Chapitre 17

Polynômes (1)

Dans tout ce chapitre, K est un corps commutatif ($\mathbb{R}$ ou $\mathbb{C}$ en général), et n, m, p, r des entiers naturels. Des écritures du type $a_i, b_i, \dots$ pour $i \in \mathbb{N}$ désignerons toujours des éléments de K.

1 Définitions

1.1 Polynômes à une indéterminée

Définition 1.1 (Polynôme à une indéterminée)

Un *polynôme à une indéterminée* X *à coefficients dans* K est une somme formelle

$$\sum_{k=0}^{n} a_k X^k \quad \text{où} \quad a_k \in K \quad \text{pour tout} \quad k = 0, \dots, n,\ n \in \mathbb{N}$$

et où par définition on a

$$\sum_{k=0}^{n} a_k X^k = \sum_{k=0}^{m} b_k X^k \iff \forall\, k = 0, \dots, \max(n, m),\ a_k = b_k,$$

où par convention $a_k = 0$ si $k > n$ et $b_k = 0$ si $k > m$. On note $K[X]$ l'ensemble des polynômes à une indéterminée à coefficients dans K.

Remarques.

1. On a bien sûr $K \subset K[X]$, puisque si $a \in K$, on a $a = aX^0$.
2. Si $P = \sum_{k=0}^{n} a_k X^k$, on a aussi $P = \sum_{k=0}^{m} a_k X^k$ si $m \geqslant n$, et $a_k = 0$ pour $k > n$.
3. Attention : on ne peut pas donner de valeur à X. C'est une notation formelle pour repérer la position du coefficient a_k. Toute écriture du type $X = 2$ est à bannir.

Définition 1.2 (Polynômes constants)

1. Un polynôme P est constant s'il est de la forme aX^0, où $a \in K$. On note alors simplement $P = a$.

2. On définit le polynôme nul (et on le note 0) par : $0 = 0X^0$.

3. On définit le polynôme constant égal à 1 (et on le note 1) par : $1 = 1X^0$.

Définition 1.3 (Degré d'un polynôme)

Soit un polynôme $P = \sum_{k=0}^{n} a_k X^k$ avec $P \neq 0$.

1. Le *degré* de P est le plus grand des entiers $k \in \{0, \ldots, n\}$ tel que
$$a_k \neq 0 \quad \text{et} \quad \forall\, j = k+1, \ldots, n,\ a_j = 0,$$
où par convention $a_{n+1} = 0$. On note $\deg(P)$ le degré de P.
2. On note $K_n[X]$ l'ensemble des polynômes de degrés $\leqslant n$.
3. Par convention, le degré du polynôme nul est $-\infty$.
4. Le coefficient $a_{\deg(P)}$ est le *coefficient* dominant de P.
5. Le polynôme P est *unitaire* si son coefficient dominant vaut 1.

Proposition 1.4

Soit $P = \sum_{k=0}^{n} a_k X^k \in K[X]$. Alors :

1. $\deg(P) \leqslant n$.

2. $\deg(P) = n$ si et seulement si $a_n \neq 0$.

3. Si $a_p \neq 0$ pour un certain $p \in [\![0, n]\!]$, alors $\deg(P) \geqslant p$.

Proposition 1.5

Les polynômes de degré 0 sont les polynômes constants non nuls.

Remarques.

1. On voit par la définition que si d est le degré d'un polynôme P, on a
$$P = \sum_{k=0}^{d} a_k X^k = \sum_{k=0}^{n} a_k X^k$$
pour tout entier $n \geqslant d$ avec $a_k = 0$ pour $k > d$. Par exemple,
$$1 + 3X^2 - 7X^5 = 1 + 3X^2 - 7X^5 + 0.X^6 + 0.X^7.$$
On note parfois
$$P = \sum_{k=0}^{+\infty} a_k X^k = \sum_{k} a_k X^k.$$
avec $a_k = 0$ pour $k > d$. Cette notation est très utile lorsqu'on ne veut pas introduire le degré d'un polynôme.
2. On peut bien entendu utiliser Y, T, .. comme notation pour l'indéterminée.

3. Un polynôme et une fonction polynomiale, ce n'est pas tout à fait la même chose. On verra qu'en sup (*i.e.* si $K=\mathbb{R}$ ou $K=\mathbb{C}$), on pourra confondre les deux, mais ce n'est pas le cas si le corps K contient un nombre fini d'éléments.
4. On peut construire l'ensemble des polynômes comme l'ensemble des suites nulles à partir d'un certain rang, avec $X=(0,1,0,0,\dots)$.

