

VI. Piani di traslazione di ordine q^2 che hanno un gruppo di collineazione di ordine q^2 che non agisce regolarmente.

Sia Σ il piano di Desargues di ordine q^2 . Sia $F \cong GF(q^2)$ e $K (\subseteq F) \cong GF(q)$. Si rappresenti Σ su K come $\{(x_1, x_2, y_1, y_2) \mid x_i, y_i \in K, i = 1, 2\}$.

Sia $\varepsilon = \{(x, y) \longrightarrow (x, x\alpha + y) \text{ in } \Sigma \text{ dove } \alpha \in F\}$.

Sia $\sigma : (x, y) \longrightarrow (x^q, y^q)$. Se $\{t, 1\}$ è una base per F su K e $(t\alpha + \beta)^q = (t + \beta_0)\alpha + \beta = t\alpha + \beta_0\alpha + \beta$ allora abbiamo $x^q = (\alpha, \beta)^q = (\alpha, \beta_0\alpha + \beta) = (\alpha, \beta) \begin{bmatrix} 1 & \beta_0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$.

Sia $\mathcal{G} = \langle \varepsilon, \sigma \rangle$ cosicchè $|\mathcal{G}| = 2 \cdot q^2$. Nota: \mathcal{G} è in $GL(4, q)$ e se q è pari c'è un sottogruppo $\hat{\mathcal{G}}$ di ordine q^2 tale che $\sigma \in \hat{\mathcal{G}}$.

Per esempio per ogni sottogruppo additivo \hat{K} di ordine $q/2$, $\{t\hat{K} + K\}$ è un sottogruppo additivo di ordine $q^2/2$ che è normalizzato da σ .

$\hat{\mathcal{G}}$ è un gruppo di ordine q^2 in $GL(4, q)$ che ha due orbite sulla retta $\mathcal{L}_\infty - \{(\infty)\}$ di Σ di ordine $q^2/2$.

Proviamo che questo è anche il caso generale.

(6.1) Teorema.

Sia π un piano di traslazione di ordine q^2 e nucleo $GF(q)$ che ha un gruppo \mathcal{G} di collineazioni di ordine q^2 nel complemento lineare di traslazione. Allora, \mathcal{G} fissa un punto all'infinito (∞) e vale l'uno o l'altro:

(1) \mathcal{G} ha un'orbita regolare su $\mathcal{L}_\infty - \{(\infty)\}$ (di ordine q^2)

o

(2) q è pari e \mathcal{G} ha due orbite su $\mathcal{L}_\infty - \{(\infty)\}$ di ordine $q^2/2$.

Dimostrazione.

Deriviamo la dimostrazione dai seguenti lemmi:

Assumiamo \mathcal{G} non sia transitivo su $\mathcal{L}_\infty - \{(\infty)\}$. Per la sezione II (2.1), q deve essere pari.

(6.2) Lemma.

Sia $Z(\mathcal{G})$ il centro di \mathcal{G} . Allora, (1) $|Z(\mathcal{G})| \leq q$ o

(2) \mathcal{G} è abeliano.

Dimostrazione.

In sezione XII, proveremo che se \mathcal{G} è abeliano allora \mathcal{G} è transitivo su $\mathcal{L}_\infty - \{(\infty)\}$. Quindi possiamo assumere che \mathcal{G} non sia abeliano.

Sia $\sigma \in Z(\mathcal{G})$ di ordine 2. Se $\text{Fix } \sigma$ è un sottopiano di Baer allora \mathcal{G} deve fissare q punti della componente di $\text{Fix } \sigma$ (perché \mathcal{G} è nel complemento lineare). Allora, $|\mathcal{G} \upharpoonright \text{Fix } \sigma| \leq q$. Quindi, $|\mathcal{G}_{[\text{Fix } \sigma]}|$ (il gruppo che fissa ogni punto di $\text{Fix } \sigma$) = q .

