D \end{pmatrix} = s_b$$

$$d^2s = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ D & C & B & A \end{pmatrix} = s_c$$

$$d^3s = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ A & D & C & B \end{pmatrix} = s_d$$

Z_4

\circ	id	d	d^2	d^3	s	ds	d^2s	d^3s
id	id	d	d^2	d^3	s	ds	d^2s	d^3s
d	d	d^2	d^3	id	d^3s	s	ds	d^2s
d^2	d^2	d^3	id	d	d^2s	d^3s	s	ds
d^3	d^3	id	d	d^2	ds	d^2s	d^3s	s
s	s	ds	d^2s	d^3s	id	d	d^2	d^3
ds	ds	d^2s	d^3s	s	d^3	id	d	d^2
d^2s	d^2s	d^3s	s	ds	d^2	d^3	id	d
d^3s	d^3s	s	ds	d^2s	d	d^2	d^3	id

Deckabbildungen des regulären Sechsecks F_6

- ▷ **Deckdrehungen** des regulären Sechsecks:

$$\mathbf{Z_6 = (\{ id, d_{M,60^\circ}, d_{M,120^\circ}, d_{M,180^\circ}, d_{M,240^\circ}, d_{M,300^\circ} \}, \circ)}$$

Mit $d := d_{M,60^\circ}$

und $d^2 := d \circ d = d_{M,60^\circ} \circ d_{M,60^\circ} = d_{M,120^\circ}$

ergibt sich: $d = d_{M,60^\circ}, d^2 = d_{M,120^\circ}, d^3 = d_{M,180^\circ},$

$$d^4 = d_{M,240^\circ}, d^5 = d_{M,300^\circ}, d^6 = d_{M,0^\circ} = id$$

- ▷ **Deckspiegelungen** des regulären Sechsecks

Aus $s := s_a$ mit $s_a(F_6) = F_6$ und $d \circ s := ds$ folgt:

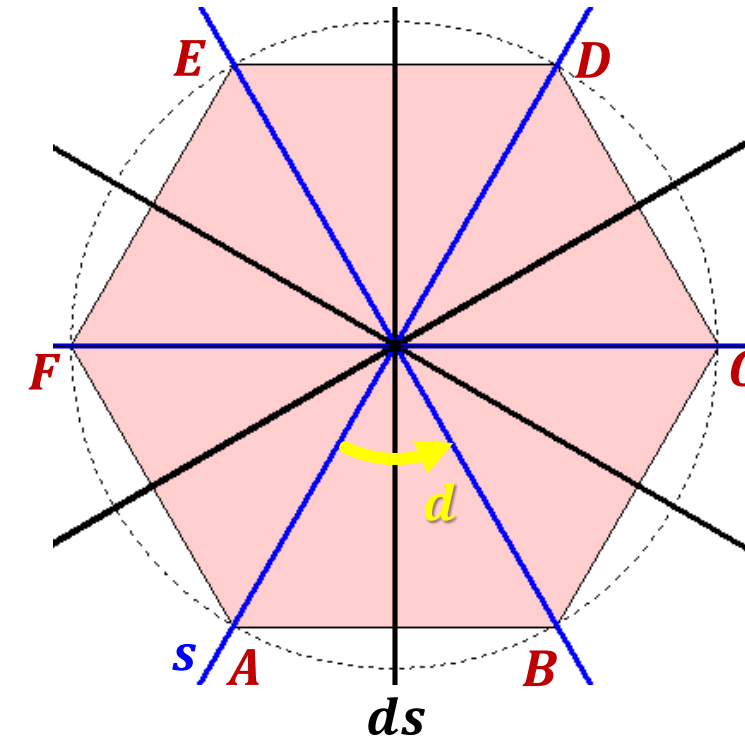
$$s, ds, d^2s, d^3s, d^4s, d^5s$$

- ▷ **Alle Deckabbildungen** des regulären Sechsecks F_6 :

$$\mathbf{D_6 = (\{ id, d, d^2, d^3, d^4, d^5, s, ds, d^2s, d^3s, d^4s, d^5s \}, \circ)}$$

Zyklische Drehgruppe Z_6

Diedergruppe D_6



Verknüpfungstafel Diedergruppe D_6

Bemerkung: Es gilt:

$$\triangleright d^k s = s d^{n-k} \quad (*)$$

$$\triangleright (a \circ b)^{-1} = b^{-1} \circ a^{-1} (**)$$

Beweis zu (*)

\mathbb{Z}_6

$\triangleright d^k s$ ist eine Achsenspiegelung und damit selbstinvers (involutorisch):

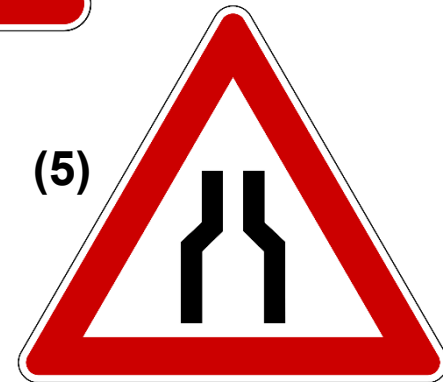
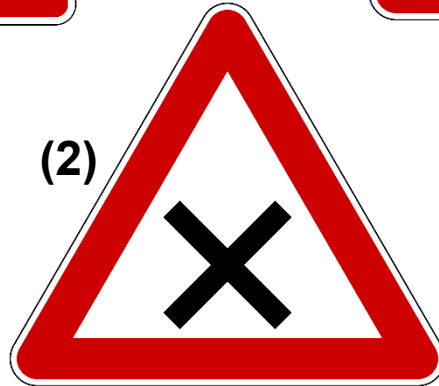
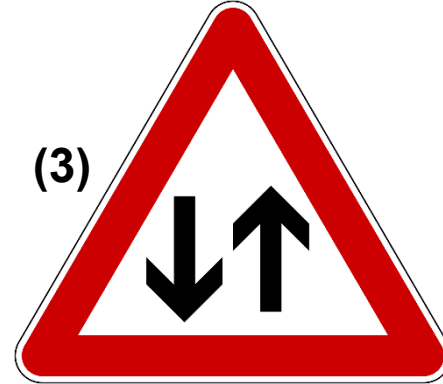
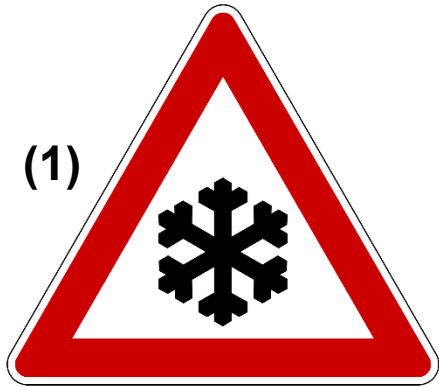
$$(d^k s)^{-1} = d^k s$$

