

Algèbre commutative et effectivité

Alexandre Guillemot

3 octobre 2022

Table des matières

1	Préliminaires sur les anneaux de polynômes, idéaux, noethérianité	3
1.1	Anneaux noéthériens	3
1.1.1	Définition	3
1.1.2	Théorème de la base de hilbert	4
1.2	Division multivariée	4
1.2.1	Ordres monomiaux	4
1.2.2	Algorithme de division multivariée	6
1.3	Bases de Gröbner	8
1.3.1	Définition	8
1.3.2	Idéaux monomiaux	9
1.4	Algorithme de Buchberger	10
1.4.1	Critère de Buchberger	10
1.5	Bases de Gröbner réduites, unicité	13
1.5.1	Définition	13
1.6	Théorie de l'élimination	14
1.6.1	Définition	14
1.6.2	Application 1 : Intersection d'idéaux	15
1.6.3	Application 2 : extension	16
1.6.4	Application 3 : variétés paramétrées	20
1.7	Changements de bases de Grobner	22

Introduction

L'objectif de ce cours est de "résoudre" des systèmes d'équations polynômiales. Formellement, si $f \in k[x_1, \dots, x_n]$, $I = (f_1, \dots, f_r)$, alors

$$f \in I \iff \exists g_1, \dots, g_r \in k[x_1, \dots, x_n] \mid f = f_1 g_1 + \dots + f_r g_r$$

On voudrait ainsi déterminer si $f \in I$. Références : 2 livres de Cox, Little, O'Shea

Chapitre 1

Préliminaires sur les anneaux de polynômes, idéaux, noethérianité

Dans ce chapitre, tous les anneaux seront commutatifs. Fixons dès à présent un $k \in \mathbf{Fld}$ (on supposera toujours qu'on dispose d'algorithmes pour les opérations du corps).

1.1 Anneaux noéthériens

1.1.1 Définition

|| **Définition 1.1.1.** (Anneau noéthérien) Un anneau est noéthérien si toute suite croissante d'idéaux $I_0 \subseteq I_1 \subseteq I_2 \subseteq \dots$ est stationnaire i.e.

$$\exists N \in \mathbb{N} \mid \forall m \geq N, I_m = I_N$$

|| **Proposition 1.1.1.** *Un anneau est noéthérien si et seulement si tout idéal de A est finiment engendré.*

Ex 1.1.1. Voici des exemples d'anneaux noéthériens/non noéthériens

Anneaux noéthériens	Anneaux non noéthériens
\mathbb{Q}	$k[\mathbb{N}]$
Plus généralement, tout corps k	
$\mathbb{R}[x]$	
Plus généralement, tout PID	
\mathbb{Z}	
$k[x_1, \dots, x_n]$ (conséquence de 1.1.1)	
Anneaux finis	
Anneaux artiniens	

1.1.2 Théorème de la base de hilbert

|| **Théorème 1.1.1.** (*Théorème de la base de Hilbert*) Soit A un anneau noéthérien. Alors $A[x]$ est un anneau noéthérien.

|| **Corollaire 1.1.1.** Si k est un corps, alors $k[x_1, \dots, x_n]$ est noeth pour $n \in \mathbb{N}$.

Démonstration. On veut montrer que tout idéal $I \subseteq A[x]$ est finiment engendré. Soit $I \subseteq A[x]$, montrons qu'il est finiment engendré. Pour chaque $n \in \mathbb{N}$, soit

$$I_n := \{a_n \in A \mid \exists a_0 + a_1x + \dots + a_nx^n \in I\}$$

Il est facile de voir que $I_n \subseteq I_{n+1}$. Ensuite (I_n) est croissante, car si $a_i \in I_i$ pour un $i \in \mathbb{N}$, alors $\exists f \in I$ tq le coefficient directeur de f soit a_i . Mais alors $xf(x) \in I$ est de degré $i+1$ et son coefficient directeur est encore a_i , d'où $a_i \in I_{i+1}$. Ainsi cette suite d'idéaux est stationnaire (A noeth). Notons $N \in \mathbb{N}$ tq $m \geq N \Rightarrow I_m = I_N$. Les idéaux I_0, \dots, I_N sont finiment engendrés, notons $\{a_{i,j}\}_{1 \leq j \leq r_i}$ des familles génératrices pour I_i , pour tout $i \in \llbracket 0, N \rrbracket$. Pour chaque $a_{i,j}$, $\exists f_{ij} \in I$ tq $\deg(f_{ij}) \leq i$ et le terme de degré i de f_{ij} est $a_{i,j}$ (par définition de I_i). Montrons que $I = (\{f_{i,j}\}_{0 \leq i \leq N, 1 \leq j \leq r_i})$: soit $f \in I$,

1. si $\deg(f) = 0$, alors posons $a \in A$ tq $f = ax^0$. Ainsi $a \in I_0$, ainsi $\exists b_1, \dots, b_{r_0}$ tq $a = \sum_{i=1}^{r_0} b_i a_{0,i}$. Or $f_{0,i} = a_{0,i}x^0$, ainsi $f = \sum_{i=1}^{r_0} b_i f_{0,i}$.
2. Si $d = \deg f > 0$, notons b le coeff directeur de f . Ainsi $b \in I_d$
Cas où $d \leq N$: On peut écrire $b = \sum_{i=1}^{r_d} \lambda_i a_{d,i}$ avec $\lambda_i \in A$. Posons $S = \sum_{i=1}^{r_d} \lambda_i f_{d,i}$, alors le coefficient directeur de S est précisément b (et $\deg S \leq d$). Ainsi $\deg(f-S) < d$, et $f-S \in I$. Par hypothèse de récurrence, $f-S \in (\{f_{i,j}\})$ et $S \in (\{f_{i,j}\})$, donc finalement $f \in (\{f_{i,j}\})$.
Cas où $d > N$: Notons b le coeff directeur de f , $b \in I_d = I_N \Rightarrow b = \sum \lambda_i a_{N,i}$. Posons $T := \sum \lambda_i f_{N,i} X^{d-N}$ est de degré d et de coeff directeur b , puis on conclut comme précédemment en regardant le polynômes $f-T$.

Ainsi les idéaux de $A[x]$ sont finiment engendrés, donc $A[x]$ est noeth. □

1.2 Division multivariée

1.2.1 Ordres monomiaux

Fixons $k \in \mathbf{Fld}$. Rappelons que si $I \subseteq k[x]$ non nul, alors $\exists g \in k[x]$ t.q. $I = (g)$ (car $k[x]$ est principal, euclidien). Soit $f \in k[x]$, alors $f \in (g) \iff g \mid f \iff$ le reste de la division euclidienne de f par g est nul (et on dispose d'un algorithme pour réaliser la division euclidienne). Question : peut-on généraliser à $k[x_1, \dots, x_n]$?

