

SÉMINAIRE DELANGE-PISOT-POITOU. THÉORIE DES NOMBRES

EUGÈNE MALEK

Matrices de compagnon généralisées

Séminaire Delange-Pisot-Poitou. Théorie des nombres, tome 5 (1963-1964), exp. n° 17,
p. 1-11

http://www.numdam.org/item?id=SDPP_1963-1964__5__A11_0

© Séminaire Delange-Pisot-Poitou. Théorie des nombres
(Secrétariat mathématique, Paris), 1963-1964, tous droits réservés.

L'accès aux archives de la collection « Séminaire Delange-Pisot-Poitou. Théorie des nombres » implique l'accord avec les conditions générales d'utilisation (<http://www.numdam.org/conditions>). Toute utilisation commerciale ou impression systématique est constitutive d'une infraction pénale. Toute copie ou impression de ce fichier doit contenir la présente mention de copyright.

NUMDAM

Article numérisé dans le cadre du programme
Numérisation de documents anciens mathématiques
<http://www.numdam.org/>

MATRICES DE COMPAGNON GÉNÉRALISÉES

par Eugène MALEK

1. Notations utilisées et rappel de quelques résultats connus.

Soit K un corps quelconque dont on précisera la nature par la suite. On désignera par $K[x]$ l'anneau des polynômes à coefficients dans K .

Soit $P(x) \in K[x]$, $P(x) = x^n - a_{n-1}x^{n-1} - \dots - a_1x - a_0$ un polynôme de degré n sur K ($a_i \in K$). On désignera par $(P(x))$ l'idéal principal de polynômes dans $K[x]$ engendré par $P(x)$.

Considérons l'anneau quotient $\bar{K}[x] = K[x]/(P(x))$. Les remarques suivantes sont immédiates.

1.1. - $\bar{K}[x]$ est une algèbre linéaire de degré n sur K avec pour base l'ensemble $\{1, x, x^2, \dots, x^{n-1}\}$. Autrement dit

$$\bar{K}[x] = \left\{ \sum_0^{n-1} b_i x^i \mid b_i \in K \right\}.$$

1.2. - K commutatif $\iff \bar{K}[x]$ commutatif.

1.3. - $\bar{K}[x]$ intègre $\iff P(x)$ est irréductible sur K . Si de plus K est commutatif, alors $\bar{K}[x]$ est isomorphe à un corps de rupture de $P(x)$ sur K .

Soit E un espace vectoriel de dimension n sur K , on désignera par $\mathcal{L}(E, E)$ l'ensemble des transformations linéaires de E dans E .

Soit $\tau \in \mathcal{L}(E, E)$ et $u \in E$; on désignera par $\{u\}$ le plus petit sous-espace vectoriel invariant par τ ,

$$\{u\} = [u, \tau u, \tau^2 u, \dots, \tau^i u, \dots]$$

engendré par u et τ . $\{u\}$ sera l'espace cyclique (relatif à τ) engendré par u .

L'espace E est cyclique (relatif à τ), et τ sera cyclique s'il existe un vecteur $v \in E$ qui engendre E , c'est-à-dire $\{v\} = E$. Dans ce cas, le polynôme minimal de τ est égal au polynôme minimal de τ relatif à v .

1.4. - On démontre que " $\tau \in \mathcal{L}(E, E)$ est cyclique \iff son polynôme minimal $P(x)$ est de degré n sur K ", donc s'écrit :

$$P(x) = x^n - a_{n-1} x^{n-1} - \dots - a_1 x - a_0 .$$

1.5. - De 1.4, on déduit facilement que

$$\tau \in \mathcal{L}(E, E) \text{ est cyclique} \iff \{\tau^0, \tau^1, \dots, \tau^{n-1}\}$$

est un ensemble linéairement indépendant sur K , où τ^0 est la transformation neutre.