\triangleright Mit $(d^k)^{-1} = d^{n-k}$ gilt aber auch:

$$\begin{aligned} (d^k s)^{-1} &\stackrel{(**)}{\cong} s^{-1} (d^k)^{-1} \\ &= s (d^k)^{-1} \\ &= s d^{n-k} \end{aligned}$$

#

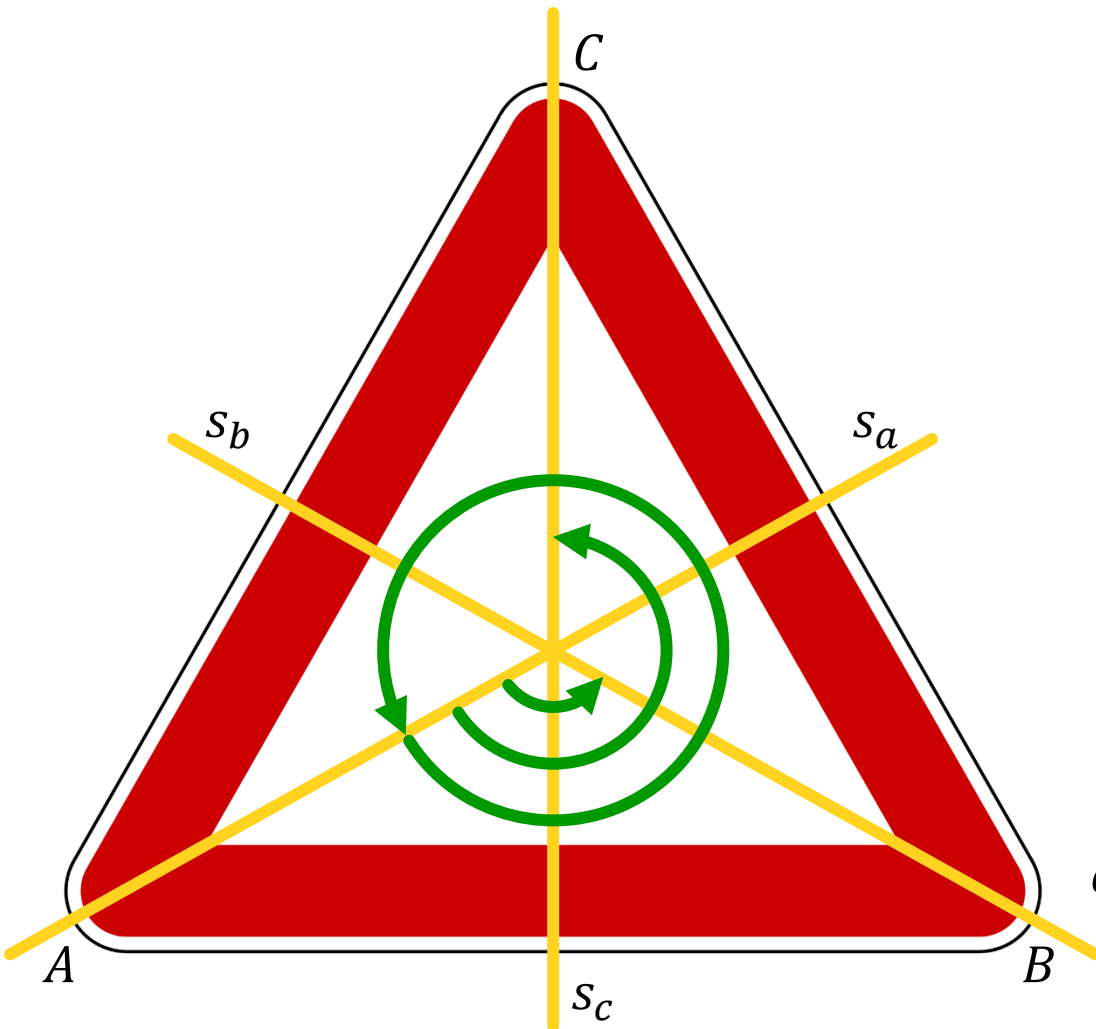
\circ	id	d	d^2	d^3	d^4	d^5	s	ds	d^2s	d^3s	d^4s	d^5s
id	id	d	d^2	d^3	d^4	d^5	s	ds	d^2s	d^3s	d^4s	d^5s
d	d	d^2	d^3	d^4	d^5	id	d^5s	s	ds	d^2s	d^3s	d^4s
d^2	d^2	d^3	d^4	d^5	id	d	d^4s	d^5s	s	ds	d^2s	d^3s
d^3	d^3	d^4	d^5	id	d	d^2	d^3s	d^4s	d^5s	s	ds	d^2s
d^4	d^4	d^5	id	d	d^2	d^3	d^2s	d^3s	d^4s	d^5s	s	ds
d^5	d^5	id	d	d^2	d^3	d^4	ds	d^2s	d^3s	d^4s	d^5s	s
s	s	ds	d^2s	d^3s	d^4s	d^5s	id	d	d^2	d^3	d^4	d^5
ds	ds	d^2s	d^3s	d^4s	d^5s	s	d^5	id	d	d^2	d^3	d^4
d^2s	d^2s	d^3s	d^4s	d^5s	s	ds	d^4	d^5	id	d	d^2	d^3
d^3s	d^3s	d^4s	d^5s	s	ds	d^2s	d^3	d^4	d^5	id	d	d^2
d^4s	d^4s	d^5s	s	ds	d^2s	d^3s	d^2	d^3	d^4	d^5	id	d
d^5s	d^5s	s	ds	d^2s	d^3s	d^4s	d	d^2	d^3	d^4	d^5	id