D'altra parte il sottogruppo delle elazioni ha ordine $\geq q$ (sezione II (2.3)). Quindi, per la sezione IV (4.2)(2), $q \leq 2$ perché $\mathcal{G}_{[\text{Fix } \sigma]}$ è un 2-gruppo di Baer. Quindi, le involuzioni di $Z(\mathcal{G})$ sono elazioni.

Possiamo rappresentare \mathcal{G} nella forma $\left\{ \left[\begin{array}{c|c} A & B \\ \hline 0 & A \end{array} \right] \right\}$ se si sceglie che un'involuzione di $Z(\mathcal{G})$ sia $\begin{bmatrix} I & I \\ 0 & I \end{bmatrix}$ (si veda sezione II) dove $A = \begin{bmatrix} 1 & a \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ per $a \in \lambda \subseteq K$ dove $|\lambda| = 2^{r-t}$ se $q = 2^r$.

Sia E il sottogruppo delle elazioni di \mathcal{G} . $|E| = 2^{r+t}$, $0 \leq t \leq r$.

Se $t = r$ allora \mathcal{G} è abeliano. Quindi, c'è un elemento

$a \neq 0$ in K tale che $\sigma = \begin{bmatrix} 1 & a & b_1 & b_2 \\ 0 & 1 & b_3 & b_4 \\ 0 & 0 & 1 & a \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \in \mathcal{G}$. Sia anche

$\tau = \begin{bmatrix} 1 & c & c_1 & c_2 \\ 0 & 1 & c_3 & c_4 \\ 0 & 0 & 1 & c \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \in \mathcal{G}$. Se $c_3 = 0$ e $c \neq 0$ allora τ fissa

i q^2 -punti $\{(0, x_2, x_2 c^{-1}, y_2) \mid x_2, y_2 \in K\}$. Se $c_3 = 0$ e $c = 0$ allora $c_1 = c_4$ e (si veda Dim. (2.8) e (2.9) della sezione II) c_2 è $m(c_1)$ per una qualche funzione $m : K \rightarrow K$.

Dunque, se $c_3 = 0$ allora $\tau = \begin{bmatrix} I & \begin{bmatrix} u & m(u) \\ 0 & u \end{bmatrix} \\ 0 & I \end{bmatrix}$ per un qualche u in K .

(6.3) Lemma.

Se $|E| = q$ allora \mathcal{G} è transitivo su $\mathcal{L}_\infty - \{(\infty)\}$.

Dimostrazione. Jha-Johnson [24].

Allora, $|E| = 2^{r+t}$, $t \geq 1$ e possiamo assumere $c_3 \neq 0$ e

$c = 0$ per un qualche elemento $\tau \in \mathcal{G}$. Infine, se

$$\rho = \begin{bmatrix} 1 & d & d_1 & d_2 \\ 0 & 1 & d_3 & d_4 \\ 0 & 0 & 1 & d \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \in Z(\mathcal{G}) \quad \text{allora} \quad \rho\tau = \tau\rho \Leftrightarrow \begin{bmatrix} 1 & d \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_1 & c_2 \\ c_3 & c_4 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} c_1 & c_2 \\ c_3 & c_4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & d \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \Leftrightarrow c_3 = 0 \quad \text{se anche} \quad d \neq 0. \quad \text{Allora ogni}$$

elemento del centro è un'elazione. Se $|Z(\mathcal{G})| > q$. Allora, c'è un tale elemento $\tau \in Z(\mathcal{G})$. In questo caso, $\tau\sigma \neq \sigma\tau$.

Quindi, $|Z(\mathcal{G})| \leq q$ e anche

(6.4) Lemma.

$$Z(\mathcal{G}) = \left\{ \begin{bmatrix} I & \begin{bmatrix} u & m(u) \\ 0 & u \end{bmatrix} \\ 0 & I \end{bmatrix} \mid u \in \lambda \text{ e } m \text{ è una funzione di } \lambda \subseteq K \right\}.$$

(6.5) Lemma.