Dans $\mathcal{L}(E, E)$, qui est un espace vectoriel de dimension n^2 sur K , on désignera par $K[\tau]$ l'anneau des expressions polynomiales en τ sur K , et par $K_0[\tau]$ l'ensemble des expressions polynomiales en τ qui sont égales à $0 \in \mathcal{L}(E, E)$.

1.6.- Dans $K[\tau]$, l'ensemble $K_0[\tau]$ est un idéal principal engendré par l'expression polynomiale $P(\tau)$, où $P(x)$ est le polynôme minimal de τ . On en déduit que l'anneau quotient

$$K[\tau]/(P(\tau)) = K[\tau]/K_0[\tau] = \overline{K}[\tau]$$

est une algèbre sur K avec multiplication modulo $P(\tau)$. Le degré de $\overline{K}[\tau]$ sur K est égal au degré du polynôme $P(x)$ sur K .

Dans tout ce qui suit on supposera que K est commutatif. On désignera par K_n l'espace des n -uplets sur K , par $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n\}$ la base orthonormale de K_n ,

$$\varepsilon_1 = (1, 0, \dots, 0), \dots, \varepsilon_i = (0, 0, \dots, 1, 0, \dots, 0), \dots, \varepsilon_n = (0, \dots, 1)$$

et par $\mathcal{L}(K_n, K_n)$ l'espace de transformations linéaires de K_n dans K_n . On désignera par $M(K_n, K_n)$ l'espace des matrices carrées d'ordre n sur K . On a donc

$$\mathcal{L}(K_n, K_n) \stackrel{\varphi_1}{\simeq} M(K_n, K_n),$$

c'est-à-dire les deux algèbres sont isomorphes par un isomorphisme φ_1 .

Pour une matrice carrée $A \in M(K_n, K_n)$ on désignera par $K[A]$ l'anneau des expressions polynomiales en A sur K , et par $K_0[A]$ l'ensemble des expressions polynomiales qui sont égales à la matrice nulle.

Dans $K[A]$ l'ensemble $K_0[A]$ est un idéal principal engendré par l'expression polynomiale $P(A)$, où $P(x)$ est le polynôme minimal de A . On en déduit que l'anneau quotient

$$K[A]/(P(A)) = K[A]/K_0[A] = \overline{K}[A]$$

est une algèbre commutative sur K , avec multiplication modulo $P(A)$. Pour

$\tau = \varphi_1(A)$, on a

$$K[\tau] \underset{\sim}{\overset{\varphi_1}{\simeq}} K[A] \quad \text{et} \quad \overline{K}[\tau] \underset{\sim}{\overset{\varphi_1}{\simeq}} \overline{K}[A].$$

1.8. - À chaque polynôme unitaire $P(x) = x^n - a_{n-1}x^{n-1} - \dots - a_1x - a_0$ de degré n sur K , on peut associer une matrice carrée d'ordre n dont le polynôme minimal est $P(x)$, et dont le polynôme caractéristique est $(-1)^n P(x)$. Cette matrice, qu'on appelle "matrice compagnon" de $P(x)$, est de la forme

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \\ a_0 & a_1 & \dots & \dots & a_{n-1} \end{pmatrix}$$

2. La matrice de compagnon généralisée.

2.1. - Soient $\tau \in \mathcal{L}(K_n, K_n)$ une transformation linéaire cyclique quelconque, et $P(x)$ son polynôme minimal ; alors l'algèbre commutative

$$K[\tau]/(P(\tau)) = K[\tau]/(0) = \overline{K}[\tau] = \{ \Phi \mid \Phi = \sum_0^{n-1} b_i \tau^i, \quad b_i \in K \}$$

est isomorphe à $\overline{K}[x]$ par l'isomorphisme

$$\Phi = \sum_0^{n-1} b_i \tau^i \xleftrightarrow{\varphi_2} \sum_0^{n-1} b_i x^i \in \overline{K}[x],$$

où la multiplication s'effectue modulo $P(\tau)$ et $P(x)$ respectivement.