Rq 1.2.1. Soit $I \subseteq k[x]$, $I = (f_1, \dots, f_r)$. Alors $I = (\text{pgcd}(f_1, \dots, f_r))$

Définition 1.2.1. (Ordre monomial) Un ordre monomial sur $k[x_1, \dots, x_n]$ est une relation d'ordre \leq sur l'ensemble des $\{x^\alpha = x_1^{\alpha_1} \cdots x_n^{\alpha_n} \mid \alpha \in \mathbb{N}^n\}$ tq

1. \leq est un ordre total (pour tout $x^\alpha, x^\beta \in k[x_1, \dots, x_n]$, $(x^\alpha \leq x^\beta) \vee (x^\beta \leq x^\alpha)$).
2. $x^\alpha \leq x^\beta \Rightarrow \forall \gamma \in \mathbb{N}^n, x^{\alpha+\gamma} \leq x^{\beta+\gamma}$
3. $1 \leq x^\alpha$ pour tout $\alpha \in \mathbb{N}^n$.

Notation. On écrira $\alpha \leq \beta$ au lieu de $x^\alpha \leq x^\beta$.

Ex 1.2.1. 1. Dans $k[x]$, il est facile de vérifier qu'il n'existe qu'un seul ordre monomial $\leq : x^n \leq x^m \iff n \leq m$.

2. Ordre lexicographique \leq_{lex} : soient $\alpha, \beta \in \mathbb{N}^n$ tq $\alpha \neq \beta$,

$$\alpha <_{lex} \beta \iff \exists 1 \leq r \leq n \mid \alpha_i = \beta_i \text{ pour } i < r \text{ et } \alpha_r < \beta_r$$

(i.e. le premier coeff non nul de $\beta - \alpha$ est positif). Par exemple, dans $k[x_1, x_2, x_3]$, $x_1^2 >_{lex} x_1 x_2 >_{lex} x_2^2 >_{lex} x_3^{2097434}$

3. Ordre lexicographique gradué \leq_{deglex} : Pour $\alpha \in \mathbb{N}^n$, notons $|\alpha| = \sum \alpha_i$. Alors soient $\alpha \neq \beta$ dans \mathbb{N}^n ,

$$\alpha <_{deglex} \beta \iff (|\alpha| < |\beta|) \vee (|\alpha| = |\beta| \wedge \alpha <_{lex} \beta)$$

4. Ordre lexicographique renversé gradué $<_{degrevlex}$:

$$\alpha <_{degrevlex} \beta \iff (|\alpha| < |\beta|) \vee (|\alpha| = |\beta| \wedge (\exists r \in \llbracket 1, n \rrbracket \mid \forall i \in \llbracket r+1, n \rrbracket, \alpha_i = \beta_i \text{ et } \alpha_r > \beta_r))$$

(la deuxième condition revient à vérifier que le dernier coeff non nul de $\beta - \alpha$ est négatif dans le cas où $|\alpha| = |\beta|$)

Exercice. Vérifier que ces ordres sont des ordres monomiaux.

Dans sage, on appelle "term orders" de tels ordres.

Proposition 1.2.1. Soit \leq un ordre sur \mathbb{N}^n satisfaisant les propriétés 1 et 2 de la def 1.2.1. Alors tfae

3. $0_{\mathbb{N}^n} \leq \alpha, \forall \alpha \in \mathbb{N}^n$
4. \leq est un bon ordre : $\forall E \subseteq \mathbb{N}^n$ non vide, E contient un élément minimal pour $<$.

Démonstration. $4 \Rightarrow 3$: Supposons qu'il existe $\alpha \in \mathbb{N}^n$ tq $\alpha < 0$, alors $2\alpha < \alpha$, $3\alpha < 2\alpha$ et ainsi de suite, donc $\dots < 2\alpha < \alpha < 0$, mais alors $\{m\alpha \mid m \in \mathbb{N}\}$ n'a pas d'élément minimal, donc \leq n'est pas un bon ordre.

$3 \Rightarrow 4$: Supposons qu'il existe $F \subseteq \mathbb{N}^n$ non vide et sans élément minimal. Alors considérons l'idéal $I = (x^\alpha \mid \alpha \in F)$, d'après le théorème de la base de Hilbert, il existe un sous-ensemble fini de F , noté $\{\alpha_1, \dots, \alpha_r\}$ tel que $I = (x^{\alpha_1}, \dots, x^{\alpha_r})$. Alors considérons $m = \min\{\alpha_1, \dots, \alpha_r\}$, c'est un élément de F . Mais par hypothèse, il existe $\beta \in F$ tel que $\beta < m$. Mais comme $x^\beta \in I$, il existe $1 \leq i \leq r$ tel que $x^{\alpha_i} \mid x^\beta$, et ainsi $\beta - \alpha_i \in \mathbb{N}^n$. Mais $\beta - \alpha_i < 0$ car sinon on aurait $\beta \geq \alpha_i \geq m$. \square

1.2.2 Algorithme de division multivariée

Fixons maintenant un ordre monomial \leq sur $k[x_1, \dots, x_n]$.

Définition 1.2.2. Soit $f = \sum_{\alpha \in \mathbb{N}^n} \lambda_\alpha x^\alpha \in k[x_1, \dots, x_n] \setminus \{0\}$,

1. Le multidegré de f est $\text{mdeg}(f) = \max\{\alpha \in \mathbb{N}^n \mid \lambda_\alpha \neq 0\}$
2. Le coefficient dominant de f $\text{LC}(f) = \lambda_{\text{mdeg}(f)}$
3. Le monôme dominant de f est $\text{LM}(f) = x^{\text{mdeg}(f)}$
4. Le terme dominant de f est $\text{LT}(f) = \lambda_{\text{mdeg}(f)} x^{\text{mdeg}(f)}$

Soit (f_1, \dots, f_r) un r -tuple de polynômes non nuls de $k[x_1, \dots, x_n]$. Soit $f \in k[x_1, \dots, x_n]$, on cherche $Q_1, \dots, Q_r, R \in k[x_1, \dots, x_n]$ tq

1. $f = Q_1 f_1 + \dots + Q_r f_r + R$
2. $R = 0$ ou aucun des termes de R n'est divisible par $\text{LT}(f_1), \dots, \text{LT}(f_r)$.

Algorithm 1 Réalise la division euclidienne multivariée de f par f_1, \dots, f_r

```

function DIVISION MULTIVARIÉE( $f, f_1, \dots, f_r \in k[x_1, \dots, x_n]$ )
   $g \leftarrow f$ 
   $Q_1, \dots, Q_r \leftarrow 0$ 
   $R \leftarrow 0$ 
  while  $g \neq 0$  do
     $b \leftarrow \text{True}$ 
     $i \leftarrow 1$ 
    while  $b$  and  $i \leq r$  do
      if  $\text{LT}(f_i) \mid \text{LT}(g)$  then
         $g \leftarrow g - \frac{\text{LT}(g)}{\text{LT}(f_i)} f_i$ 
         $Q_i \leftarrow Q_i + \frac{\text{LT}(g)}{\text{LT}(f_i)}$ 
         $b \leftarrow \text{False}$ 
      end if
       $i \leftarrow i + 1$ 
    end while
    if  $b$  then
       $h = \text{LT}(g)$ 
       $g \leftarrow g - h$ 
       $R \leftarrow R + h$ 
    end if
  end while
  return  $R, Q_1, \dots, Q_r$ 
end function

```

Rq 1.2.2. Après chaque tour de boucle while principale, on a toujours

$$f = g + \sum Q_i f_i + R$$

au vu des calculs réalisés dans la boucle. Et comme l'algorithme se termine lorsque $g = 0$, on obtiens finalement

$$f = \sum Q_i f_i + R$$

et aucun des termes de R n'est divisible par $\text{LT}(f_i)$ vu que l'on ajoute que des termes divisibles par aucun des $\text{LT}(f_i)$ dans l'algorithme. Finalement, l'algorithme termine puisque à chaque étape de la boucle while principale, le multidegré de g diminue strictement au vu des calculs effectués et du fait que \leq est une relation d'ordre monomiale.