Ci sono esattamente q sottopiani di Baer che sono fissati da involuzioni di Baer.

Dimostrazione.

\mathcal{G} fissa q punti di $(x = 0)$. Allora, per $P \in \mathcal{L}_\infty - \{(\infty)\}$, $\mathcal{G}_P \neq \langle 1 \rangle$ e \mathcal{G}_P è un sottogruppo di Baer che fissa ogni punto di un sottopiano π_P di Baer. Sia $Q \in \pi_P \cap \{\mathcal{L}_\infty - \{(\infty)\}\}$ cosicché \mathcal{G}_P fissa Q . Quindi, $\mathcal{G}_P \subseteq \mathcal{G}_Q$ ma \mathcal{G}_Q è anche di Baer cosicché $\mathcal{G}_P = \mathcal{G}_Q$.

(6.6) Lemma.

$$\text{Sia } \sigma = \begin{bmatrix} 1 & a & b_1 & b_2 \\ 0 & 1 & b_3 & b_4 \\ 0 & 0 & 1 & a \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ un' involuzione di Baer.}$$

Allora, $a \neq 0$ e $b_3 = 0$. σ fissa ogni punto di $\pi_k = \{(0, x_2, x_2 k, y_2) \mid k = b_4 a^{-1}, x_2, y_2 \in K\}$.

Dimostrazione. Se $a = 0$ allora $\sigma \in E$. Supponiamo $a \neq 0$.

Se σ fissa (x_1, x_2, y_1, y_2) allora, $(x_1, x_1 a + x_2, x_1 b_1 + x_2 b_3 + y_1, x_1 b_2 + x_2 b_4 + y_1 a + y_2) = (x_1, x_2, x_3, x_4)$. Quindi, $x_1 = 0$, $x_2 b_3 = 0$.

Se $x_2 = 0$ sempre allora σ è una collineazione centrale.

Quindi, $b_3 = 0$. In questo caso, $x_2 b_4 + y_1 a = 0$ cosicché σ fissa ogni punto di $\{(0, x_2, x_2 b_4 a^{-1}, y_2) \mid x_2, y_2 \in K\}$.

Quindi, i q sottopiani di Baer sono π_k per $k \in K$.

(6.7) Lemma.

(1) $\mathcal{G}_{\pi_k} = \mathcal{G}_{\pi_a}$ per tutti i $k, a \in K$.

(2) Gli elementi di \mathcal{G}_{π_k} sono esattamente gli elementi di

Baer di \mathcal{G} e/o le elazioni nel centro.

Dimostrazione.

$$\rho = \begin{bmatrix} 1 & d & d_1 & d_2 \\ 0 & 1 & d_3 & d_4 \\ 0 & 0 & 1 & d \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ fissa } \pi_k \Leftrightarrow (0, x_2, x_2 k, y_2) \longrightarrow$$

$(0, x_2, x_2 d_3 + x_2 k, x_2 d_4 + x_2 k d + y_2)$ cosicché $d_3 = 0 \Leftrightarrow (0, x_2, x_2 a, y_2)$

$\longrightarrow (0, x_2, x_2 a, x_2 d_4 + x_2 a d + y_2) \Leftrightarrow \rho$ fissa π_a . ρ è di

Baer $\Leftrightarrow d \neq 0$ e $d_3 = 0$ e è un'elazione $\Leftrightarrow d = 0$ cosicché con $d_3 = 0$, $\rho \in Z(\mathcal{G})$.

(6.8) Lemma.

Ci sono esattamente q sottogruppi \mathcal{G}_{x_k} per $x_k \in \pi_k \cap \{\mathcal{L}_\infty - \{(\infty)\}\}$.

Dimostrazione. $\mathcal{G}_P = \mathcal{G}_Q \Leftrightarrow P, Q \in \pi_k \cap \mathcal{L}_\infty - \{(\infty)\}$ per un qualche $k \in K$.