En effet " τ cyclique $\Rightarrow \{1, \tau, \dots, \tau^{n-1}\}$ " est un ensemble linéairement indépendant sur K . Donc $K[\tau]$ est un espace vectoriel de dimension n sur K . D'où l'isomorphisme naturel des deux espaces vectoriels $K[\tau]$ et $K[x]$.

D'autre part, pour $\Phi_1, \Phi_2 \in K[\tau]$, le produit $\Phi_1 \cdot \Phi_2$ se ramène à $\Phi_3 \pmod{P(\tau)} \in K[\tau]$, en utilisant la formule $\tau^n = \sum_0^{n-1} a_i \tau^i$. De même, pour $\Phi_1(x), \Phi_2(x) \in \overline{K}[x]$, $\Phi_1(x) \cdot \Phi_2(x)$ se ramène à $\Phi_3(x) \pmod{P(x)} \in \overline{K}[x]$. D'où l'isomorphisme

$$\Phi_1(\tau) \cdot \Phi_2(\tau) \pmod{P(\tau)} \xleftrightarrow{\varphi_2} \Phi_1(x) \cdot \Phi_2(x) \pmod{P(x)}.$$

Donc si τ correspond à une certaine matrice $A \in M(K_n, K_n)$, on a

$$K[A] \underset{\sim}{\overset{\varphi_1}{\simeq}} K[\tau] \underset{\sim}{\overset{\varphi_2}{\simeq}} \overline{K}[x].$$

D'où l'isomorphisme $K[A] \xrightarrow{\varphi} \overline{K}[x]$, où $\varphi = \varphi_2 \circ \varphi_1$.

2.2. - La "matrice compagnon"

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \\ a_0 & a_1 & \dots & \dots & a_{n-1} \end{pmatrix}$$

associée au polynôme $P(x) = x^n - a_{n-1}x^{n-1} - \dots - a_1x - a_0$ est cyclique.

Puisque $\mathcal{L}(K_n, K_n) \xrightarrow{\varphi_1} M(K_n, K_n)$, il suffit de démontrer que la transformation linéaire T , correspondant à A , est cyclique. Or les lignes de A sont les coordonnées de transformés de vecteurs $\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n \in K_n$ par T . En effet on a

$$T\varepsilon_1 = \varepsilon_2 = (0, 1, 0, \dots, 0)$$

$$T\varepsilon_2 = \varepsilon_3 = (0, 0, 1, 0, \dots, 0)$$

...

$$T\varepsilon_n = a_0\varepsilon_1 + a_1\varepsilon_2 + \dots + a_{n-1}\varepsilon_n = (a_0, a_1, \dots, a_{n-1})$$

Ceci entraîne que $[\varepsilon_1, T\varepsilon_1, \dots, T^{n-1}\varepsilon_1] = \{\varepsilon_1\} = K_n$. D'où, d'après la définition, T est cyclique, et par conséquent A aussi.

Donc d'après 2.1.,

$$K[A] \xrightarrow{\varphi} \overline{K}[x],$$

où

$$K[A] = \{B ; B = \sum_0^{n-1} b_i A^i, b_i \in K\}.$$

2.3. - $B \in K[A] \implies B$ est engendré par récurrence de la manière suivante

$$B = \sum_0^{n-1} b_i A^i = \begin{pmatrix} b_0 & b_1 & \dots & b_i & \dots & b_{n-1} \\ b_{n-1}a_0 & b_{n-1}a_1 + b_0 & \dots & b_{n-1}a_i + b_{i-1} & \dots & b_{n-1}a_{n-1} + b_{n-2} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ b_{i1} & b_{i2} & \dots & b_{ii} & \dots & b_{in} \\ b_{in}a_0 & b_{in}a_1 + b_{i1} & \dots & b_{in}a_{i-1} + b_{i(i-1)} & \dots & b_{in}a_{n-1} + b_{i(n-1)} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \end{pmatrix}$$

c'est-à-dire dans la $(i + 1)$ -ième ligne, on a

$$b_{(i+1)j} = b_{in} a_{j-i} + b_{i(j-1)}, \text{ où } b_{i0} = 0 \quad (j = 1, 2, \dots, n).$$