Kapitel 2: Strukturen geometrischer Symmetrien

2.2 Symmetrien sortieren – Untergruppen

Symmetrie von ist D_3



$$d = \begin{pmatrix} A & B & C \\ B & C & A \end{pmatrix} = d_{M,120^\circ}$$

$$d^2 = \begin{pmatrix} A & B & C \\ C & A & B \end{pmatrix} = d_{M,240^\circ}$$

$$d^3 = \begin{pmatrix} A & B & C \\ A & B & C \end{pmatrix} = id$$

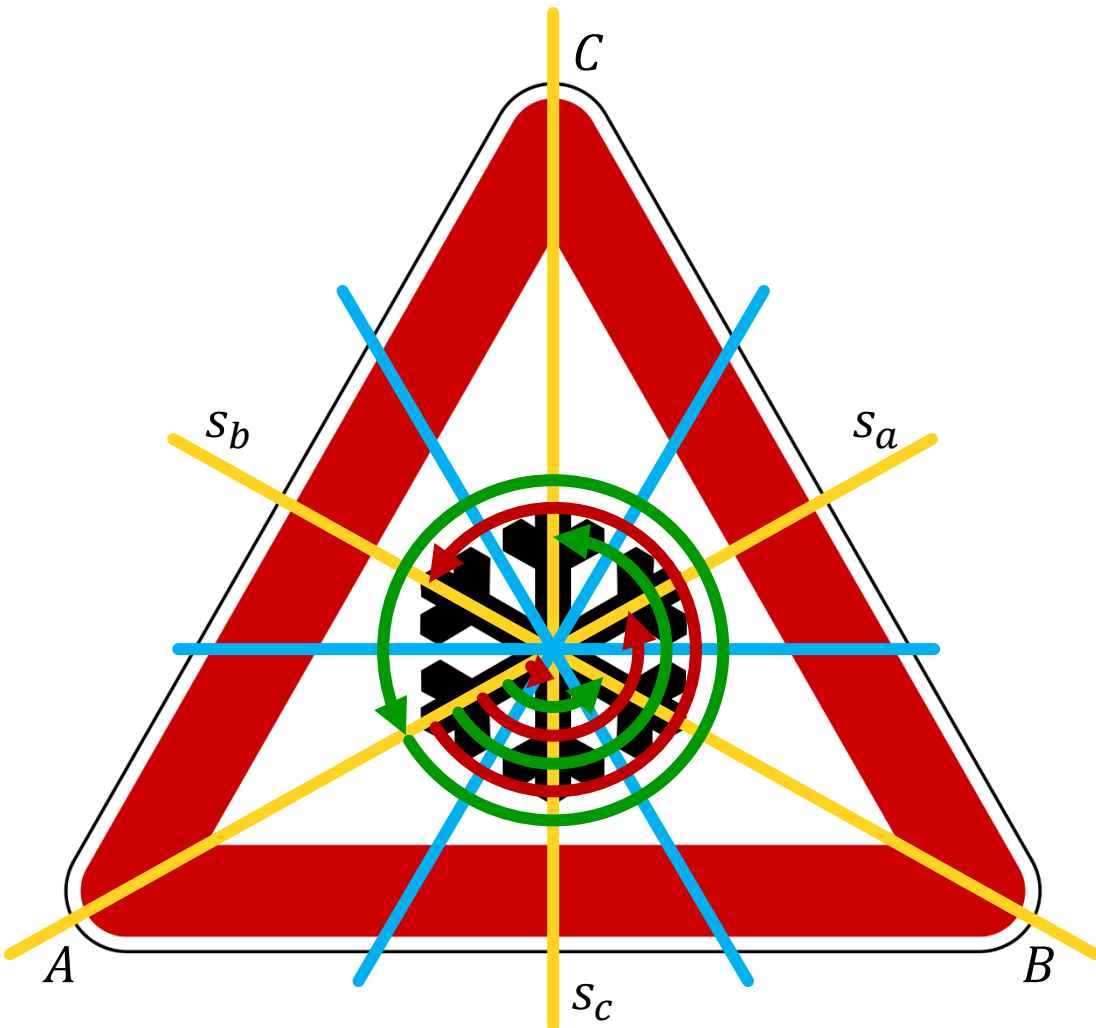
$$s = \begin{pmatrix} A & B & C \\ A & C & B \end{pmatrix} = s_a$$

$$ds = \begin{pmatrix} A & B & C \\ B & A & C \end{pmatrix} = s_c$$

$$d^2s = \begin{pmatrix} A & B & C \\ C & B & A \end{pmatrix} = s_b$$

\circ	id	d	d^2	s	ds	d^2s
id	id	d	d^2	s	ds	d^2s
d	d	d^2	id	d^2s	s	ds
d^2	d^2	id	d	ds	d^2s	s
s	s	ds	d^2s	id	d	d^2
ds	ds	d^2s	s	d^2	id	d
d^2s	d^2s	s	ds	d	d^2	id

Symmetrie von ist D_6



Die Schneeflocke im Schild „Schneeglätte“ hat eine D_6 -Symmetrie, also die eines regelmäßigen Sechsecks mit 6 Drehsymmetrien und 6 Spiegelachsen.

Die Deckabbildungen des Dreiecks (**gelbe** Spiegelachsen und **grüne** Drehungen) sind alle in denen des Sechsecks enthalten.