(6.9) Lemma

Sia \mathcal{G} il gruppo \mathcal{G} quando \mathcal{G} agisce su $\{\mathcal{G}_{x_k} \mid k \in F\}$ per coniugio. Sia $\bar{\mathcal{G}}$ il gruppo \mathcal{G} quando \mathcal{G} agisce su $\{\pi_k \mid k \in F\}$. Allora $\hat{\mathcal{G}}$ è isomorfo a $\bar{\mathcal{G}}$ come gruppo di permutazioni.

Sia $h \in \mathcal{G}$ allora $\pi_{x_i} h = \pi_{x_j} \Leftrightarrow x_i h \in \pi_{x_j} \cap (\mathcal{L}_\infty - \{(\infty)\})$
 $\Leftrightarrow \mathcal{G}_{x_j} = \mathcal{G}_{x_i h}$. Ma, $\mathcal{G}_{x_i} h = \mathcal{G}_{x_i}^h$. Quindi, $\mathcal{G}_{x_j} = \mathcal{G}_{x_i h} \Leftrightarrow$
 $\mathcal{G}_{x_j} = \mathcal{G}_{x_i}^h$.

(6.10) Lemma.

Sia $|\mathcal{G}_{\pi_k}| = 2^d$ per $1 \leq d \leq 2r$ se $q = 2^r$. La lunghezza dell'orbita di π_k in \mathcal{G} allora è 2^{2r-d} e ogni orbita di π_a ha lunghezza 2^{2r-d} . Quindi, ci sono $2^r / 2^{2r-d} = 2^{d-r}$

orbite di sottopiani di Baer

Dimostrazione. (6.7).

(6.11) Lemma.

Siano $\Sigma_1, \dots, \Sigma_{2^{d-r}}$ le orbite di $\{\pi_k \mid k \in K\}$. Sia $y_i \in \Sigma_i \cap (\mathcal{L}_\infty - \{(\infty)\})$ per ogni $i = 1, 2, \dots, 2^{d-r}$. Allora, ci sono 2^{2r-d} gruppi \mathcal{G}_{x_k} in ogni orbita di \mathcal{G}_{y_i} di lunghezza 2^{2r-d}

Dimostrazione. (6.10) e (6.9).

(6.12) Lemma.

$$(1) \quad \mathcal{G}_{\pi_k} = \bigcup_{\substack{a=0 \\ (a \in K)}}^{q-1} \mathcal{G}_{x_a} \cup Z(\mathcal{G}) \quad \text{per } k \in K.$$

$$(2) \quad |\mathcal{G}_{\pi_k}| = \sum_{a=0}^{q-1} (|\mathcal{G}_{x_a}| - 1) + |Z(\mathcal{G})|. \quad \text{Sia } |\mathcal{G}_{y_i}| \text{ (da (6.11))} \\ = 2^{b_i} \text{ dove assumiamo } b_1 \leq b_2 \leq \dots \leq b_{2^{d-r}}. \text{ Allora,}$$

$$(3) \quad |\mathcal{G}_{\pi_k}| = \left(\sum_{j=1}^{2^{d-r}} |\mathcal{G}_{y_j}| \cdot 2^{2r-d} \right) - q + |Z(\mathcal{G})| \\ = 2^{2r-d} \cdot \sum_{j=1}^{2^{d-r}} 2^{b_j} - q + |Z(\mathcal{G})|.$$

Dimostrazione (1), (2): (6.7), (6.8).