Notation. Le reste obtenu s'écrira $\bar{f}^{f_1, \dots, f_t}$. Si $F = \{f_1, \dots, f_r\}$, on écrira \bar{f}^F .

Rq 1.2.3. L'algo donne l'existence de Q_i et R tq $f = \sum Q_i f_i + R$ satisfaisant les conditions imposées précédemment. Ces Q_i et R ne sont pas uniques.

Ex 1.2.2. $k[x_1, x_2]$, $<_{lex} = <$, $f = x_1^2 + x_1 x_2 + x_2^2$, $f_1 = x_1$, $f_2 = x_1 + x_2$. Alors

$$f = (x_1 + x_2)f_1 + x_2^2$$

(Résultat obtenu en appliquant l'algorithme de division multivariée)

$$\begin{aligned} &= x_1 f_2 + x_2^2 \\ &= x_1 f_1 + x_2 f_2 + 0 \end{aligned}$$

donc $f \in (f_1, f_2)$ mais $\bar{f}^{f_1, f_2} \neq 0$!

1.3 Bases de Gröbner

1.3.1 Définition

Définition 1.3.1. (Base de Gröbner, 1) Soit $I \subseteq k[x_1, \dots, x_n]$ non nul. Une base de Gröbner de I est un ensemble fini $G \subseteq I$ tq

1. $I = (G)$,
2. $f \in I \iff \bar{f}^G = 0$

Par convention, \emptyset est une base de Gröbner de l'idéal nul.

Ex 1.3.1. 1. Si $0 \neq g \in k[x]$, alors $\{g\}$ est une BDG (base de Gröbner) de (g) .

2. Si $0 \neq g \in k[x_1, \dots, x_n]$, alors $\{g\}$ est une BDG de (g) .

Comment peut-on avoir $f \in (f_1, \dots, f_r)$ mais $\bar{f}^{f_1, \dots, f_r} \neq 0$? Il faut qu'à une étape de la division, $\text{LT}(f)$ ne soit pas divisible par aucun des $\text{LT}(f_i)$.

1.3.2 Idéaux monomiaux

|| **Définition 1.3.2.** (Idéal monomial) Un idéal $I \subseteq^{\text{id}} k[x_1, \dots, x_n]$ est monomial s'il existe des monômes m_1, \dots, m_r tq $I = (m_1, \dots, m_r)$ (par convention $\{0\}$ est monomial).

|| **Proposition 1.3.1.** Soient $m_1, \dots, m_r \in k[x_1, \dots, x_n]$ des monômes, alors

$$m \in (m_1, \dots, m_r) \iff m \text{ est divisible par l'un des } m_i$$

Démonstration. Si m est divisible par l'un des m_i , il est clair que $m \in (m_1, \dots, m_r)$. Pour prouver l'implication réciproque, supposons que $m \in (m_1, \dots, m_r)$. Alors on peut écrire

$$m = \sum_{i=1}^r a_i m_i$$

avec $a_i \in k[x_1, \dots, x_n]$. Maintenant écrivons chaque a_i comme

$$a_i(x) = \sum_{\alpha \in \mathbb{N}^n} \lambda_{\alpha}^i x^{\alpha}$$

Alors

$$m = \sum_{i=1}^r \sum_{\alpha \in \mathbb{N}^n} \lambda_{\alpha}^i x^{\alpha} m_i$$

Maintenant comme m est un monome, il va exister i, α tels que $m = \lambda x^{\alpha} m_i$, donc $m_i \mid m$. \square

Soient $f_1, \dots, f_r \in k[x_1, \dots, x_n]$. $\text{LT}(f)$ divisible par l'un des $\text{LT}(f_1), \dots, \text{LT}(f_r)$ si et seulement si $\text{LT}(f) \in (\{\text{LT}(f_i)\})$ d'après la proposition précédente.

Notation. Soit $E \subseteq k[x_1, \dots, x_n]$, on note

$$\text{LT}(E) := \{\text{LT}(f) \mid f \in E\}$$

|| **Définition 1.3.3.** (Base de Gröbner, 2) Une base de Gröbner d'un idéal $I \subseteq^{\text{id}} k[x_1, \dots, x_n]$ est un ensemble (fini) $G \subseteq I$ tq $(\text{LT}(I)) = (\text{LT}(G))$

|| **Théorème 1.3.1.** *Les deux définitions de bases de Gröbner sont équivalentes.*

Démonstration. def 1 \Rightarrow def 2 : Soit $f \in I$ si $\text{LT}(f) \notin (\text{LT}(G))$, alors $\text{LT}(f)$ n'est divisible par aucun des $\text{LT}(g)$, $g \in G$ donc $\bar{f}^G \neq 0$.

def 2 \Rightarrow def 1 : Notons $G = \{g_1, \dots, g_r\}$. Soit $f \in I$, on veut que $\bar{f}^G = 0$. Il suffit de montrer que le reste est nul à chaque étape de l'algo de division. Or à l'étape 0 il l'est, puis en supposant qu'il l'est à l'étape m , on a

$$f = g + \sum Q_i g_i \in I$$

et donc $g \in I$. Ainsi $\text{LT}(g) \in (\text{LT}(I)) = (\text{LT}(G))$ et donc il existe un g_i tel que $\text{LT}(g_i) \mid \text{LT}(g)$ d'après 1.3.1, et ainsi le reste est inchangé à cette étape. \square

|| **Théorème 1.3.2.** *Tout $I \subseteq k[x_1, \dots, x_n]$ admet une base de Gröbner.*

Démonstration. On cherche $G \subseteq I$ tq $(\text{LT}(G)) = (\text{LT}(I))$. D'après 1.1.1, $\exists H \subseteq \text{LT}(I)$ tq $(H) = (\text{LT}(I))$. Notons h_1, \dots, h_r des polynômes de I dont les termes dominants sont les éléments de H . Alors $\{h_1, \dots, h_r\}$ est une BDG de I . \square

1.4 Algorithme de Buchberger

1.4.1 Critère de Buchberger

|| **Définition 1.4.1.** $f, g \in k[x_1, \dots, x_n]$, alors

$$S(f, g) := \frac{\text{ppcm}(\text{LM}(f), \text{LM}(g))}{\text{LT}(f)} f - \frac{\text{ppcm}(\text{LM}(f), \text{LM}(g))}{\text{LT}(g)} g$$

|| **Théorème 1.4.1.** *(Critère de Buchberger) Soit $G = \{g_1, \dots, g_r\} \subseteq k[x_1, \dots, x_n]$. Alors G est une BDG de (G) si et seulement si $\forall g, h \in G, \overline{S(g, h)}^G = 0$*

Démonstration. \Rightarrow : G BDF, $f, g \in G$. Comme $S(f, g) \in I$, alors $\overline{S(f, g)}^G = 0$.