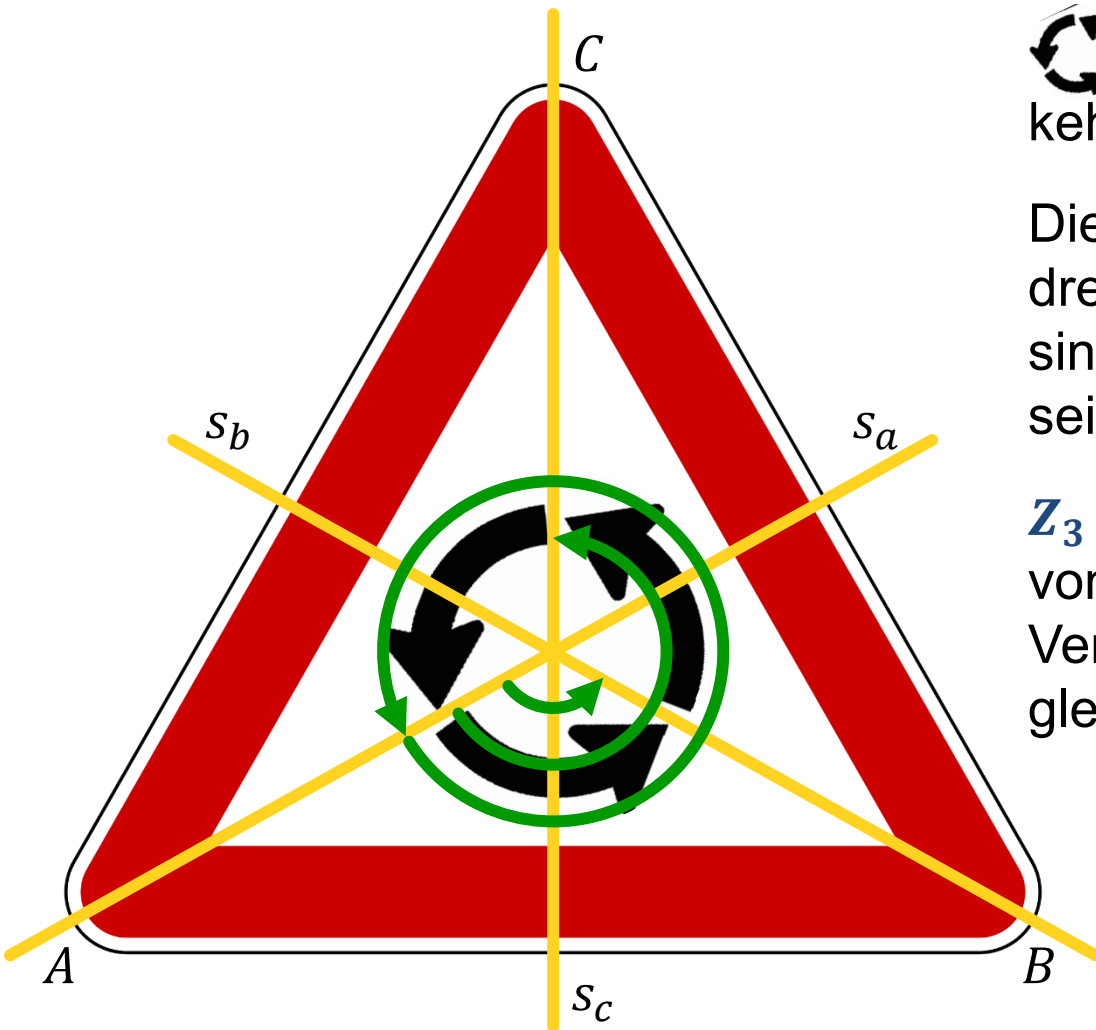
D_3 ist damit eine Teilmenge von D_6 .


$$D_3 = \{id, d, d^2, s, ds, d^2s\} \\ \subset \{id, d, d^2, d^3, d^4, d^5, s, ds, d^2s, d^3s, d^4s, d^5s\} = D_6$$

D_3 ist zusammen mit der Verkettung \circ von Abbildungen gleichzeitig auch eine Gruppe.

Man bezeichnet (D_3, \circ) deshalb auch als **Untergruppe** von (D_6, \circ) .

Symmetrie von ist Z_3



 im Schild „Kreisverkehr“ hat eine Z_3 -Symmetrie.

Die Deckabbildungen dieser drei Pfeile (**grüne** Drehungen) sind alle in denen des gleichseitigen Dreiecks enthalten.

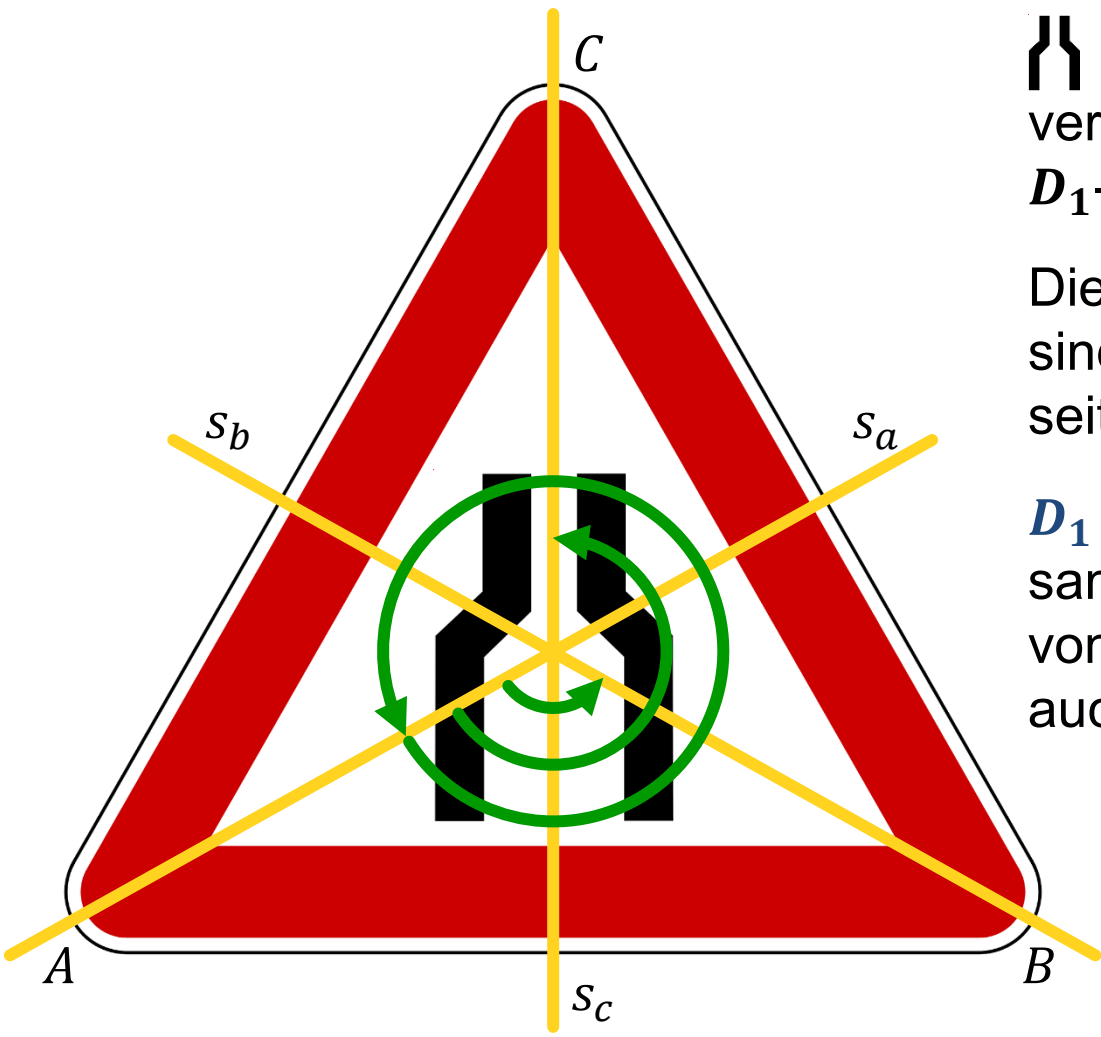
Z_3 ist also eine Teilmenge von D_3 und zusammen mit der Verkettung \circ von Abbildungen gleichzeitig auch eine Gruppe.