Dimostrazione (3). Se \mathcal{G}_{x_b} è nella stessa orbita Γ_j di \mathcal{G}_{y_j} allora $|\mathcal{G}_{x_b}| = |\mathcal{G}_{y_j}|$. Per (6.11), ci sono 2^{2r-d} gruppi \mathcal{G}_{x_b} in Γ_j cosicché $\sum_{(\mathcal{G}_{x_b} \in \Gamma_j)} |\mathcal{G}_{x_b}| = 2^{2r-d} |\mathcal{G}_{y_j}|$. Per (2),

$$|\mathcal{G}_{\pi_k}| = \left[\sum_{a=0}^{q-1} |\mathcal{G}_{x_a}| \right]^{-q} + |Z(\mathcal{G})|. \quad \text{Quindi,}$$

$$|\mathcal{G}_{\pi_k}| = 2^{2r-d} \cdot \sum_{j=1}^{2^{d-r}} 2^{b_j - q} + |Z(\mathcal{G})|.$$

Sia $Z(\mathcal{G}) = 2^c \leq 2^r$ (da (6.4)) per $q = 2^r$.

Abbiamo,

(6.13) Lemma.

$$2^d + q = 2^{2r-d} \cdot \sum_{j=1}^{2^{d-r}} 2^{b_j} + 2^c \text{ dove } b_1 \leq b_2 \leq \dots \leq b_{2^{d-r}}.$$

Anche,

(6.14) Lemma.

$$2^d = |\mathcal{G}_{\pi_k}| \leq q \cdot 2^{b_1}.$$

Dimostrazione. $|\mathcal{G}_{\pi_k}| = (\text{lunghezza della } \mathcal{G}_{\pi_k}\text{-orbita di } x_k \in \pi_k \cap \mathcal{L}_\infty - \{(\infty)\}) \cdot |(\mathcal{G}_{\pi_k})_{x_k}|$.

Ma, \mathcal{G}_{x_k} è di Baer e fissa π_k perché tutti gli elementi

di Baer sono in \mathcal{G}_{π_k} (si veda Dim. (6.7)). Allora, $\mathcal{G}_{x_k} \subseteq \mathcal{G}_{\pi_k}$ cosicché $(\mathcal{G}_{\pi_k})_{x_k} = \mathcal{G}_{x_k, \pi_k} = \mathcal{G}_{x_k}$. Quindi, $|\mathcal{G}_{\pi_k}| \leq 2^r \cdot |\mathcal{G}_{x_k}| \leq 2^r \cdot 2^{b_1} = q \cdot 2^{b_1}$. Da (6.13) e (6.14) abbiamo

$$2^{d+q} = 2^{2r-d} \sum_{j=1}^{2^{d-r}} 2^{b_j} + 2^c$$

dove $b_1 \leq b_2 \leq \dots \leq b_q$ e $2^d \leq q \cdot 2^{b_1}$ cosicché $d \leq r + b_1$. Sia $2r-d + b_1 > c$. Allora

$$2^{d+2r} = 2^{2r-d+b_1} (1 + 2^{b_2-b_1} + \dots + 2^{b_2^{d-r-b_1}}) + 2^c.$$

Cosicché

$$2^{d-c} + 2^{r-c} = 2^{2r-d+b_1-c} (1 + 2^{b_2-b_1} + \dots + 2^{b_2^{d-r-b_1}}) + 1.$$

Quindi (poiché $d > c$) $2^{r-c} = 1$ o $2^c = 2^r = q$. Sia $2r-d+b_1 \leq c$, $2r-(r+b_1) + b_1 \leq 2r-d+b_1$ (poiché $-(r+b_1) \leq -d$) $\leq c$. Quindi, $r \leq c$, il che implica $c = r$.

Abbiamo,

(6.15) Lemma.

$$|Z(\mathcal{G})| = 2^c = 2^r = q.$$

Per sezione IV (4.3)(2), ogni gruppo \mathcal{G}_{x_k} deve avere ordine 2 perché $Z(\mathcal{G})$ e \mathcal{G}_{x_k} si normalizzano. (Nella equazione (6.13), $b_1 = b_2 = \dots = 1$, $2^c = 2^r$ cosicché

$$2^{d+q} = 2^{2r-d} \cdot 2^{d-r} \cdot 2 + q \Leftrightarrow 2^d = 2^{r+1}.)$$

Quindi, la lunghezza dell'orbita è sempre $q^2/2$. Questo dà la dimostrazione di (6.1). Ora, consideriamo i piani π corrispondenti. Nota: Abbiamo adesso un piano di Baer-elazione di ordine q^2 e tipo $(2,q)$ perché dobbiamo avere

$$Z(\mathcal{G}) = \left\{ \begin{bmatrix} I & \begin{bmatrix} u & m(u) \\ 0 & I \end{bmatrix} \\ 0 & I \end{bmatrix} \text{ dove } u \in K, m \text{ una funzione su } K \right\}.$$