1.2 Somme, produit

Définition 1.6 (Somme, produit)

Soient $n,m\in\mathbb{N}$, $\lambda\in K$, et $P=\sum_{k=0}^{n}a_kX^k\in K[X]$, $Q=\sum_{k=0}^{m}b_kX^k\in K[X]$.

1. On définit λP par $\lambda P=\sum_{k=0}^{n}\lambda a_kX^k$.
2. On définit la somme $P+Q$ par
$$P+Q=\sum_{k=0}^{\max(n,m)}(a_k+b_k)X^k,$$
où $a_k=0$ si $k>n$ et $b_k=0$ si $k>m$.
3. On définit le produit PQ par
$$PQ=\sum_{k=0}^{n+m}\left(\sum_{i=0}^{k}a_ib_{k-i}\right)X^k=\sum_{k=0}^{n+m}\left(\sum_{i+j=k}a_ib_j\right)X^k,$$
où $a_i=0$ pour $i>n$ et $b_j=0$ pour $j>m$.

Remarques.

1. Il n'y a aucune raison pour que n soit le degré de P, ou m le degré de Q. Cela n'a aucune importance.
2. Pour obtenir un X^k dans un produit, on multiplie un X^i par un X^j tels que $i+j=k$.

Proposition 1.7 (Structure d'anneau)

L'ensemble $K[X]$ muni de l'addition et de la multiplication définies en 1.6 est un anneau commutatif, dont les éléments neutres pour l'addition et la multiplication sont respectivement les polynômes constants égaux à 0 et 1.

Proposition 1.8 (Autres écritures du produit)

Soient $n,m\in\mathbb{N}$, et deux polynômes à coefficients dans K : $P=\sum_{k=0}^{n}a_kX^k$ et $Q=\sum_{k=0}^{m}b_kX^k$. On a
$$PQ=\sum_{i=0}^{n}\sum_{j=0}^{m}a_ib_jX^{i+j}=\sum_{\substack{0\leqslant i\leqslant n\\0\leqslant j\leqslant m}}a_ib_jX^{i+j},$$
où $a_i=0$ pour $i>n$ et $b_j=0$ pour $j>m$.

1.3 Intégrité de $K[X]$

Proposition 1.9

Soient $P, Q \in K[X]$. Alors

1. $\deg(PQ) = \deg(P) + \deg(Q)$ (somme dans $\overline{\mathbb{R}}$).

2. $\deg(P+Q) \leqslant \max(\deg(P), \deg(Q))$. Plus précisément :
   - Si $\deg(P) \neq \deg(Q)$, alors $\deg(P+Q) = \max(\deg(P), \deg(Q))$.
   - Si $\deg(P) = \deg(Q)$, alors $\deg(P+Q) = \deg(P) (= \deg(Q))$ si et seulement si les coefficients dominants de P et Q ne sont pas opposés.

Corollaire 1.10

Soit $P \in K[X]$, $P \neq 0$, et $n \in \mathbb{N}$. Alors $\deg(P^n) = n \deg(P)$.

Corollaire 1.11

Soit $n \in \mathbb{N}^*$ et $P_1, \ldots, P_n \in K[X]$. Alors $\deg(P_1 + \cdots + P_n) \leqslant \max(\deg(P_1), \ldots, \deg(P_n))$.

Proposition 1.12

1. L'anneau $K[X]$ est intègre, *i.e.* si P, Q sont deux polynômes, on a

$$PQ = 0 \Longrightarrow P = 0 \quad \text{ou} \quad Q = 0,$$

ou encore le produit de deux polynômes non nul est non nul.

2. Les éléments inversibles de $K[X]$ sont les polynômes constants non nuls.

1.4 Composée de polynômes

Définition 1.13

Soient $P, Q \in K[X]$. On définit le polynôme composé $P \circ Q$ par

$$P \circ Q = P(Q(X)) = \sum_k a_k Q^k \quad \text{si} \quad P = \sum_k a_k X^k.$$

Proposition 1.14

Soient $A, B, R \in K[X]$. Alors $(A \circ R) \times (B \circ R) = (AB) \circ R$ et $(A + B) \circ R = A \circ R + B \circ R$.