En effet nous avons vu plus haut que, à T considéré comme transformation linéaire par rapport à la base $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n\}$, correspond A . Donc, à T^2 correspond A^2 , et en général à T^i correspond A^i ($i = 1, 2, \dots, n - 1$). Considérons donc la transformation linéaire $\sum_0^{n-1} b_i T^i$ par rapport à la base $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n\}$.

$$\left(\sum_0^{n-1} b_i T^i\right) \cdot \varepsilon_1 = \sum_0^{n-1} b_i \varepsilon_{i+1}$$

$$\left(\sum_0^{n-1} b_i T^i\right) \cdot \varepsilon_2 = \left(\sum_0^{n-1} b_i T^i\right) \cdot T \cdot \varepsilon_1 = \sum_0^{n-1} (b_{n-1} a_i + b_{i-1}) \cdot \varepsilon_{i+1},$$

où $b_{-1} = 0$.

Soit $\left(\sum_0^{n-1} b_i T^i\right) \varepsilon_k = \sum_{k=1}^n b_{ik} \varepsilon_k$, alors

$$\left(\sum_0^{n-1} b_i T^i\right) \cdot \varepsilon_{k+1} = \left(\sum_0^{n-1} b_i T^i\right) \cdot T \cdot \varepsilon_k = T \left(\sum_{k=1}^n b_{ik} \varepsilon_k\right) = \sum_{k=1}^n (b_{in} a_{k-1} + b_{i(k-1)}) \cdot \varepsilon_k,$$

où $b_{i0} = 0$.

Ce système équivaut à

$$\sum_0^{n-1} b_i T^i \begin{Bmatrix} \varepsilon_1 \\ \varepsilon_2 \\ \vdots \\ \varepsilon_n \end{Bmatrix} = \sum_0^{n-1} b_i A^i$$

et on constate que les coefficients sont ceux précédemment indiqués.

2.4. - Soient $B, C \in K[A]$, $B = (b_{ij})$, $C = (c_{ij})$, alors la multiplication $B.C$ s'effectue de la manière suivante :

Soit (b_{11}, \dots, b_{1n}) la première ligne de B , et soit

$$(b_{11}, \dots, b_{1n}) \cdot C = (d_{11}, \dots, d_{1n})$$

la première ligne de $D = B.C$.

D est engendré par récurrence à partir de (d_{11}, \dots, d_{1n}) de la manière indiquée dans 2.3.

En effet

$$B, C \in K[A] \implies B = \sum_1^n b_{1i} A^{i-1} \quad \text{et} \quad C = \sum_1^n c_{1i} A^{i-1}.$$

Or A correspond à T par rapport à la base $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n\}$. Donc B correspond à $\sum_1^n b_{1i} T^{i-1}$ et C correspond à $\sum_1^n c_{1i} T^{i-1}$ par rapport à la même base $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n\}$. D'où, puisque $K[T] \stackrel{\varphi_1^0}{\simeq} K[A]$, D correspond à

$$\left(\sum_1^n b_{1j} T^{j-1} \right) \left(\sum_1^n c_{1j} T^{j-1} \right)$$

par rapport à la base $\{\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n\}$.