Dunque, possiamo rappresentare le componenti di π nella forma: $x = 0, y = x \begin{bmatrix} u+v+m(v), & f(v)+m(u) \\ v & u \end{bmatrix}$ per tutti gli $u, v \in K$ (si veda (5.17)) per opportune funzioni $t, m : K \rightarrow K$ dove

- (1) f è uno-uno e
- (2) m è additiva e $m(0) = m(1) = 0$

Inoltre, abbiamo un gruppo \mathcal{G} di ordine 2^{2r} , $q = 2^r$ nel complemento lineare col centro $Z(\mathcal{G}) = \left\{ \begin{bmatrix} I & \begin{bmatrix} u & m(u) \\ 0 & u \end{bmatrix} \\ 0 & I \end{bmatrix} \mid u \in K \right\}$

e un' involuzione di Baer $\tau = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$. E chiaro ora

che \mathcal{G} può avere la forma $\begin{bmatrix} 1 & a & b_1 & b_2 \\ 0 & 1 & b_3 & b_4 \\ 0 & 0 & 1 & a \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ per $a \in \lambda \subseteq K$.

$$(y = 0) \begin{bmatrix} 1 & a & b_1 & b_2 \\ 0 & 1 & b_3 & b_4 \\ 0 & 0 & 1 & a \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow y = x \begin{bmatrix} b_1+ab_3, & b_2+ab_4 \\ b_3 & b_4 \end{bmatrix}.$$

Quindi, $b_1+ab_3 = u+v+m(v)$, $b_2+ab_4 = f(v)+m(u)$, $b_3 = v$, e
 $b_4 = u$.

(6.16) Lemma.

Il gruppo \mathcal{G} può avere la forma:

$$\left\{ \begin{array}{l} \left[\begin{array}{cccc} 1 & a & u+v+m(v)+a(v) & au+f(v)+m(u) \\ 0 & 1 & v & u \\ 0 & 0 & 1 & a \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \mid v \in \Sigma \subseteq K \\ \text{dove } |\Sigma| = q/2 \text{ e } u \in K \end{array} \right\}.$$

Dimostrazione. $Z(\mathcal{G}) = \left[\begin{array}{cc} I & \begin{bmatrix} u & m(u) \\ 0 & u \end{bmatrix} \\ 0 & I \end{array} \right]$ e $|(\mathcal{Y} = 0)\mathcal{G}| = q^2/2$
 per (6.1), allora $|\{v\}| = q/2$ e $|\{u\}| = q$.

(6.17) Lemma.

Consideriamo, gli elementi

$$\left[\begin{array}{cccc} 1 & a & v+m(v)+av & f(v) \\ 0 & 1 & v & 0 \\ 0 & 0 & 1 & a \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \text{ per } v \in \Sigma.$$

Per ogni $v \in \Sigma$, l'elemento (1,2)-della matrice può avere solo due valori a_1, a_2 e $a_2 = a_1 + 1$.