Proposition 1.15

Soient $A, B \in K[X]$ deux polynômes non nuls. Alors $\deg(A \circ B) = \deg(A) \deg(B)$.

Remarque.

Si $A = 0$, alors $A \circ B = 0$, donc $\deg(A \circ B) = -\infty$, même si $\deg(B) = 0$. Si $B = 0$, alors $A \circ B = 0$ si $A(0) = 0$, et sinon, $A \circ B$ est un polynôme constant non nul.

2 Division euclidienne

Définition 2.1 (Diviseurs, multiples)

Le polynôme A *divise* B s'il existe un polynôme D tel que

$$B = AD, \quad \text{noté} \quad A|B.$$

Le polynôme B est alors un *multiple* de A et A un *diviseur* de B.

Définition 2.2

Les polynômes A et B sont *associés* s'il existe $\lambda \in K^*$ tel que $A = \lambda B$, et on note $A \sim B$.

Proposition 2.3

Soient A et B deux polynômes. Si $A|B$ et si $B \neq 0$, alors $\deg(A) \leqslant \deg(B)$.

Proposition 2.4

Deux polynômes A et B sont associés si et seulement si A divise B et B divise A.

Théorème 2.5 (Division euclidienne)

Soient A, B deux polynômes avec B non nul. Alors il existe un unique couple (Q, R) de polynômes tel que

$$A = BQ + R \quad \text{et} \quad \deg(R) < \deg(B).$$

Proposition 2.6

Un polynôme $A \neq 0$ divise un polynôme B si et seulement le reste de la division euclidienne de B par A est nul.

Méthode 2.7

Si $a \in K$, on a pour tout polynôme P

$$P = (X - a)Q + b,$$

où $b \in K$ puisque le reste dans la division par $X - a$ doit être de degré nul ou $-\infty$. En évaluant l'égalité en a, on obtient $\boxed{b = P(a)}$.

3 Polynôme dérivé

Dans ce §, $K \subset \mathbb{C}$, donc $\mathbb{Q} \subset K$.

Définition 3.1 (Polynôme dérivé)

Soit

$$P = \sum_{k=0}^{n} a_k X^k \in K[X].$$

Le polynôme dérivé de P est le polynôme

$$P' = \sum_{k=0}^{n} k a_k X^{k-1} = \sum_{k=1}^{n} k a_k X^{k-1} = \sum_{k=0}^{n-1} (k+1) a_{k+1} X^k,$$

et par récurrence le polynôme dérivé d'ordre $n \in \mathbb{N}^*$ est

$$P^{(n)} = \left(P^{(n-1)}\right)',$$

où $P^{(0)} = P$.

Proposition 3.2

Soient $P, Q \in K[X]$ et $\lambda, \mu \in K$.

1. $P' = 0$ si et seulement si P est constant.
2. Si P est non constant, de coefficient dominant a_d, alors $\deg(P') = \deg(P) - 1$ et le coefficient dominant de P' est $\deg(P) \times a_d$.
3. Si $P \neq 0$, alors pour tout $n \leqslant \deg(P)$, on a $\deg(P^{(n)}) = \deg(P) - n$.
4. Si $P \neq 0$, alors $P^{(\deg(P))} = (\deg(P))! a_d$, où a_d est le coefficient dominant de P.
5. Si $P \neq 0$, alors $P^{(\deg(P)+1)} = 0$.
6. $(\lambda P + \mu Q)' = \lambda P' + \mu Q'$.
7. $(PQ)' = P'Q + PQ'$.

Proposition 3.3

Pour $p, n \in \mathbb{N}$, on a $(X^n)^{(p)} = n(n-1)\cdots(n-p+1)X^{n-p} = \frac{n!}{(n-p)!} X^{n-p}$.

Proposition 3.4 (Formule de Leibniz)

Soient P, Q deux polynômes et $n \in \mathbb{N}$. Alors

$$(PQ)^{(n)} = \sum_{k=0}^{n} \binom{n}{k} P^{(k)} Q^{(n-k)}.$$

En particulier, on a $(PQ)' = P'Q + PQ'$.