\Leftarrow : Supposons que pour tout $g, h \in G$, alors $\overline{S(g, h)}^G = 0$. Soit $f \in I$, on veut mq $\text{LT}(f) \in (\text{LT}(G))$. Or $I = (g_1, \dots, g_r)$. Donc il existe $q_1, \dots, q_r \in k[x_1, \dots, x_n]$ tq

$$f = \sum_{i=1}^r q_i g_i$$

Alors $\text{LM}(f) \leq \max_i \{\text{LM}(q_i g_i)\} = \mathbb{M}$.

1. Si $LM(f) = \mathbb{M}$: Alors $LM(f) = LT(q_i g_i)$ pour un certain i . Mais $LM(q_i g_i) = LM(q_i)LM(g_i)$ et donc $LM(f) \in (LT(G))$.
2. Si $LM(f) < \mathbb{M}$: Soit $1 \leq i_1 < i_2 < \dots < i_s \leq r$ les indices tels que $LM(q_{i_j} g_{i_j}) = \mathbb{M}$. Alors on peut réécrire f comme

$$f = \sum_{j=1}^s LT(q_{i_j})g_{i_j} + \sum_{i=1}^r q'_i g_i$$

(et donc $LM(q'_i g_i) < \mathbb{M}$). Considérons $\sum_j LT(q_{i_j})g_{i_j}$, on peut l'exprimer en fonction des $S(g_{i_j}, g_{i_{j+1}})$. Pour le voir, notons $h_j = LT(q_{i_j})g_{i_j}$, alors

$$\begin{aligned} \sum_j h_j &= LC(h_1) \left(\frac{h_1}{LC(h_1)} - \frac{h_2}{LC(h_2)} \right) \\ &\quad + (LC(h_1) + LC(h_2)) \left(\frac{h_2}{LC(h_2)} - \frac{h_3}{LC(h_3)} \right) \\ &\quad + (LC(h_1) + LC(h_2) + LC(h_3)) \left(\frac{h_3}{LC(h_3)} - \frac{h_4}{LC(h_4)} \right) \\ &\quad + \dots \\ &\quad + (LC(h_1) + \dots + LC(h_{s-1})) \left(\frac{h_{s-1}}{LC(h_{s-1})} - \frac{h_s}{LC(h_s)} \right) \\ &\quad + (LC(h_1) + \dots + LC(h_s)) \frac{h_s}{LC(h_s)} \end{aligned}$$

Or $\sum_j LC(h_j) = 0$ car $LM(f) < \mathbb{M}$, donc le dernier terme s'annule et donc on a bien

$$\sum_j h_j = \sum_{j=1}^{s-1} \left(\sum_{k=1}^j LC(h_k) \right) S(h_j, h_{j+1})$$

Rq 1.4.1. Si f et g sont de même multidegré,

$$S(f, g) := \frac{1}{LC(f)} f - \frac{1}{LC(g)} g$$

Ainsi,

$$S(h_j, h_{j+1}) = \frac{1}{LC(h_j)} h_j - \frac{1}{LC(h_{j+1})} h_{j+1}$$

De plus,

$$\begin{aligned}
 S(h_j, h_{j+1}) &= \frac{1}{LC(h_j)} h_j - \frac{1}{LC(h_{j+1})} h_{j+1} \\
 &= \frac{LT(q_{i_j})}{LC(q_{i_j} g_{i_j})} g_{i_j} - \frac{LT(q_{i_{j+1}})}{LC(q_{i_{j+1}} g_{i_{j+1}})} g_{i_{j+1}} \\
 &= \frac{LM(q_{i_j})}{LC(g_{i_j})} g_{i_j} - \frac{LM(q_{i_{j+1}})}{LC(g_{i_{j+1}})} g_{i_{j+1}} \\
 &= \frac{LM(g_{i_j} q_{i_j})}{LT(g_{i_j})} g_{i_j} - \frac{LM(g_{i_{j+1}} q_{i_{j+1}})}{LT(g_{i_{j+1}})} g_{i_{j+1}} \\
 &= m_j S(g_{i_j}, g_{i_{j+1}})
 \end{aligned}$$

pour un certain monôme m_j . Donc

$$\begin{aligned}
 f &= \sum_j LT(g_{i_j}) g_{i_j} + \sum_i q'_i g_i \\
 &= \sum_j h_j + \sum_i q'_i g_i \\
 &= \sum_{j=1}^{s-1} \left(\sum_{k=1}^j LC(h_k) \right) S(h_j, h_{j+1}) + \sum_i q'_i g_i \\
 &= \sum_{j=1}^{s-1} m_j \left(\sum_{k=1}^j LC(h_k) \right) S(g_{i_j}, g_{i_{j+1}}) + \sum_i q'_i g_i
 \end{aligned}$$

et $\max(LM(q'_i g_i)) < \mathbb{M}$. Par hypothèse, $\overline{S(g_{i_j}, g_{i_{j+1}})}^G = 0$. Donc l'algorithme de division multivariée donne

$$S(g_{i_j}, g_{i_{j+1}}) = \sum_{i=1}^r b_i^j g_i$$

Par définition de l'algorithme, chaque $b_i^j q_i$ est de multidegré au plus $mdeg(S(g_{i_j}, g_{i_{j+1}}))$. Mais alors

$$mdeg(m_j S(g_{i_j}, g_{i_{j+1}})) = mdeg(S(h_j, h_{j+1})) < \mathbb{M}$$

Donc

$$\begin{aligned}
 f &= \sum_{j=1}^{s-1} \left(\sum_{k=1}^j LC(h_k) \right) m_j S(g_{i_j}, g_{i_{j+1}}) + \sum_i q'_i g_i \\
 &= \sum_i c_i g_i
 \end{aligned}$$

CHAPITRE 1. PRÉLIMINAIRES SUR LES ANNEAUX DE POLYNÔMES, IDÉAUX, NOETHÉRIANITÉ

avec $LM(c_i g_i) < M$. Par récurrence sur la différence entre $LM(f) - M$, on peut conclure. □

Corollaire 1.4.1. (*Algorithme de Buchberger*) Soit $I = (f_1, \dots, f_r) \stackrel{\text{id}}{\subseteq} k[x_1, \dots, x_n]$. Posons $G^0 = \{f_1, \dots, f_r\}$ et pour $n \geq 1$, on définit

$$G^n = G^{n-1} \cup \left\{ \overline{S(f, g)}^{G^{n-1}} \mid f, g \in G^{n-1}, \overline{S(f, g)}^{G^{n-1}} \neq 0 \right\}$$

Alors il existe $N \in \mathbb{N}$ tel que $n \geq N \Rightarrow G^n = G^N$. Dans ce cas, G^N est une bdg de I .