Z_3


\circ	id	d	d^2	s	ds	d^2s
id	id	d	d^2	s	ds	d^2s
d	d	d^2	id	d^2s	s	ds
d^2	d^2	id	d	ds	d^2s	s
s	s	ds	d^2s	id	d	d^2
ds	ds	d^2s	s	d^2	id	d
d^2s	d^2s	s	ds	d	d^2	id

(Z_3, \circ) ist also eine **Untergruppe** von (D_3, \circ) .
 $Z_3 = \{id, d, d^2\} \subset \{id, d, d^2, s, ds, d^2s\} = D_3$

Symmetrie von ist D_1



 im Schild „Fahrbahnverengung“ hat eine D_1 -Symmetrie.

Die Deckabbildungen von  sind alle in denen des gleichseitigen Dreiecks enthalten.

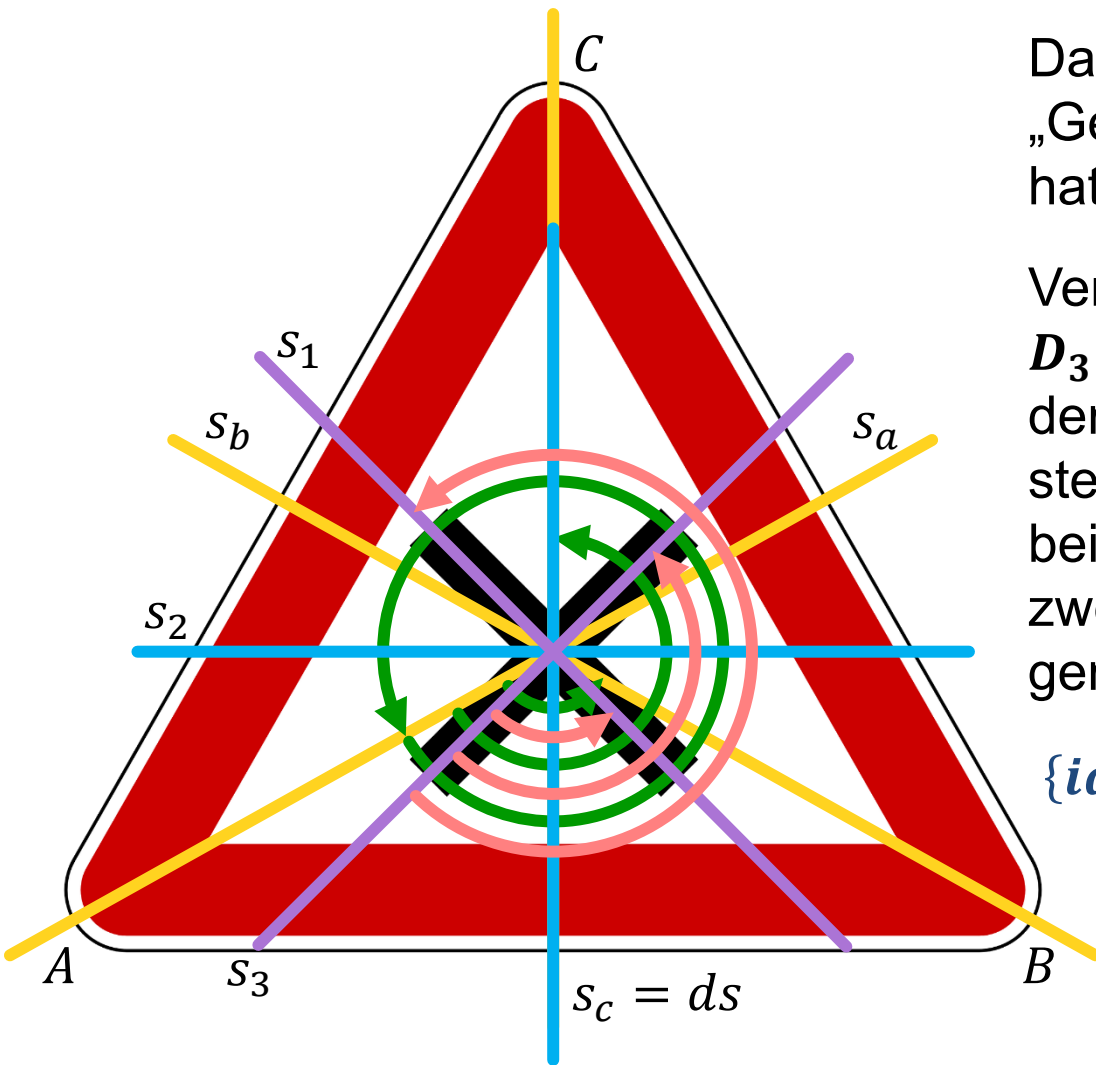
$D_1 = \{id, ds\} \subset D_3$ und zusammen mit der Verkettung \circ von Abbildungen gleichzeitig auch eine Gruppe.