4 Racines d'un polynôme

4.1 Fonction polynomiale, formule de Taylor

Définition 4.1 (Fonction polynomiale)

Soit

$$P = \sum_{k=0}^{n} a_k X^k \in K[X].$$

La fonction polynomiale associée à P est la fonction

$$\begin{array}{rccc} \widetilde{P}: & K & \longrightarrow & K \\ & x & \longmapsto & \displaystyle\sum_{k=0}^{n} a_k x^k. \end{array}$$

Si $\alpha \in K$, on note

$$P(\alpha) = \widetilde{P}(\alpha) = \sum_{k=0}^{n} a_k \alpha^k.$$

Proposition 4.2

Si P, Q sont des polynômes et $\lambda \in K$, on a

$$\widetilde{PQ} = \widetilde{P}\widetilde{Q} \quad \text{et} \quad \widetilde{\lambda P + Q} = \lambda \widetilde{P} + \widetilde{Q}.$$

Théorème 4.3 (Formule de Taylor)

Soit $P \in K[X]$ et $a \in K$. Alors

$$P(X) = \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{P^{(k)}(a)}{k!}(X-a)^k = \sum_{k=0}^{\deg(P)} \frac{P^{(k)}(a)}{k!}(X-a)^k,$$

ou encore

$$P(X+a) = \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{P^{(k)}(a)}{k!} X^k.$$

Proposition 4.4

Soit $P \in K[X]$ et $a \in K$. Alors, pour tout $m \geqslant \deg(P)$, on a $P(X) = \displaystyle\sum_{k=0}^{m} \frac{P^{(k)}(a)}{k!}(X-a)^k$.

Proposition 4.5

Soient $n \in \mathbb{N}$, $a \in K$ et $(a_0, \ldots, a_n) \in K^{n+1}$ tels que $\displaystyle\sum_{k=0}^{n} a_k (X-a)^k = 0$. Alors $(a_0, \ldots, a_n) = (0, \ldots, 0)$.

Méthode 4.6 (Quotient et reste par $(X-a)^n$)

Soient $P \in K[X]$, $n \in \mathbb{N}^*$ et $a \in K$. Alors le quotient et le reste de la division euclidienne de P par $(X-a)^n$ sont respectivement $\displaystyle\sum_{k=n}^{+\infty} \frac{P^{(k)}(a)}{k!}(X-a)^{k-n}$ et $\displaystyle\sum_{k=0}^{n-1} \frac{P^{(k)}(a)}{k!}(X-a)^k$, car

$$P(X) = \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{P^{(k)}(a)}{k!}(X-a)^k = (X-a)^n \sum_{k=n}^{+\infty} \frac{P^{(k)}(a)}{k!}(X-a)^{k-n} + \sum_{k=0}^{n-1} \frac{P^{(k)}(a)}{k!}(X-a)^k.$$

4.2 Racine simple

Définition 4.7 (Racine)

Un scalaire $a \in K$ est *racine* d'un polynôme P si $P(a) = 0$.

Proposition 4.8

Soient A et B deux polynômes et $a \in K$ une racine de A. Si $A|B$, alors a est une racine de B.

Proposition 4.9

Soit $P \in K[X]$ et $\alpha \in K$. Alors α est une racine de P si et seulement si

$$X - \alpha | P.$$

Proposition 4.10

Soit $P \in K[X]$ et $\alpha_1, \ldots, \alpha_n \in K$ des scalaires deux à deux distincts. Alors les α_i sont des racines de P si et seulement si

$$\prod_{i=1}^{n} (X - \alpha_i) | P.$$

En particulier, un scalaire α est racine de P si et seulement si

$$X - \alpha | P.$$

Corollaire 4.11

Un polynôme de degré $n \in \mathbb{N}$ admet au plus n racines distinctes.

Méthode 4.12

On utilise souvent cette proposition par contraposée, pour montrer qu'un polynôme est nul.

1. Si un polynôme P vérifie $\deg(P) \leqslant n$, $n \in \mathbb{N}$, et a au moins $n + 1$ racines distinctes, alors $P = 0$.

2. On peut mélanger avec une démonstration par l'absurde : soit P un polynôme, et on suppose qu'il est non nul, et on note $n \in \mathbb{N}$ son degré. Si on montre qu'alors P a au moins $n + 1$ racines distinctes, on aboutit à une contradiction.