Démonstration. Si $G^n = G^{n+1}$, alors par le critère de Buchberger G^n est une bdg. Il faut donc montrer que la suite (G^n) est stationnaire. Supposons le contraire, alors pour tout $n \geq 0$, $\exists f, g \in G^n$ tq $\overline{S(f, g)}^{G^n} \neq 0$. Par définition de l'algorithme de division multivariée, aucun des termes de $\overline{S(f, g)}^{G^n}$ n'est dans $(LT(G^n))$. En particulier, $LT(\overline{S(f, g)}^{G^n}) \notin (LT(G^n))$. On a donc $(LT(G^n)) \subsetneq (LT(G^{n+1}))$ et donc on obtiens une suite d'idéaux strictement croissante dans $k[x_1, \dots, x_n]$, contradiction. □

Rq 1.4.2. L'algorithme de Buchberger n'est pas optimal. Pour des versions optimisées, voir les algorithmes F4 et F5 (Faugère)

1.5 Bases de Gröbner réduites, unicité

Ex 1.5.1. $(x - y, y - z) = (x - z, y - z)$. Les deux couples de générateurs sont des bdg pour l'ordre lex.

1.5.1 Définition

Définition 1.5.1. (bdg réduite) Soit G une bdg de $I \stackrel{\text{id}}{\subseteq} k[x_1, \dots, x_n]$. Cette base est réduite si

1. Pour tout $g \in G$, $LC(g) = 1$
2. Pour tout $g, h \in G$ distincts, aucun monôme de g n'est divisible par $LT(h)$.

Théorème 1.5.1. Tout idéal $I \stackrel{\text{id}}{\subseteq} k[x_1, \dots, x_n]$ admet une unique bdg réduite.

Rq 1.5.1. La bdg réduite dépend de l'ordre monomial!

On aura besoin d'outils de réduction.

Lemme 1.5.1. Soit $G = \{g_1, \dots, g_r\}$ une bdg de I idéal.

1. Si $1 \leq i, j \leq r$ distincts sont tq $LT(g_i) \mid LT(g_j)$, alors $G \setminus \{g_j\}$ est une bdg de I
2. Si $h_1, \dots, h_r \in I$ sont tq $\text{mdeg}(h_i) = \text{mdeg}(g_i)$, alors $H = (h_1, \dots, h_r)$ est une bdg de I .

Démonstration. 1. Comme G est une bdg, $(LT(G)) = (LT(I))$. Maintenant si $LT(g_i) \mid LT(g_j)$, alors $(LT(G \setminus \{g_j\})) = (LT(G))$ et donc $G \setminus \{g_j\}$ est une bdg.
 2. $(LT(G)) = (LT(H))$ vu que $LM(G) = LM(H)$. □

Démonstration. (1.5.1) Soit $G = (g_1, \dots, g_r)$ une bdg de I .

1. Divisons chaque g_i par $LC(g_i)$. On peut donc supposer que $LC(g_i) = 1$.
2. Chaque fois que $LT(g_i) \mid LT(g_j)$, on peut toujours retirer g_j et toujours avoir une bdg. On peut donc supposer que $\forall i \neq j, LT(g_i) \nmid LT(g_j)$.
3. Enfin, pour chaque i , considérons $\bar{g}_i^{G \setminus \{g_i\}} \in I$, et par définition aucun monôme de $\bar{g}_i^{G \setminus \{g_i\}}$ n'est divisible par un des $LT(g_j)$, et $LT(\bar{g}_i^{G \setminus \{g_i\}}) = LT(g_i)$. Par le 2 du lemme, alors $(\bar{g}_1^{G \setminus \{g_1\}}, \dots, \bar{g}_r^{G \setminus \{g_r\}})$ est une bdg, qui de plus est réduite.

Ceci prouve l'existence d'une bdg réduite pour I . Reste à montrer l'unicité : soient G, G' deux bdg réduites de I . Soit $g \in G$, il existe $g' \in G'$ tel que $LT(g') \mid LT(g)$. De même, il existe $g'' \in G$ tel que $LT(g'') \mid LT(g')$, et ainsi $LT(g'') \mid LT(g)$, donc $g'' = g$, et donc $LT(g') = LT(g)$. Ainsi on a montré que $LT(G) = LT(G')$. Considérons maintenant $g - g' \in I$, en particulier $\overline{g - g'}^G = 0$. Notons que si $h \in G \setminus \{g\}$, alors aucun des termes de g n'est divisible par $LT(h)$. De même pour g' , car $LT(G) = LT(G')$. De même aucun monôme de $g - g'$ n'est divisible par $LT(g)$ car $LT(g) = LT(g')$ donc $LT(g - g') < LT(g)$. D'où $\overline{g - g'}^G = g - g' = 0$ donc $g = g'$. □

1.6 Théorie de l'élimination

1.6.1 Définition

Définition 1.6.1. Soit $E \subseteq k[x_1, \dots, x_n]$. On pose

1. $E_1 = E \cap k[x_2, \dots, x_n]$
2. $E_2 = E \cap k[x_3, \dots, x_n]$
3. ...
4. $E_{n-1} = E \cap k[x_n]$
5. $E_n = E \cap k$

|| Si $E = I$ est un idéal, les I_i sont appelés idéaux d'élimination de I .

Ex 1.6.1. $I = (x - y + 1, x + y)$. Alors $I_1 = (2y - 1)$. $I_2 = \{0\}$.

|| **Théorème 1.6.1.** (*Théorème d'élimination*) Soit $I \subseteq^{\text{id}} k[x_1, \dots, x_n]$, soit $<$ l'ordre lex avec $x_1 > \dots > x_n$. Soit G une bdg de I . Pour chaque $l \in \llbracket 1, n \rrbracket$, une base de Gröbner de I_l est G_l .

Démonstration. Clairement, $G_l \subseteq I_l$ donc $(LT(G_l)) \subseteq (LT(I_l))$. Il faut montrer \supseteq . Soit $f \in I_l$. Alors $f \in I$, d'où $LT(f) \in (LT(G))$. On sait que $f \in k[x_{l+1}, \dots, x_n]$. Soit $g \in G$ tq $LT(g) \mid LT(f)$. D'où $LT(g) \in k[x_{l+1}, \dots, x_n]$. Comme $<$ est l'ordre lex, on en déduit que $g \in k[x_{l+1}, \dots, x_n]$. Donc $g \in G_l$ et $LT(f) \in (LT(G_l))$. \square

Par conséquent, une bdg pour l'ordre lex contient des éléments qui font intervenir de moins en moins de variables.

1.6.2 Application 1 : Intersection d'idéaux

Problème : $I = (f_1, \dots, f_r)$, $J = (g_1, \dots, g_s)$. Calculer des générateurs de $I \cap J$. Pour cela, on ajoute une variable t .

Notation. Si $I \subseteq^{\text{id}} k[x_1, \dots, x_n]$ et $f \in k[t]$, on pose

$$fI = (fp \mid p \in I) \subseteq^{\text{id}} k[t, x_1, \dots, x_n]$$

|| **Théorème 1.6.2.** Avec les notations ci-dessus,

$$I \cap J = (tI + (1-t)J) \cap k[x_1, \dots, x_n]$$

Démonstration. \subseteq : Soit $f \in I \cap J$, alors $f = tf + (1-t)f \in (tI + (1-t)J)$, puis $f \in k[x_1, \dots, x_n]$.