(D_1, \circ) ist also eine **Untergruppe** von (D_3, \circ) .
 $D_1 = \{id, ds\} \subset \{id, d, d^2, s, ds, d^2s\} = D_3$

\circ	id	d	d^2	s	ds	d^2s
id	id	d	d^2	s	ds	d^2s
d	d	d^2	id	d^2s	s	ds
d^2	d^2	id	d	ds	d^2s	s
s	s	ds	d^2s	id	d	d^2
ds	ds	d^2s	s	d^2	id	d
d^2s	d^2s	s	ds	d	d^2	id

\circ	id	ds
id	id	ds
ds	ds	id

Symmetrie von **X** ist D_4



Das **X** im Schild
„Gefährliche Kreuzung“
hat eine D_4 -Symmetrie.

Vergleicht man diese mit
 $D_3 = \{id, d, d^2, s, ds, d^2s\}$,
der Symmetrie von \triangle , so
stellt man fest, dass die
beiden Symmetrien genau
zwei Deckabbildungen
gemeinsam haben, nämlich:

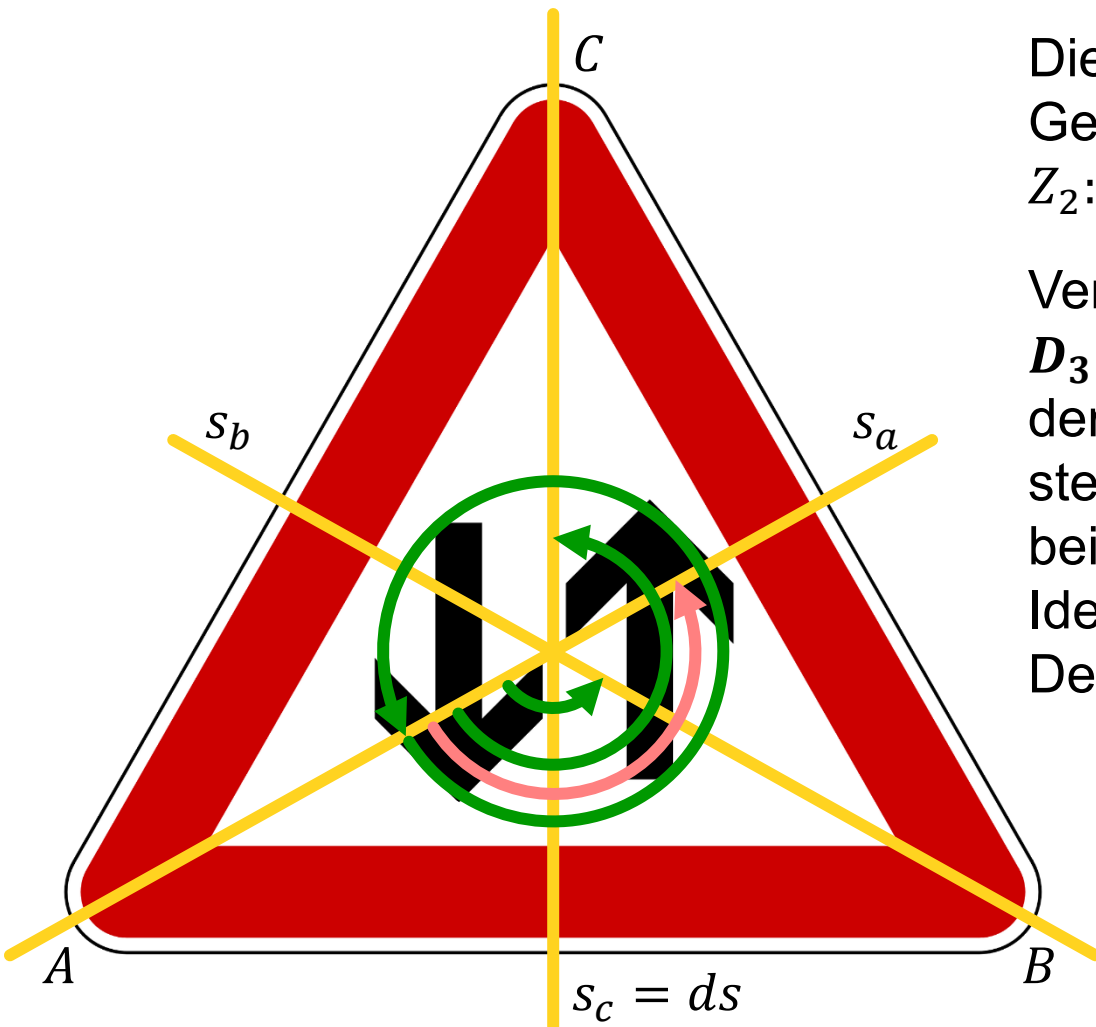
$$\{id, ds\} = \{id, d_{M,90^\circ}, d_{M,180^\circ}, d_{M,270^\circ}, ds, s_1, s_2, s_3\} \\ \cap \{id, d, d^2, s, ds, d^2s\} = D_4 \cap D_3 = D_1$$

(D_1, \circ) ist eine Untergruppe
von (D_3, \circ) und von (D_4, \circ) .

\circ	id	d	d^2	s	ds	d^2s
id	id	d	d^2	s	ds	d^2s
d	d	d^2	id	d^2s	s	ds
d^2	d^2	id	d	ds	d^2s	s
s	s	ds	d^2s	id	d	d^2
ds	ds	d^2s	s	d^2	id	d
d^2s	d^2s	s	ds	d	d^2	id

\circ	id	ds
id	id	ds
ds	ds	id

Symmetrie von $\Downarrow\Uparrow$ ist Z_2



Die $\Downarrow\Uparrow$ im Schild „Vorsicht
Gegenverkehr“ hat eine
 $Z_2 := \{id, d_{M,180^\circ}\}$ -Symmetrie.

Vergleicht man diese mit
 $D_3 = \{id, d, d^2, s, ds, d^2s\}$,
der Symmetrie von \triangle , so
stellt man fest, dass die
beiden Symmetrien nur die
Identität als gemeinsame
Deckabbildungen haben:

\circ	id	d	d^2	s	ds	d^2s
id	id	d	d^2	s	ds	d^2s
d	d	d^2	id	d^2s	s	ds
d^2	d^2	id	d	ds	d^2s	s
s	s	ds	d^2s	id	d	d^2
ds	ds	d^2s	s	d^2	id	d
d^2s	d^2s	s	ds	d	d^2	id

$$Z_2 \cap D_3 = \{id, d_{M,180^\circ}\} \cap \{id, d, d^2, s, ds, d^2s\} = \{id\} =: E$$

(E, \circ) ist eine Untergruppe von (D_3, \circ) und von (Z_2, \circ) .