Pour simplifier l'écriture, posons

$$\sum_1^n b_{1j} T^{j-1} = b(T) \quad \text{et} \quad \sum_1^n c_{1j} T^{j-1} = c(T).$$

On aura donc

$$b(T) c(T) = b_{11} c(T) + b_{12} c(T) \cdot T + \dots + b_{1n} c(T) \cdot T^{n-1}.$$

La première ligne de D sera

$$\begin{aligned} b(T) c(T) \cdot \varepsilon_1 &= b_{11} c(T) \cdot \varepsilon_1 + b_{12} c(T) \cdot T \cdot \varepsilon_1 + \dots + b_{1n} c(T) \cdot T^{n-1} \cdot \varepsilon_1 \\ &= b_{11} c(T) \cdot \varepsilon_1 + b_{12} c(T) \cdot \varepsilon_2 + \dots + b_{1n} c(T) \cdot \varepsilon_n \\ &= b_{11} \sum_1^n c_{1j} \varepsilon_j + b_{12} \sum_1^n c_{2j} \varepsilon_j + \dots + b_{1n} \sum_1^n c_{nj} \varepsilon_j \\ &= \sum_{j=1}^n b_{1j} \left(\sum_{k=1}^n c_{jk} \varepsilon_k \right) = (b_{11}, \dots, b_{1n}) \cdot C = (d_{11}, \dots, d_{1n}) \\ &= \sum_1^n d_{1j} \varepsilon_j = \left(\sum_1^n d_{1j} T^{j-1} \right) \cdot \varepsilon_1. \end{aligned}$$

La deuxième ligne de D sera

$$\begin{aligned} b(T) c(T) \cdot \varepsilon_2 &= b_{11} c(T) \cdot \varepsilon_2 + b_{12} c(T) \cdot T \cdot \varepsilon_2 + \dots + b_{1n} c(T) \cdot T^{n-1} \cdot \varepsilon_2 \\ &= b_{11} c(T) \cdot T \cdot \varepsilon_1 + b_{12} c(T) \cdot T \cdot \varepsilon_2 + \dots + b_{1n} c(T) \cdot T \cdot \varepsilon_n \\ &= \left(\sum_{j=1}^n d_{1j} T^{j-1} \right) \cdot T \cdot \varepsilon_1 = \left(\sum_{j=1}^n d_{1j} T^{j-1} \right) \cdot \varepsilon_2. \end{aligned}$$

De même la m -ième ligne sera

$$\left(\sum_1^n d_{1j} T^{j-1} \right) \cdot T^{m-1} \cdot \varepsilon_1 = \left(\sum_1^n d_{1j} T^{j-1} \right) \cdot \varepsilon_m.$$

On voit donc que ce système donne lieu au même type de récurrence que celui précisé en 2.3. Autrement dit, D est engendré par récurrence à partir de sa première ligne $(b_{11}, \dots, b_{1n})C = (d_{11}, \dots, d_{1n})$.

On voit facilement que la multiplication de deux telles matrices ne nécessite **qu'**au plus $2n^2 - n$ multiplications et $2n^2 - 3n + 1$ additions.

2.5. - L'inverse d'une matrice $B \in K[A]$, s'il existe, peut se déterminer de la manière suivante :

Soit $C = B^{-1} = (c_{ij})$, C est engendré par récurrence à partir de sa première ligne (c_{11}, \dots, c_{1n}) . Pour déterminer (c_{11}, \dots, c_{1n}) il suffit de résoudre le système d'équations linéaires

$$B^* \begin{pmatrix} c_{11} \\ \vdots \\ c_{1n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix},$$

où B^* est la transposée de B .

En effet soit $f(x)$ le polynôme minimal de B ,

$$f(x) = x^m - a_{m-1} x^{m-1} - \dots - a_1 x - a_0, \quad a_i \in K.$$

Donc

$$B^m - a_{m-1} B^{m-1} - \dots - a_1 B - a_0 I = 0 = \text{matrice nulle.}$$

Si B est inversible, alors

$$B^{-1} = 1/a_0 [B^{m-1} - a_{m-1} B^{m-2} - \dots - a_1 I].$$

D'où $B^{-1} \in K[A]$, et, d'après 2.3, est engendré par récurrence à partir de sa première ligne de la manière qui y est indiquée.