\supseteq : Soit $f \in (tI + (1-t)J) \cap k[x_1, \dots, x_n]$. Posons

$$\begin{aligned} \varepsilon_\lambda : \quad k[t, x_1, \dots, x_n] &\rightarrow k[x_1, \dots, x_n] \\ h &\mapsto h(\lambda, x_1, \dots, x_n) \end{aligned}$$

Remarquons alors que $\varepsilon_0(tI) = \{0\}$, $\varepsilon_1(tI) = I$. De même, $\varepsilon_0((1-t)J) = J$, $\varepsilon_1((1-t)J) = \{0\}$. Ecrivons $f = f' + f''$ avec $f' \in tI$, $f'' \in (1-t)J$. Alors $\varepsilon_0(f) = \varepsilon_0(f'') \in J$. $\varepsilon_1(f) = \varepsilon_1(f') \in I$. Et $\varepsilon_0(f) = \varepsilon_1(f) = f$ vu que $f \in k[x_1, \dots, x_n]$. \square

Corollaire 1.6.1. *Si $I = (f_1, \dots, f_r)$, $J = (g_1, \dots, g_s)$. Alors une bdf de $I \cap J$ pour l'ordre lex est obtenue en calculant une bdg de $(tI + (1-t)J) \stackrel{\text{id}}{\subseteq} k[t, x_1, \dots, x_n]$ et en éliminant t (i.e. en prenant l'intersection avec $k[x_1, \dots, x_n]$).*

1.6.3 Application 2 : extension

Soit k un corps algébriquement clos. On veut montrer le théorème suivant :

Théorème 1.6.3. *(Théorème d'extension) Soit $I = (f_1, \dots, f_r) \stackrel{\text{id}}{\subseteq} k[x_1, \dots, x_n]$. Notons*

$$f_i(x_1, \dots, x_n) = g_i(x_2, \dots, x_n)x_1^{N_i} + h_i$$

où $\deg_{x_1} h_i < N_i$. Alors soit $(a_2, \dots, a_n) \in V(I_1)$ tel que $(a_2, \dots, a_n) \notin V(g_1, \dots, g_r)$, il existe $a_1 \in k$ tel que $(a_1, \dots, a_n) \in V(I)$.

Pour cela, nous aurons besoin des résultants.

Résultants

On veut une façon de déterminer si deux polynômes ont un facteur non trivial en commun. **Idée :** soient $f, g \in k[x]$ de degré $d, e > 0$ respectivement. Alors f et g ont un facteur commun non constant ssi $\exists \alpha, \beta \in k[x]$ tq

1. $\alpha, \beta \neq 0$
2. $\alpha f + \beta g = 0$
3. $\deg \alpha < e, \deg \beta < d$.

$f = \sum_{i=0}^d a_i x^i, g = \sum_{i=0}^e b_i x^i, \alpha = \sum_{i=0}^{e-1} \alpha_i x^i, \beta = \sum_{i=0}^{d-1} \beta_i x^i$. Il suffit de vérifier si

$$(\alpha_0 + \alpha_1 x + \dots + \alpha_{e-1} x^{e-1})f + (\beta_0 + \beta_1 x + \dots + \beta_{d-1} x^{d-1})g = 0$$

admet une solution non nulle en les α_i, β_i . Ce système est donné par la matrice de Sylvester

$$Syl(f, g, x) = \begin{bmatrix} \alpha_0 & 0 & \dots & 0 & \beta_0 & 0 & \dots & 0 \\ \alpha_1 & \alpha_0 & \ddots & \vdots & \beta_1 & \beta_0 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \alpha_1 & \ddots & 0 & \vdots & \beta_1 & \ddots & 0 \\ \alpha_{d-1} & \vdots & \ddots & \alpha_0 & \beta_{e-1} & \vdots & \ddots & \beta_0 \\ \alpha_d & \alpha_{d-1} & & \alpha_1 & \beta_e & \beta_{e-1} & & \beta_1 \\ 0 & \alpha_d & \ddots & \vdots & 0 & \beta_e & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \alpha_{d-1} & \vdots & \ddots & \ddots & \beta_{e-1} \\ 0 & \dots & 0 & \alpha_d & 0 & \dots & 0 & \beta_e \end{bmatrix} \in M_{d+e}(k)$$

|| **Définition 1.6.2.** Le résultant de f et g est $Res(f, g, x) := \det Syl(f, g, x)$

|| **Proposition 1.6.1.** $Res(f, g, x) = 0 \iff f$ et g ont un facteur non constant en commun.

|| **Proposition 1.6.2.** Fixons $d, e \geq 1$. Il existe $A, B \in \mathbb{Z}[X_0, \dots, X_d, Y_0, \dots, Y_e, x]$ tq pour tout $f, g \in k[x]$ avec $\deg f, \deg g = d, e$, on a

$$Res(f, g, x) = A(a_0, \dots, a_d, b_0, \dots, b_e, x)f + B(a_0, \dots, a_d, b_0, \dots, b_e, x)g$$

Démonstration. $Syl(f, g, x)$ est la matrice de l'application linéaire

$$\begin{aligned} \varphi : k[x]_{<e} \times k[x]_{<d} &\rightarrow k[x]_{<e+d} \\ (\alpha, \beta) &\mapsto \alpha f + \beta g \end{aligned}$$

dans les bases canoniques de $k[x]_{<e}, k[x]_{<d}$. Soit M la transposée de la comatrice de $Syl(f, g, x)$. Alors par définition,

$$Syl(f, g, x)M = Res(f, g, x)I_{d+e}$$

donc

$$Syl(f, g, x)M \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Res(f, g, x) \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

Maintenant M times vecteur est un vecteur dont les coord sont des polynômes évalués en les a_i et b_j . Ainsi

$$\varphi(P_0 + P_1X + \dots + P_{e-1}X^{e-1}, Q_0 + Q_1X + \dots + Q_{d-1}X^{d-1}) = Res(f, g, x)$$

où $P_i, Q_j \in \mathbb{Z}[a_i, b_j]$.

$$\Rightarrow (P_0 + P_1X + \dots + P_{e-1}X^{e-1})f + (Q_0 + Q_1X + \dots + Q_{d-1}X^{d-1})g = Res(f, g, x)$$

Ainsi on pose $A = P_0 + P_1X + \dots + P_{e-1}X^{e-1}$, $B = Q_0 + Q_1X + \dots + Q_{d-1}X^{d-1}$. □

Rq 1.6.1. La proposition et sa preuve restent vraies si on remplace k par un anneau commutatif.