Dimostrazione.

$$\begin{bmatrix} 1 & a_1 & v+m(v)+a_1v & f(v) \\ 0 & 1 & v & 0 \\ 0 & 0 & 1 & a_1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & a_2 & v+m(v)+a_2v & f(v) \\ 0 & 1 & v & 0 \\ 0 & 0 & 1 & a_2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & a_1+a_2 & a_2v & (v+m(v)+a_1v)a_2 \\ 0 & 1 & 0 & a_2v \\ 0 & 0 & 1 & a_1+a_2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\text{Sa, } \left[\begin{array}{cc|cc} 1 & 1 & & \\ 0 & 1 & & \\ \hline & & 1 & 1 \\ & & 0 & 1 \end{array} \right] \begin{bmatrix} I & \begin{bmatrix} u & m(u) \\ 0 & u \end{bmatrix} \\ 0 & I \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & u & u+m(v) \\ 0 & 1 & 0 & u \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Ci sono esattamente q involuzioni di Baer in \mathcal{G} . Quindi,

$a_1 + a_2 = 0$ o 1 . Anche,

$$\begin{bmatrix} 1 & a_1 & v+m(v)+a_1v & f(v) \\ 0 & 1 & v & 0 \\ 0 & 0 & 1 & a_1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & v & v+m(v) \\ 0 & 1 & 0 & v \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 1 & a_1+1 & v+m(v)+a_1v & f(v) \\ 0 & 1 & v & 0 \\ 0 & 0 & 1 & a_1+1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Per ogni $v \in \Sigma$ ($|\Sigma| = q/2$), sia $T(v)$ uno degli elementi a_1, a_1+1 con T una funzione da $\Sigma \rightarrow K$.

(6.18) Lemma.

$$\text{Sia } \tau_b = \begin{bmatrix} 1 & T(b) & (b+m(b)+T(b)b) & f(b) \\ 0 & 1 & b & 0 \\ 0 & 0 & 1 & T(b) \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ per } b \in \Sigma,$$

$$|\Sigma| = q/2,$$

$$\tau = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ e } \sigma_u = \begin{bmatrix} I & u & m(u) \\ 0 & 0 & u \\ 0 & 0 & I \end{bmatrix}$$

per $u \in K$. Allora, $\mathcal{G} = \langle \tau_b, \sigma_u, \tau \rangle$.

Dimostrazione.

$$\text{Sia } \tau_{b+1} = \begin{bmatrix} 1 & T(b)+1 & (b+m(b)+(T(b)+1)b) & f(b) \\ 0 & 1 & b & 0 \\ 0 & 0 & 1 & T(b)+1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

allora $\tau_b \tau_{\sigma_b} = \tau_{b+1}$. Ora si usa (6.16).

(6.19) Lemma.

$$f(a+b) = f(a) + f(b) + m(aT(b)) + aT(b)^2 + T(b)(a+m(a))$$

per tutti gli $a \in K$ e per tutti i $b \in \Sigma$.

Dimostrazione.

$$\begin{bmatrix} 1 & T(b) & F(b) & f(b) \\ 0 & 1 & b & 0 \\ 0 & 0 & 1 & T(b) \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & T(a) & F(a) & f(a) \\ 0 & 1 & b & 0 \\ 0 & 0 & 1 & T(a) \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

per $F(x) = x+m(x)+xT(x)$ con $x \in \Sigma$,

$$= \begin{bmatrix} 1 & T(b)+T(a) & (F(a)+F(b)+aT(b), & (f(a)+F(b)T(a)+f(b)) \\ 0 & 1 & a+b & b(T(a) \\ 0 & 0 & 1 & T(b)+T(a) \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$T(b)+T(a) = T(b+a)$ o $T(b+a) + 1$ per ogni $(b,a) \in \Sigma \times \Sigma$.

Da (6.16),

$$(6.20) \quad F(a) + F(b) + aT(b) = bT(a) + (a+b) + m(a+b) \\ + (T(a)+T(b))(a+b)$$

e

$$(6.21) \quad f(a) + F(b)T(a) + f(b) = (T(b)+T(a))bT(a) \\ + f(a+b) + m(bT(a))$$

dove $F(x) = x + m(x) + xT(x)$, $x \in \Sigma$.

$$(6.21) \Rightarrow f(a) + (b+m(b)+bT(b))T(a) + f(b) \\ = (T(b)+T(a))bT(a) + f(a+b) + m(bT(a))$$

$$\Leftrightarrow f(a+b) = f(a) + f(b) + m(bT(a)) + bT(a)^2 + T(a)(b+m(b))$$

per $a, b \in \Sigma$.