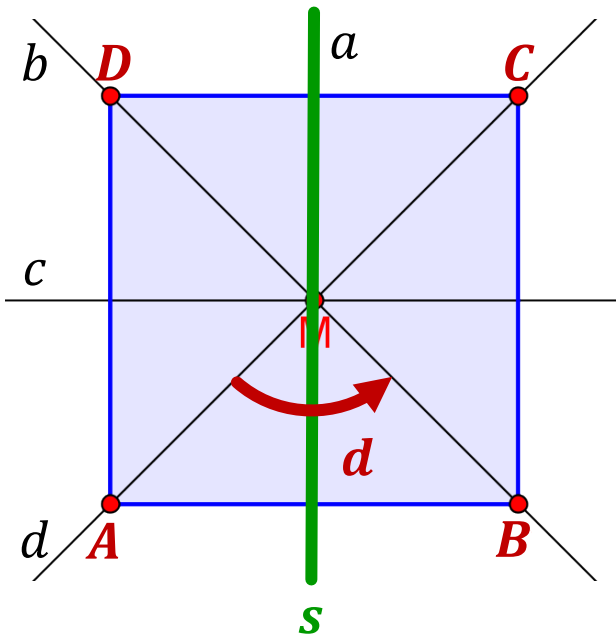
Bemerkung

Die Untergruppendefinition ist so formuliert, dass sie für beliebige, auch nicht-geometrische Gruppen genutzt werden kann.

Definition 2.2.1: Untergruppe

- Sei (G, \circ) eine Gruppe. Wenn eine Teilmenge U der Menge G ($U \subseteq G$) zusammen mit der Verknüpfung \circ der Gruppe (G, \circ) wieder eine Gruppe (U, \circ) bildet, dann nennt man U eine **Untergruppe** von G und schreibt:
$$U \leq G$$
- Das „ \leq “-Zeichen statt des „ \subseteq “ bedeutet, dass nicht nur die Mengen ineinander liegen, sondern mit derselben Verknüpfung \circ auch die Gruppenkriterien Abgeschlossenheit, Assoziativität, Existenz eines neutralen Elements und Existenz von inversen Elementen erfüllt sind.
- Die triviale Gruppe $E = \{id\}$ und die Gruppe G selbst, sind immer Untergruppen von G .
- Die Schnittmenge von zwei Untergruppe H und I einer Gruppe G ist Untergruppe beider Gruppen:
$$H \leq G \wedge I \leq G \Rightarrow H \cap I \leq H \wedge H \cap I \leq I$$

Verknüpfungstafel Diedergruppe D_4



$$id = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ A & B & C & D \end{pmatrix} = d_{M,0^\circ}$$

$$d = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & C & D & A \end{pmatrix} = d_{M,90^\circ}$$

$$d^2 = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ C & D & A & B \end{pmatrix} = d_{M,180^\circ}$$

$$d^3 = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ D & A & B & C \end{pmatrix} = d_{M,270^\circ}$$

$$s = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ B & A & D & C \end{pmatrix} = s_a$$

$$ds = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ C & B & A & D \end{pmatrix} = s_b$$

$$d^2s = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ D & C & B & A \end{pmatrix} = s_c$$

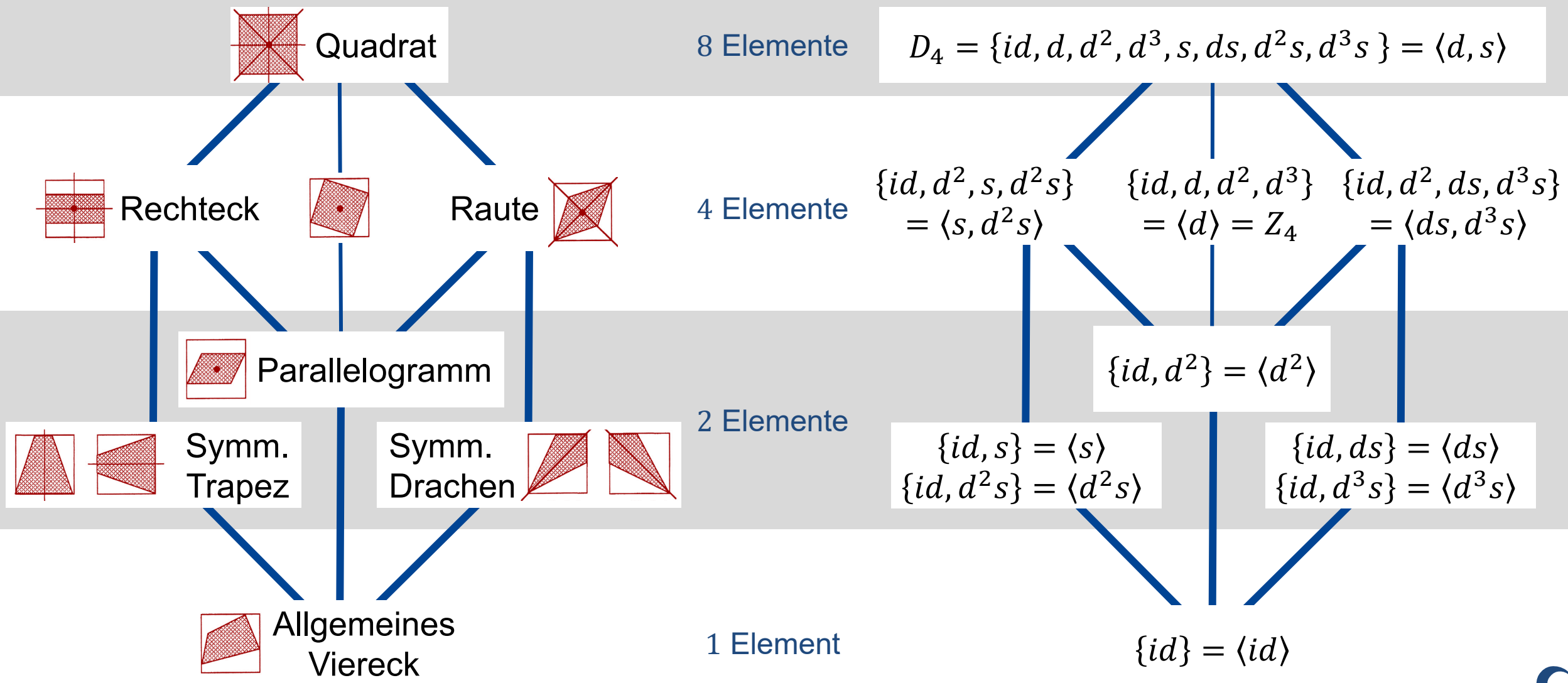
$$d^3s = \begin{pmatrix} A & B & C & D \\ A & D & C & B \end{pmatrix} = s_d$$