3. Un polynôme qui admet une infinité de racines distinctes est nul.

Corollaire 4.13

Soit P un polynôme de degré $n \in \mathbb{N}$ admettant n racines deux à deux distinctes $\alpha_1, \ldots, \alpha_n$. Alors il existe $\lambda \in K^*$ tel que

$$P = \lambda \prod_{i=1}^{n} (X - \alpha_i).$$

4.3 Racines multiples

Proposition 4.14

Soient $P \in K[X]$, $a \in K$ et $n \in \mathbb{N}^*$. Les affirmations suivantes sont équivalentes :

1. $(X-a)^n$ divise P.

2. $P(a) = \cdots = P^{(n-1)}(a) = 0$.

Proposition 4.15

Soient $P \in K[X]$, $a \in K$ et $n \in \mathbb{N}$. Les affirmations suivantes sont équivalentes :

1. $(X-a)^n$ divise P et $(X-a)^{n+1}$ ne divise pas P.

2. Il existe un polynôme Q tel que $P = (X-a)^n Q$ et $Q(a) \neq 0$.

3. $P(a) = \cdots = P^{(n-1)}(a) = 0 \quad \text{et} \quad P^{(n)}(a) \neq 0$.

Définition 4.16 (Ordre de multiplicité)

1. Un polynôme P admet $a \in K$ comme racine d'ordre $n \in \mathbb{N}^*$ (ou exactement n) si les conditions de la proposition 4.15 sont vérifiées. L'entier n est *l'ordre de multiplicité* de la racine a.

2. Un polynôme P admet $a \in K$ comme racine d'ordre au moins $n \in \mathbb{N}^*$ s'il admet a comme racine d'ordre $p \geqslant n$, *i.e.* si les conditions de la proposition 4.14 sont vérifiées.

Remarque.

On peut prolonger cette définition à $n = 0$: une racine d'ordre 0 n'est pas une racine.

Définition 4.17 (Racine simple, multiple)

Une racine simple (resp. multiple) de $P \in K[X]$ est une racine d'ordre exactement 1 (resp. d'ordre au moins 2).

Remarques.

1. Il y a donc deux manières de compter les racines : on compte les racines distinctes, où on les compte avec leur ordre de multiplicité. L'exemple $(X-2)^2(X+3)^4(X-1)$ a 3 racines distinctes et 7 racines comptées avec leur ordre de multiplicité.
2. Une racine d'ordre n n'est pa une racine d'ordre p si $p < n$ ou $p > n$.
3. Si a est une racine d'ordre exactement r de P, alors $(X-a)^s | P$ si et seulement si $s \leqslant r$. En effet, $(X-a)^{r+1} \not| P$.

Méthode 4.18 (Montrer qu'un scalaire est une racine multiple/simple)

Soient $a \in K$ et $P \in K[X]$.

1. Pour montrer que a est racine multiple de P, on montre que $P(a) = P'(a) = 0$ ou que $(X-a)^2$ divise P. Mais attention, cela ne donne pas son ordre de multiplicité.

2. Pour montrer que a est racine simple de P, on montre que $P(a) = 0$ et $P'(a) \neq 0$, ou que $X - a$ divise P et $(X-a)^2$ ne divise pas P.

Proposition 4.19

Soient $P \in K[X]$, $a \in K$ et $n \in \mathbb{N}^*$. Si a est racine d'ordre (exactement) n de P, alors a est racine d'ordre (exactement) $n-1$ de P'.

Remarque.

Attention, la réciproque est fausse. Par exemple si $P = X^2+1$, alors $P' = 2X$ admet 0 comme racine simple, mais 0 n'est pas racine double de P.

Proposition 4.20

Soient $a_1, \ldots, a_n \in K$ des scalaires distincts deux à deux, et $r_1, \ldots, r_n \in \mathbb{N}^*$. Un polynôme P admet a_i comme racine d'ordre au moins r_i $(i = 1, \ldots, n)$ si et seulement si

$$\prod_{i=1}^{n}(X - a_i)^{r_i}|P.$$

Corollaire 4.21

Un polynôme de degré n admet au plus n racines comptées avec leur ordre de multiplicité.

Méthode 4.22 (Comparez avec la méthode 4.12)

On utilise souvent ce corollaire par contraposée, pour montrer qu'un polynôme est nul.

1. Si un polynôme P vérifie $\deg(P) \leqslant n$, $n \in \mathbb{N}$, et a au moins $n+1$ racines comptées avec multiplicités, alors $P = 0$.