Théorème d'extension

$f, g \in k[x_1, \dots, x_n]$, alors $\text{Res}(f, g, x_1) \in k[x_2, \dots, x_n]$. Notons $I = (f_1, \dots, f_r) \stackrel{\text{id}}{\subseteq} k[x_1, \dots, x_n]$, pour tout i

$$f_i = g_i(x_2, \dots, x_n)x_1^{N_1} + \text{termes de } \deg_{x_1} < N_1$$

|| **Lemme 1.6.1.** *Le théorème d'extension est vrai pour $n = 2$.*

Démonstration. Notons $\deg f_1 = d, \deg f_2 = e$. Alors il existe $A, B \in \mathbb{Z}[X_0, \dots, X_d, Y_0, \dots, Y_e, x_1, \dots, x_n]$. Alors

$$\begin{aligned} \text{Res}(f_1, f_2, x_1) = & A(a_0, \dots, a_d, b_0, \dots, b_e, x_2, \dots, x_n, x_1)f_1 + \\ & B(a_0, \dots, a_d, b_0, \dots, b_e, x_2, \dots, x_n, x_1)f_2 \end{aligned}$$

Le membre de droite de cette égalité est dans I , et $\text{Res}(f_1, f_2, x_1) \in k[x_1, \dots, x_n]$. Ainsi $\text{Res}(f_1, f_2, x_1) \in I \cap k[x_2, \dots, x_n] = I_1$. Soit $(c_2, \dots, c_n) \in V(I_1)$. En particulier, $\text{Res}(f_1, f_2, x_1)(c_2, \dots, c_n) = 0$. On cherche $c_1 \in k$ solution commune de $f_1(x_1, c_2, \dots, c_n) = 0$ et $f_2(x_1, c_2, \dots, c_n)$. Comme k est algébriquement clos, $f_1(x_1, c_2, \dots, c_n)$ et $f_2(x_1, c_2, \dots, c_n)$ ont un zéro commun si et seulement si leur pgcd est non trivial ssi leur résultat s'annule. Maintenant

$$\text{Res}(f_1(x_1, c_2, \dots, c_n), f_2(x_1, c_2, \dots, c_n), x_1) = \text{Res}(f_1(x_1, \dots, x_n), f_1(x_1, \dots, x_n), x_1)(c_2, \dots, c_n)$$

En effet, on a supposé que $(c_2, \dots, c_n) \notin V(g_1, g_2)$, et alors deux cas se présentent :

1. aucun des g_i ne s'annule en (c_2, \dots, c_n) , dans ce cas

$$\deg_{x_1} f_i(x_1, c_2, \dots, c_n) = \deg_{x_1} f(x_1, \dots, x_n)$$

et donc l'égalité précédente est vraie.

2. l'un des g_i s'annule en (c_2, \dots, c_n) . Sans perte de généralité, supposons que g_2 s'annule (et donc g_1 ne s'annule pas) en (c_2, \dots, c_n) . En remplaçant f_2 par $f'_2 = f_2 + x_1^N f_1$, avec $N \gg 0$ ($N \geq \deg_{x_1} f_2$), on se ramène au cas 1 en remarquant que f_1, f_2 ont une solution commune en c_1 si et seulement si f_1, f'_2 ont une solution commune en c_1 .

d'où $f_1(x_1, c_2, \dots, c_n)$ et $f_2(x_1, c_2, \dots, c_n)$ ont un zéro commun c_1 . □

|| **Définition 1.6.3.** Soient $f_1, \dots, f_r \in k[x_1, \dots, x_n]$. Considérons

$$u_2 f_2 + \dots + u_r f_r \in k[x_1, \dots, x_n, u_2, \dots, u_r]$$

Alors

$$\text{Res}(f_1, u_2 f_2 + \cdots + u_r f_r, x_1) = \sum_{\alpha \in \mathbb{N}^{r-1}} h_\alpha(x_2, \dots, x_n) u^\alpha \in k[x_2, \dots, x_n, u_2, \dots, u_r]$$

et les $h_\alpha \in k[x_1, \dots, x_n]$ sont les résultants généralisés de f_1, \dots, f_r par rapport à x_1 .

Démonstration. (Théorème d'extension) On cherche une racine commune aux $f_i(x_1, c_2, \dots, c_n)$. Le cas $r = 2$ a été fait dans le lemme 1.6.1. Ainsi supposons que $r \geq 3$, et supposons sans perte de généralité que $g_1(c_2, \dots, c_n) \neq 0$. On a

$$\text{Res}(f_1, u_2 f_2 + \cdots + u_r f_r, x_1) = \sum_{\alpha \in \mathbb{N}^{r-1}} h_\alpha(x_2, \dots, x_n) u^\alpha$$

Montrons que $h_\alpha \in I_1$, pour tout $\alpha \in \mathbb{N}^{r-1}$. Par la proposition, il existe

$$\tilde{A}, \tilde{B} \in \mathbb{Z}[u_2, \dots, u_r, x_1, \dots, x_n, X_0, \dots, X_d, Y_0, \dots, Y_e]$$

tq

$$A f_A + B(u_2 f_2 + \cdots + u_r f_r) = \text{Res}(f_1, u_2 f_2 + \cdots + u_r f_r, x_1) = \sum_{\alpha \in \mathbb{N}^{r-1}} h_\alpha(x_2, \dots, x_n) u^\alpha$$

où A, B sont des évaluations de \tilde{A} et \tilde{B} . Ecrivons

$$\begin{aligned} A &= \sum_{\alpha} A_\alpha u^\alpha \\ B &= \sum_{\alpha} B_\alpha u^\alpha \end{aligned}$$

Alors

$$\sum_{\alpha} h_\alpha u^\alpha = \sum_{\alpha} \underbrace{(A_\alpha f_1)}_{\in I} u^\alpha + \sum_{i=2}^r \sum_{\beta} \underbrace{(B_\beta f_i)}_{\in I} u^{\beta+e_i}$$

où $e_i = (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)$ (le 1 est à la i -ème position). Par comparaison des coeffs devant chaque u^α , on obtient que $h_\alpha \in I$ pour tout $\alpha \in \mathbb{N}^{r-1}$. Par définition, $h_\alpha \in k[x_2, \dots, x_n]$ donc $h_\alpha \in I_1$. En particulier, $h_\alpha(c_2, \dots, c_n) = 0$ pour tout $\alpha \in \mathbb{N}^{r-1}$.

1. Supposons que $g_2(c_2, \dots, c_n) \neq 0$ et $\deg_{x_1} f_2 > \max(\deg_{x_1}(f_i))_{3 \leq i \leq r}$. Alors

$$\deg_{x_1}(u_2 f_2 + \cdots + u_r f_r) = \deg_{x_1}((u_2 f_2 + \cdots + u_r f_r)(c_2, \dots, c_n))$$

Alors

$$0 = \text{Res}(f_1, u_2 f_2 + \cdots + u_r f_r, x_1)(c_2, \dots, c_n) = \\ \text{Res}(f_1(c_2, \dots, c_n), u_2 f_2(c_2, \dots, c_n) + \cdots + u_r f_r(c_2, \dots, c_n), x_1)$$

Alors $f_1(x_1, c_2, \dots, c_n)$ et $\sum_{i=2}^r u_i f_i(x_1, c_2, \dots, c_n)$ ont un facteur en commun non constant dans $k[u_2, \dots, u_r][x_1]$. Comme $f_1(x_1, c_2, \dots, c_n) \in k[x_1]$, ce facteur commun $D(x_1)$ est dans $k[x_1]$. En évaluant u_j en 1 et u_k en 0 pour $k \neq j$, on obtient que $D(x_1) \mid f_j(x_2, c_2, \dots, c_n)$ pour chaque j . Ainsi il existe $c_1 \in k$ tq $f_i(c_1, \dots, c_n) = 0$ pour tout i (on prend une racine de D , qui existe car $k = \bar{k}$).