Or $B^{-1} = C = (c_{ij}) \Rightarrow (c_{11}, \dots, c_{1n})B = (1, 0, \dots, 0)$. Ceci équivaut à

$$B^* \begin{pmatrix} c_{11} \\ \vdots \\ c_{1n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \text{ où } B^* \text{ est la transposée de } B. \text{ D'où le résultat cherché.}$$

2.6. - La matrice $B = \sum_0^{n-1} b_i A^i \in K[A]$ est régulière si et seulement si $(\sum_0^{n-1} b_i x^i, P(x)) = 1$. Ceci permet donc de déterminer par isomorphisme le groupe G_0 des unités de $\overline{K}[A]$.

En effet, soient $\{\alpha_1, \dots, \alpha_n\}$ les racines de $(-1)^n P(x)$, alors

$$\left\{ \sum_0^{n-1} b_i \alpha_1^i, \dots, \sum_0^{n-1} b_i \alpha_n^i \right\}$$

seront les valeurs propres de B et $\det(B) = (-1)^n \prod_{j=1}^n \left(\sum_{i=0}^{n-1} b_i \alpha_j^i \right)$. Or
 $\left(\sum_0^{n-1} b_i x^i, P(x) \right) = d(x)$ de degré $> 0 \implies$ il existe un α_j ($j = 1, 2, \dots, n$)
 tel que $d(\alpha_j) = 0$. D'où, puisque $d(x) \mid \sum_0^{n-1} b_i x^i$,

$$\det(B) = (-1)^n \prod_{j=1}^n \left(\sum_{i=0}^{n-1} b_i \alpha_j^i \right) = 0$$

et B n'est pas régulière.

D'autre part

$$\left(\sum_0^{n-1} b_i x^i, P(x) \right) = 1 \implies \forall \alpha_j \quad (j = 1, 2, \dots, n) \quad \sum_{i=0}^{n-1} b_i \alpha_j^i \neq 0,$$

car

$$\sum_{i=0}^{n-1} b_i \alpha_j^i = 0 \implies \left(\sum_0^{n-1} b_i x^i, P(x) \right) \neq 1.$$

D'où $\det(B) \neq 0$ et B est régulière.

Remarquons qu'on pourra déduire le même résultat à partir de l'identité de Bezout.

2.7. - Remarque. Nous avons récemment démontré le résultat suivant : Pour une matrice carrée quelconque M d'ordre n , il existe $n+1$ matrices A_i d'ordre n du type défini dans 2.3, telles que $M = \sum_{i=1}^{n+1} A_i$.

3. Applications.

3.1. - A chaque élément $b(x) = \sum_0^{n-1} b_i x^i \in \overline{K}[x]$ correspond un polynôme (qu'on appellera polynôme normal de $b(x)$) qui est le polynôme caractéristique de $\sum_0^{n-1} b_i A^i = B \in K[A]$, où A est la "matrice compagnon" de $P(x)$.

Puisque les puissances de B s'obtiennent par récurrence, la méthode de Le Verrier permet, dans ce cas, de calculer rapidement le polynôme normal de $b(x)$ (à partir de la formule de Newton pour les traces

$$kc_k = s_k - c_1 s_{k-1} - \dots - c_{k-1} s_1 \quad (k = 1, 2, \dots, n),$$

où s_k est la trace de B^k). En particulier ceci donne une méthode efficace pour calculer le polynôme normal d'un nombre algébrique quelconque.

3.2. - Considérons $y = \sum y_i A^i \in K[A] = \mathbb{Q}[A]$, K étant dans ce cas le corps des rationnels, A la "matrice compagnon" de $P(x) \in \mathbb{Q}[x]$.

$\det(y)$ est une forme homogène de degré n en y_i ($i = 0, 1, 2, \dots, n-1$) à coefficients dans \mathbb{Q} .

D'après 2.6, $\det(y) = 0$ si et seulement si $(\sum_0^{n-1} y_i x^i, P(x)) \neq 1$. On en déduit que si $P(x)$ est irréductible alors la forme homogène $\det(y) = 0$ n'aura pas de solution rationnelle autre que zéro.