2. On peut mélanger avec une démonstration par l'absurde : soit P un polynôme, et on suppose qu'il est non nul, et on note $n \in \mathbb{N}$ son degré. Si on montre qu'alors P a au moins $n+1$ racines comptées avec multiplicités, on aboutit à une contradiction.

3. Un polynôme qui admet une infinité de racines comptées avec multiplicités est nul.

Corollaire 4.23

Soient $a_1, \ldots, a_n \in K$ des scalaires distincts deux à deux, et $r_1, \ldots, r_n \in \mathbb{N}^*$. Un polynôme P de degré $r_1 + \cdots + r_n$ admet les a_i comme racine d'ordre r_i $(i = 1, \ldots, n)$ si et seulement si

$$P = \lambda \prod_{i=1}^{n}(X - a_i)^{r_i}, \quad \lambda \in K^*.$$

4.4 Polynômes scindés

Définition 4.24 (Polynôme scindé)

Un polynôme P est *scindé sur K* s'il est non constant et s'il se décompose en produit de polynômes de degré 1, *i.e.* s'il est non constant et s'il existe $x_1, \ldots, x_n \in K$ et $\lambda \in K^*$ tels que

$$P = \lambda \prod_{i=1}^{n}(X - x_i),$$

ou encore s'il est est non constant et son nombre de racines avec multiplicité est égal à son degré.

Proposition 4.25 (Divisibilité en termes de racines)

Soient A, B deux polynômes non nul, tel que A soit scindé. Soient $a_1, \ldots, a_n$ les racines de A deux à deux distinctes, et $r_1, \ldots, r_n \in \mathbb{N}^*$ leur ordre de multiplicité. Alors

$$A|B \iff \forall\, k = 1, \ldots, n,\ a_k \text{ est une racine de } B \text{ d'ordre } \geqslant r_k.$$

Méthode 4.26

1. Soient A, B deux polynomes non nuls, tel que A soit scindé. Pour montrer que $A|B$, on peut déterminer les racines de A ainsi que leur ordre de multiplicité. On vérifie qu'elles sont racines de B avec un ordre supérieur ou égal.

2. Cas particulier des polynômes à coefficients complexes : ils sont tous scindés, donc on peut appliquer le 1.

3. Cas particulier des polynômes à coefficients réels : si $A, B \in \mathbb{R}[X]$, on les considère comme des polynômes à coefficients complexes. On appliques alors le 1 avec les racines (réelles et) complexes de A.

5 Étude de $\mathbb{C}[X]$ et $\mathbb{R}[X]$

Théorème 5.1 (d'Alembert-Gauss)

Tout polynôme complexe non constant admet au moins une racine dans $\mathbb{C}$.

Corollaire 5.2

Tout polynôme complexe non constant est scindé sur $\mathbb{C}$.

Remarque.

FAUX pour les polynômes réels dans $\mathbb{R}$: $X^2 + 1$ n'est pas scindé sur $\mathbb{R}$.

Méthode 5.3

On peut appliquer la méthode 4.26 pour montrer que $A|B$, puisque si $A \in \mathbb{C}[X]$ est non constant, il est scindé.

Méthode 5.4

Si $A, B \in \mathbb{R}[X]$, pour montrer que $A|B$, on peut appliquer la méthode 4.26 en considérant les racines **complexes** de A.

Définition 5.5 (Polynôme conjugué)

Soit $P = \sum_{k=0}^{n} a_k X^k \in \mathbb{C}[X]$. On définit son polynôme conjugué par $\overline{P} = \sum_{k=0}^{n} \overline{a_k} X^k$.

Proposition 5.6

Soit $P \in \mathbb{C}[X]$ et $z \in \mathbb{C}$. Alors $\overline{P(z)} = \overline{P}(\overline{z})$.

Proposition 5.7

Soit $P \in \mathbb{C}[X]$ et $k \in \mathbb{N}$. Alors $\overline{P^{(k)}} = \overline{P}^{(k)}$.

Proposition 5.8

Soient $P, Q \in \mathbb{C}[X]$. Alors $\overline{P+Q} = \overline{P} + \overline{Q}$ et $\overline{PQ} = \overline{P}\,\overline{Q}$.

Proposition 5.9

Si $P \in \mathbb{C}[X]$, on a $P \in \mathbb{R}[X] \iff P = \overline{P}$.