2. On se ramène au cas 1 en remplaçant f_2 par $x_1^N f_1 + f_2$ avec N suffisamment grand. \square

1.6.4 Application 3 : variétés paramétrées

Une variété est $V(I)$, $I \subseteq k[x_1, \dots, x_n]$. Paramètres ? $x = t, y = 2t$ est une paramétrisation d'une variété $V(y - 2x)$. Donnons un autre exemple : $x = t^2, y = t^3$ est la paramétrisation de $V(y^2 - x^3)$. Un dernier exemple : $x = s^2 + t^2, y = s^2 - t^2, z = st$. Il est difficile de savoir directement si c'est une variété. Formalisme : on a des équations polynomiales

$$\begin{cases} x_1 = f_1(t_1, \dots, t_m) \\ \vdots \\ x_n = f_n(t_1, \dots, t_m) \end{cases}$$

De façon équivalente, on a un morphisme de variétés

$$F : \mathbb{A}^m \rightarrow \mathbb{A}^n \\ (t_1, \dots, t_m) \mapsto (f_1(t_1, \dots, t_m), \dots, f_n(t_1, \dots, t_m))$$

Question : quelle est la plus petite variété contenant $F(\mathbb{A}^m)$? Idée : considérer le graphe de $F : \{(t, F(t)) \in \mathbb{A}^m \times \mathbb{A}^n\}$. C'est l'ensemble $V(x_1 - f_1, \dots, x_n - f_n) \subseteq \mathbb{A}^m \times \mathbb{A}^n$. Considérons le diagramme commutatif

$$\begin{array}{ccc} & \mathbb{A}^m \times \mathbb{A}^n & \\ i \nearrow & & \searrow p \\ \mathbb{A}^m & \xrightarrow{F} & \mathbb{A}^n \end{array}$$

où i est l'inclusion

$$i : \mathbb{A}^m \rightarrow \mathbb{A}^m \times \mathbb{A}^n \\ t \mapsto (t, f(t))$$

et p la projection sur la deuxième coordonnée.

Théorème 1.6.4. (*Implicitisation*) Soit k un corps infini, notons $I = (x_i - f_i \mid 1 \leq i \leq n) \subseteq k[t_1, \dots, t_m, x_1, \dots, x_n]$. Alors $\overline{F(\mathbb{A}^m)} = V(I_m)$ où I_m est l'idéal d'élimination $I \cap k[x_1, \dots, x_n]$.

On montre d'abord le cas où $k = \bar{k}$.

Théorème 1.6.5. (*Théorème de clôture*) Supposons que k est algébriquement clos. Soit $I = (f_1, \dots, f_r) \subseteq k[x_1, \dots, x_n]$. Soit $1 \leq l \leq n$ un entier et considérons I_l . Enfin soit

$$\begin{aligned} \pi_l : \quad \mathbb{A}^n &\rightarrow \mathbb{A}^{n-l} \\ (x_1, \dots, x_n) &\mapsto (x_{l+1}, \dots, x_n) \end{aligned} \quad (1.1)$$

Alors $\overline{\pi_l(V(I))} = V(I_l)$.

Démonstration. Découle du nullstellensatz : déjà, $\pi_l(V(I)) \subseteq (I_l)$. En effet, si $(a_1, \dots, a_n) \in V(I)$, alors $\pi_l(a_1, \dots, a_n) = (a_{l+1}, \dots, a_n)$. Mais si $g \in I_l$, alors $g \in I$ donc $g(a_1, \dots, a_n) = 0$ puis g ne fait pas intervenir les l premières variables. Ainsi $(a_{l+1}, \dots, a_n) \in V(I_l)$. Soit $f \in I(\pi_l(V(I))) \subseteq k[x_{l+1}, \dots, x_n]$, puis considérons f comme élément de $k[x_1, \dots, x_n]$. Alors $f \in I(V(I))$ puisque f ne fait pas intervenir les l première variables. Ainsi $\exists N > 0$ tel que $f^N \in I$. Mais f ne fait pas intervenir les l premières variables, donc $f^N \in I_l$. et ainsi $f \in \sqrt{I_l} = I(V(I_l))$. Donc $I(\pi_l(V(I))) \subseteq I(V(I_l))$. On applique V :

$$V(I_l) \supseteq V(I(\pi_l(V(I)))) \supseteq V(I(V(I_l))) \supseteq V(\sqrt{I_l}) = V(I_l)$$

donc toutes ces inclusions sont des égalités. \square

Démonstration. (1.6.4)

Cas 1 : k algébriquement clos On veut montrer que $\overline{F(\mathbb{A}^n)} = V(I_m)$ où $I = (x_i - f_i)$. Le théorème de clôture appliqué à p et $V(I) : \overline{p(V(I))} = V(I_m)$. Mais $p(V(I)) = F(\mathbb{A}^n)$.

Cas 2 : k n'est pas algébriquement clos Soit \bar{k} sa clôture algébrique. Le morphisme $F : \mathbb{A}_k^m \rightarrow \mathbb{A}_k^n$ s'étend naturellement en un morphisme $\bar{F} : \mathbb{A}_{\bar{k}}^n \rightarrow \mathbb{A}_{\bar{k}}^m$ qui envoie \underline{t} sur $\underline{f}(\underline{t})$. Notons $\bar{I} = (x_i - f_i) \subseteq \bar{k}[x_1, \dots, x_n]$. Par ce qui précède, $\overline{\bar{F}(\mathbb{A}_{\bar{k}}^n)} = V((\bar{I})_m)$. Or les générateurs de $(\bar{I})_m$ dans une BDG pour l'ordre lex sont dans $k[x_1, \dots, x_n]$, et ainsi $(\bar{I})_m = \overline{I}_m$. Finalement, on a (comme précédemment) que $F(\mathbb{A}_k^m) \subseteq V(I_m)$. Supposons que $V(J)$ est une autre variété tq $F(\mathbb{A}_k^m) \subseteq V(J) \subseteq V(I_m)$ où $J \subseteq k[x_1, \dots, x_n]$. Prenons $g \in J$, alors $g \circ F \in k[t_1, \dots, t_m]$. Alors $g \circ F$ s'annule sur \mathbb{A}^m (car $F(\mathbb{A}_k^m) \subseteq V(J)$). Comme le corps est infini, $g \circ F = 0$. En particulier, $g \circ F$, vu comme élément de $\bar{K}[t_1, \dots, t_n]$ s'annule sur $\mathbb{A}_{\bar{k}}^m$ et est donc nul. Donc

$$\bar{F}(\mathbb{A}_{\bar{k}}^m) \subseteq V(\bar{J})$$

Or $\overline{\bar{F}(\mathbb{A}_{\bar{k}}^n)} = V(\bar{I}_m)$. Ainsi $V(\bar{I}_m) \subseteq V(\bar{J})$, donc $V(I_m) \subseteq V(J)$. \square

1.7 Changements de bases de Grobner

Définition 1.7.1. Soit $M \in M_{m,n}(\mathbb{R})$. On définit une relation $<_M$ sur \mathbb{N}^n de la façon suivante :

$$\alpha <_M \beta \iff M\alpha <_{lex} M\beta$$

Ex 1.7.1. Sur $k[x_1, x_2, x_3]$, I_3 convient pour $<_{lex}$,

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

convient pour $<_{deglex}$,

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

convient pour $<_{degrevlex}$.