Ora, consideriamo le componenti

$$\mathcal{L}_{u,v} \equiv \left[y = x \begin{bmatrix} u+v+m(v), & f(v)+m(u) \\ v & u \end{bmatrix} \right] \text{ per } v \in K-\Sigma.$$

$$\begin{aligned} \mathcal{L}_{0,v} &\xrightarrow{T_b} \left[x \begin{bmatrix} 1 & T(b) \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, x \left[\begin{bmatrix} F(b) & f(b) \\ b & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} v+m(v), & f(v) \\ v & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & T(b) \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right] \right] \\ &= \left[x \begin{bmatrix} 1 & T(b) \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, x \begin{bmatrix} (F(b)+v+m(v)), & f(b)+(v+m(v))T(b)+f(v) \\ b+v & vT(b) \end{bmatrix} \right] \\ &\in \left[y = x \begin{bmatrix} (F(b)+v+T(b)(b+v) & , & (f(b)+(v+m(v))T(b)+f(v) \\ +m(v)) & & +vT(b)^2 \\ b+v & , & vT(b) \end{bmatrix} \right]. \end{aligned}$$

Questo elemento deve essere della forma

$$\left[y = x \begin{bmatrix} \bar{u}+\bar{v}+m(\bar{v}), & f(\bar{v})+m(\bar{u}) \\ \bar{v} & \bar{u} \end{bmatrix} \right].$$

Quindi,

$$(6.22) \quad (F(b)+v+T(b)(b+v)+m(v)) = vT(b)+(b+v)+m(b+v)$$

$$(6.23) \quad f(b)+(v+m(v))T(b)+f(v)+vT(b)^2 = f((b+v)+m(vT(b)))$$

per $v \in K-\Sigma$ e $b \in \Sigma$. Da (6.23), (6.19) è provato.

(6.24) Teorema. *Fondamentale per l'orbita non-regolare.*

Sia π un piano di traslazione di ordine $q^2 = 2^{2r}$. Il

nucleo di π sia $K \cong GF(q)$ e supponiamo che π ammetta un gruppo non abeliano \mathcal{G} di collineazioni di ordine q^2 contenuto nel complemento lineare di traslazione. Infine, supponiamo che \mathcal{G} non abbia un'orbita regolare sulla retta all'infinito. Allora, esiste un sottogruppo additivo Σ di K di ordine $q/2$ ed esistono funzioni T su Σ e m, f su K tali che \mathcal{G} può essere rappresentato nella forma seguente:

$$\mathcal{G} = \langle \tau_b, \sigma_u, \tau \rangle \text{ dove } Z(\mathcal{G}) = \langle \sigma_u \rangle,$$

$$\tau_b = \begin{bmatrix} 1 & T(b) & b+m(b)+T(b)b & f(b) \\ 0 & 1 & b & 0 \\ 0 & 0 & 1 & T(b) \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ per } b \in \Sigma,$$

$$\sigma_u = \begin{bmatrix} I & \begin{bmatrix} u & m(u) \\ 0 & u \end{bmatrix} \\ 0 & I \end{bmatrix} \text{ per } u \in K \text{ (cosicché } |Z(\mathcal{G})| = q).$$

$$\tau = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}. \text{ Inoltre,}$$

(0) Le componenti di π hanno la forma

$$x = 0,$$

$$y = x \begin{bmatrix} u+v+m(v) & f(v)+m(u) \\ v & u \end{bmatrix}$$

e π è un piano di Baer-elazione di ordine q^2 e tipo $(q,2)$.

(1) f è uno-uno.

(2) m è additiva e $m(0) = m(1) = 0$.