Par contre, si $P(x)$ est réductible, il y aura une infinité de solutions rationnelles et même une infinité de solutions qui sont des entiers rationnels.

En effet, tout n -uple $(y_0, y_1, \dots, y_{n-1})$ à coordonnées entières sera une solution si $(\sum_0^{n-1} y_i x^i, P(x)) \neq 1$.

3.3. - Supposons que K est un champs de Galois, $K = C.G(p^h) = C.G(g)$ et A est la "matrice compagnon" de $P(x)$ polynôme unitaire de degré n sur K , alors le nombre d'unités $B \in K[A]$ est égal à

$$U = g^n \prod_{i=1}^m (1 - (1/g^{\beta_i})) ,$$

où $P(x) = \prod_{i=1}^m P_i^{\alpha_i}(x)$ et $\partial^0 P_i(x) = \beta_i$, $P_i(x)$ ($i = 1, 2, \dots, m$) irréductible sur K . D'où "l'ordre du groupe des unités $G \subset \overline{K}[x] =$ l'ordre du groupe des unités $G' \subset K[A]$ " est égal à U .

G' est un sous-groupe commutatif du groupe \overline{G} d'automorphismes de l'espace vectoriel K^n , où l'ordre de \overline{G} est $\prod_{i=0}^{n-1} (g^n - g^i)$.

En effet on a vu plus haut que $\overline{K}[x] \cong K[A]$. Or d'après 2.6, $B = \sum_{i=0}^{n-1} b_i A^i$ est régulière si et seulement si $(\sum_{i=0}^{n-1} b_i x^i, P(x)) = 1$. Il suffit donc de déterminer le nombre d'unités de $\overline{K}[x]$. Nous allons donc démontrer que le nombre d'unités de $\overline{K}[x]$ est $g^n \prod_{i=1}^m (1 - (1/g^{\beta_i}))$, ceci par récurrence sur le nombre m de facteurs distincts et irréductibles de $P(x)$.

$m = 1 \xrightarrow{n-\beta_1} P(x) = P_1^{\alpha_1}(x) \implies$ le nombre d'éléments non nuls divisibles par $P_1(x)$ est $(g^{n-\beta_1} - 1)$.

Donc le nombre d'éléments de $\overline{K}[x]$ divisibles par $P_1(x)$ est

$$(g^{n-\beta_1} - 1) + 1 = g^{n-\beta_1} .$$

D'où, le nombre d'éléments relativement premiers à $P(x)$ est

$$g^n - g^{n-\beta_1} = g^n (1 - 1/g^{\beta_1}) = U .$$

$m = 2 \Rightarrow P(x) = P_1^{\alpha_1}(x) P_2^{\alpha_2}(x) \Rightarrow$ le nombre d'éléments non nuls divisibles par $P_1(x)$ est $g^{n-\beta_1} - 1$.

Le nombre d'éléments non nuls divisibles par $P_2(x)$ mais pas par $P_1(x) P_2(x)$ est

$$(g^{n-\beta_2} - 1) - (g^{n-\beta_1-\beta_2} - 1).$$

Donc le nombre d'éléments qui ne sont pas premiers à $P(x)$ est

$$(g^{n-\beta_1} - 1) + (g^{n-\beta_2} - 1) - (g^{n-\beta_1-\beta_2} - 1) + 1.$$

D'où le nombre d'éléments relativement premiers à $P(x)$ est

$$\begin{aligned} g^n - (g^{n-\beta_1} + g^{n-\beta_2}) + g^{n-\beta_1-\beta_2} \\ = g^n(1 - g^{-\beta_1} - g^{-\beta_2} + g^{-\beta_1-\beta_2}) = g^n(1 - g^{-\beta_1})(1 - g^{-\beta_2}) = U. \end{aligned}$$

$m = 3 \Rightarrow P(x) = P_1^{\alpha_1}(x) \cdot P_2^{\alpha_2}(x) \cdot P_3^{\alpha_3}(x) \Rightarrow$ le nombre d'éléments non nuls divisibles par $P_1(x)$ est $(g^{n-\beta_1} - 1)$.