Z_4

\circ	id	d	d^2	d^3	s	ds	d^2s	d^3s
id	id	d	d^2	d^3	s	ds	d^2s	d^3s
d	d	d^2	d^3	id	d^3s	s	ds	d^2s
d^2	d^2	d^3	id	d	d^2s	d^3s	s	ds
d^3	d^3	id	d	d^2	ds	d^2s	d^3s	s
s	s	ds	d^2s	d^3s	id	d	d^2	d^3
ds	ds	d^2s	d^3s	s	d^3	id	d	d^2
d^2s	d^2s	d^3s	s	ds	d^2	d^3	id	d
d^3s	d^3s	s	ds	d^2s	d	d^2	d^3	id



Diedergruppe D_4 und ihre Untergruppen



Satz 2.2.1: Untergruppenkriterium

Ist U eine nichtleere Teilmenge der Gruppe (G, \circ) , gilt also $U \subseteq G$ und $U \neq \{\}$, dann ist U genau dann eine Untergruppe von G ($U \leq G$), wenn gilt:

$$(UG1) \quad \forall_{a,b \in U} a \circ b \in U \quad (\text{Abgeschlossenheit})$$

$$(UG2) \quad \forall_{a \in U} a^{-1} \in U \quad (\text{Inverse in } U \text{ enthalten})$$

Bemerkung

- ▷ Es gibt Erzeugendensysteme von Gruppen. Zum Beispiel erzeugen die beiden Achsen Spiegelungen s und ds durch sukzessive Verknüpfung und Bildung von Inversen zusammen bereits die Diedergruppe $D_4 = \langle s, ds \rangle$.
- ▷ Im Allgemeinen entsteht so jeweils eine Untergruppe der Ausgangsgruppe.

Definition 2.2.2: Erzeugendensystem und erzeugte Untergruppe

- Zu einer Teilmenge $A \subseteq G$ einer *endlichen* Gruppe (G, \circ) entstehen durch Bildung von Inversen und Verknüpfung von Elementen neue Mengen.
- $A_0 = A$, man geht also von der ursprünglichen Teilmenge $A \subseteq G$ aus.
- Im n -ten Schritt bildet man alle Inversen und Verknüpfungen der Elemente aus A_{n-1} und erhält
$$A_n = A_{n-1} \cup (A_{n-1})^{-1} \cup A_{n-1} \circ A_{n-1}$$
$$= A_{n-1} \cup \{a^{-1} \mid a \in A_{n-1}\} \cup \{a \circ b \mid a, b \in A_{n-1}\}.$$
- Der Prozess endet, wenn in einem Schritt m keine neuen Elemente hinzukommen, also gilt $A_m = A_{m-1}$.
- Die Menge $\langle A \rangle = A_m$ heißt die vom **Erzeugendensystem** A **erzeugte Untergruppe** $(\langle A \rangle, \circ)$.

Bildung einer Untergruppe von D_4 aus der Teilmenge $A = \{s, ds\}$

▶ **0. Schritt:** $A_0 = A = \{s, ds\}$

▶ **1. Schritt**

▷ Alle Inverse zu den Elementen von A_0 bilden:

▶ $s^{-1} = s$ und $(ds)^{-1} = ds$, weil Achsen-
spiegelungen invers zu sich selbst sind.

▶ Die Menge aller Inverser zu Elementen aus
 A_0 ist: $(A_0)^{-1} := \{s^{-1}, (ds)^{-1}\} = \{s, ds\}$

▷ Verknüpfungen der Elemente von A_0 bilden:

▶ $ds \circ s = d \circ s \circ s = d \circ (s \circ s) = d \circ id = d$

▶ $s \circ ds \stackrel{d^k s = s d^{n-k}}{\cong} s \circ s \circ d^{4-1} = id \circ d^3 = d^3$

▶ $s \circ s = id$

▶ $ds \circ ds = d \circ s \circ s \circ d^3 = d \circ d^3 = d^4 = id$

▶ $A_0 \circ A_0 = \{id, d, d^3\}$

▷ $A_1 = A_0 \cup (A_0)^{-1} \cup A_0 \circ A_0$
 $= \{s, ds\} \cup \{s, ds\} \cup \{id, d, d^3\} = \{id, d, d^3, s, ds\}$

▶ **2. Schritt**

▷ Alle Inverse zu den Elementen von A_1 bilden:

▶ $id^{-1} = id$, weil $id \circ id = id$

▶ $d^{-1} = d^3$, weil $d \circ d^3 = d^4 = id$

▶ $(d^3)^{-1} = d$, weil $d^3 \circ d = d^4 = id$

▶ $s^{-1} = s$, weil Achsenspiegelung

▶ $(ds)^{-1} = ds$, weil Achsenspiegelung

▶ Die Menge aller Inverser zu Elementen
aus A_1 ist: $(A_1)^{-1} := \{id, d, d^3, s, ds\}$

▷ Alle Verknüpfungen der Elemente von A_1 bilden:

▶ $id \circ A_1 = \{id, d, d^3, s, ds\}$

▶ $d \circ A_1 = \{d, d^2, d^4, ds, d^2s\} = \{d, d^2, id, ds, d^2s\}$

▶ ...

▷ $A_2 = A_1 \cup (A_1)^{-1} \cup A_1 \circ A_1$

▶ ...

▶ $\langle A \rangle = \langle s, ds \rangle = A_m \leq D_4$

Hinweis: $(A_n)^{-1}$ ist der
Bezeichner für die
Menge, die die Inversen
aller Elemente der
Menge A_n enthält.

Diedergruppe D_4 und ihre Untergruppen