Proposition 5.10

Soit $P \in \mathbb{C}[X]$ et $a \in \mathbb{C}$. Alors a est une racine d'ordre r de P si et seulement si $\overline{a}$ est une racine d'ordre r de $\overline{P}$.

Corollaire 5.11

Soit $P \in \mathbb{R}[X]$ et $a \in \mathbb{C}$. Alors a est une racine d'ordre r de P si et seulement si $\overline{a}$ est une racine d'ordre r de P.

Proposition 5.12

Soit $z \in \mathbb{C}$. Alors $(X - z)(X - \overline{z}) = X^2 - 2\mathrm{Re}(z)X + |z|^2$.

Proposition 5.13 (Décomposition dans $\mathbb{R}[X]$)

Soit $P \in \mathbb{R}[X]$. Alors il existe $a_1, \ldots, a_n \in \mathbb{R}$, $r_1, \ldots, r_n \in \mathbb{N}^*$, $b_1, \ldots, b_m, c_1, \ldots, c_m \in \mathbb{R}$, $s_1, \ldots, s_m \in \mathbb{N}^*$ et $\lambda \in \mathbb{R}^*$ tels que

$$P = \lambda \left(\prod_{i=1}^{n} (X - a_i)^{r_i} \right) \left(\prod_{i=1}^{m} (X^2 + b_i X + c_i)^{s_i} \right),$$

où les $X^2 + b_i X + c_i$ sont sans racine réelle.

Méthode 5.14 (Factorisation d'un polynôme à coefficients réels)

Soit $P \in \mathbb{R}[X]$. Pour le factoriser, on peut soit le factoriser dans $\mathbb{R}[X]$ par des techniques "astucieuses", puis déterminer ses racines complexes, soit déterminer d'abord toutes les racines complexes, pour ensuite les regrouper avec leur conjugué, pour en déduire la factorisation dans $\mathbb{R}[X]$. Exemple avec $X^6 - 1$.

6 Fonctions symétriques élémentaires

Définition 6.1 (Fonctions symétriques élémentaires)

Soit

$$P = \sum_{k=0}^{n} a_k X^k$$

un polynôme de degré n (donc $a_n \neq 0$). Pour $i = 1, \ldots, n$, on définit les *fonctions symétriques élémentaires* par

$$\sigma_i = (-1)^i \frac{a_{n-i}}{a_n} \in K.$$

Proposition 6.2

Soit

$$P = \sum_{k=0}^{n} a_k X^k$$

un polynôme de degré n scindé sur K, et $x_1, \ldots, x_n$ ses racines (non nécessairement distinctes). Alors pour tout $i = 1, \ldots, n$, on a

$$\sigma_i = \sum_{1 \leqslant k_1 < \cdots < k_i \leqslant n} x_{k_1} \cdots x_{k_i}.$$

7 Polynôme d'interpolation de Lagrange

Proposition 7.1

Soient $n \in \mathbb{N}^*$, $(x_1, \ldots, x_n) \in K^n$ deux à deux distincts, et $(y_1, \ldots, y_n) \in K^n$. Il existe un unique polynôme P de degré $\leqslant n-1$ tel que

$$\forall\, k = 1, \ldots, n,\ P(x_k) = y_k.$$

C'est le polynôme d'interpolation de Lagrange associé aux familles $(x_k)_{1 \leqslant k \leqslant n}$ et $(y_k)_{1 \leqslant k \leqslant n}$.

Remarque.

Si f est une fonction définie sur une partie de K, et $y_k = f(x_k)$, le polynôme précédent est le polynôme d'interpolation de Lagrange de f associé à la famille $(x_k)_{1 \leqslant k \leqslant n}$.

Proposition 7.2

Soient $n \in \mathbb{N}^*$, $(x_1, \ldots, x_n) \in K^n$ deux à deux distincts, et $(y_1, \ldots, y_n) \in K^n$. Soit P_0 le polynôme d'interpolation de Lagrange associé aux familles $(x_k)_{1 \leqslant k \leqslant n}$ et $(y_k)_{1 \leqslant k \leqslant n}$. Les polynômes $A \in K[X]$ tels que

$$\forall\, k = 1, \ldots, n,\ A(x_k) = y_k$$

sont les polynômes $P_0 + \left(\prod_{k=1}^{n} (X - x_k) \right) Q$, où $Q \in K[X]$.