Le nombre d'éléments non nuls divisibles par $P_2(x)$, mais pas par $P_1(x) P_2(x)$ est

$$(g^{n-\beta_2} - 1) - (g^{n-\beta_1-\beta_2} - 1).$$

Le nombre d'éléments non nuls divisibles par $P_3(x)$, mais par $P_1 P_3$, $P_2 P_3$, $P_1 P_2 P_3$ est

$$(g^{n-\beta_3} - 1) - (g^{n-\beta_1-\beta_3} - 1) - (g^{n-\beta_2-\beta_3} - 1) + (g^{n-\beta_1-\beta_2-\beta_3} - 1).$$

Donc le nombre d'éléments qui ne sont pas premiers à $P(x)$ est

$$g^{n-\beta_1} + g^{n-\beta_2} + g^{n-\beta_3} - g^{n-\beta_1-\beta_3} - g^{n-\beta_2-\beta_3} + g^{n-\beta_1-\beta_2-\beta_3}.$$

D'où le nombre d'éléments relativement premiers à $P(x)$ est

$$\begin{aligned} g^n - [g^{n-\beta_1} + g^{n-\beta_2} + g^{n-\beta_3} - g^{n-\beta_1-\beta_3} - g^{n-\beta_2-\beta_3} + g^{n-\beta_1-\beta_2-\beta_3}] \\ = g^n[1 - g^{-\beta_1} - g^{-\beta_2} - g^{-\beta_3} + g^{-\beta_1-\beta_3} + g^{-\beta_1-\beta_3} + g^{-\beta_2-\beta_3} - g^{-\beta_1-\beta_2-\beta_3}] \\ = g^n(1 - g^{-\beta_1})(1 - g^{-\beta_2})(1 - g^{-\beta_3}) = U. \end{aligned}$$

Supposons que la formule soit vraie pour $P(x) = \prod_{i=1}^{m-1} P_i^{\alpha_i}(x)$ avec $\partial^0 P_i(x) = \beta_i$, et démontrons-la pour $P(x) = \prod_{i=1}^m P_i^{\alpha_i}(x)$ avec $\partial^0 P_i(x) = \beta_i$, ($i = 1, 2, \dots, m$).

Le nombre d'éléments non nuls divisibles par $P_m(x)$, mais relativement premiers à $P_1(x) P_2(x) \dots P_{m-1}(x)$ est égal à

$$(g^{n-\beta_m} - 1) - \left(\sum_{i=1}^{m-1} g^{n-\beta_m-\beta_i} - 1 \right) + \left(\sum_{\substack{i,j=1 \\ i \neq j}}^{m-1} g^{n-\beta_m-\beta_i-\beta_j} - 1 \right) \\ - \dots + (-1)^{m-1} (g^{n-\sum_{i=1}^m \beta_i} - 1) = g^{n-\beta_m} \prod_{i=1}^{m-1} (1 - g^{-\beta_i}) .$$

Donc le nombre d'éléments qui ne sont pas relativement premiers à $P(x)$ est

$$g^n - g^n \prod_{i=1}^{m-1} (1 - g^{-\beta_i}) + g^{n-\beta_m} \prod_{i=1}^{m-1} (1 - g^{-\beta_i}) .$$

D'où le nombre d'éléments relativement premiers à $P(x)$ est

$$g^n - [g^n - g^n \prod_{i=1}^{m-1} (1 - g^{-\beta_i}) + g^{n-\beta_m} \prod_{i=1}^{m-1} (1 - g^{-\beta_i})] \\ = g^n \prod_{i=1}^{m-1} (1 - g^{-\beta_i}) [1 - g^{-\beta_m}] = g^n \prod_{i=1}^m (1 - g^{-\beta_i}) = U .$$

D'où le résultat cherché.
