

G. FONTENÉ

**Semi-invariants d'un polynôme**

*Nouvelles annales de mathématiques 4<sup>e</sup> série*, tome 11  
(1911), p. 337-340

[http://www.numdam.org/item?id=NAM\\_1911\\_4\\_11\\_\\_337\\_0](http://www.numdam.org/item?id=NAM_1911_4_11__337_0)

© Nouvelles annales de mathématiques, 1911, tous droits réservés.

L'accès aux archives de la revue « Nouvelles annales de mathématiques » 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/>

[B4b]

## SEMI-INVARIANTS D'UN POLYNOME;

PAR M. G. FONTENÉ.

1. On appelle *semi-invariants d'un polynome X* les fonctions entières des coefficients qui ne sont pas altérées par la substitution  $y = x + h$ , ou encore qui dépendent seulement des différences des racines, de la forme de la figure formée par les points-racines. Pour un polynome de degré  $m$ , le nombre des semi-invariants distincts est  $m$ , en comptant comme semi-invariant le coefficient de  $x^m$ .

On peut former comme il suit un système complet de semi-invariants. Soit

$$X_m = ax^m + \frac{m}{1} bx^{m-1} + \frac{m(m-1)}{1.2} cx^{m-2} + \dots;$$

les quotients des dérivées par  $m, m(m-1), \dots$  sont

$$X_{m-1} = ax^{m-1} + \frac{(m-1)}{1} bx^{m-2} \\ + \frac{(m-1)(m-2)}{1.2} cx^{m-3} + \dots,$$

.....

$$X_2 = ax^2 + 2bx + c,$$

$$X_1 = ax + b,$$

$$X_0 = a.$$

Si l'on pose

$$U = ax + b,$$

d'où

$$x = \frac{-b}{a} + \frac{U}{a},$$

le polynome  $X_m$  se transforme en un polynome en  $U$  donné par la formule de Taylor, savoir

$$X_m \left( \frac{-b}{a} \right) + \frac{m}{1} \frac{U}{a} X_{m-1} \left( \frac{-b}{a} \right) + \dots \\ + \frac{m(m-1 \dots 3)}{1.2 \dots (m-2)} \frac{U^{m-2}}{a^{m-2}} X_2 \left( \frac{-b}{a} \right) + \frac{U^m}{a^m} \times a,$$

sans terme en  $U^{m-1}$ ; on a donc, en multipliant par  $a^{m-1}$ ,

$$a^{m-1} X_m = U^m + \frac{m(m-1)}{1.2} \gamma U^{m-2} \\ + \frac{m(m-1)(m-2)}{1.2.3} \delta U^{m-3} + \dots,$$

$\gamma, \delta, \dots$  étant les expressions qu'on obtient en remplaçant  $x$  par  $\frac{-b}{a}$  dans les polynomes

$$ax^2 + 2bx + c, \\ ax^3 + 3bx^2 + 3cx + d, \\ \dots \dots \dots$$

et en multipliant les résultats par  $a, a^2, \dots$ ; on a ainsi

$$\gamma = (b^2 - 2b^2) + a.c, \\ \delta = (-b^3 + 3b^3) - 3ab.c + a^2.d, \\ \dots \dots \dots$$

ou, en mettant  $a$  en tête de la suite,

$$a, \\ \gamma = a.c - b^2, \\ \delta = a^2.d - 3ab.c + 2b^3, \\ \epsilon = a^3.e - 4a^2b.d + 6ab^2.c - 3b^4, \\ \dots \dots \dots$$

Or  $\frac{U}{a}$  est l'excès de  $x$  sur la moyenne arithmétique  $\frac{-b}{a}$  des racines du polynome  $X$ ; quand on fait la sub-

stitution  $y = x + h$ , la moyenne arithmétique des racines du polynome en  $y$  est  $\frac{-b}{a} + h$ , et l'excès de  $y$  ou  $x + h$  sur cette moyenne est encore  $\frac{U}{a}$ . Il suit de là que  $\alpha, \gamma, \delta, \varepsilon, \dots$  forment un système de semi-invariants, qui sont d'ailleurs distincts et en nombre  $m$ .

2. Tout invariant relatif à une valeur de  $m$  s'exprime en fonction des semi-invariants correspondants, et devient un semi-invariant pour les valeurs plus élevées de  $m$ . On a, pour  $m = 4$ , les invariants

$$\begin{aligned} S &= ae - 4bd + 3c^2, \\ T &= ace + 2bcd - ad^2 - eb^2 - c^3; \end{aligned}$$

si on les prend sur le polynome en  $U$ , qui n'a pas de terme en  $U^3$ , on a

$$\begin{aligned} a^2 S &= \varepsilon + 3\gamma^2, \\ a^3 T &= \gamma\varepsilon - \delta^2 - \gamma^3; \end{aligned}$$

pour la première formule, par exemple, comme on a remplacé  $x$  par  $\frac{U-b}{a}$ ,  $S$  a été divisé par  $a^4$ , mais on a multiplié ensuite chaque coefficient par  $a^3$ , de sorte que  $S$  a été multiplié par  $a^2$ . On pourra donc, à partir de  $m = 4$ , employer un système de semi-invariants comprenant

$$\alpha, \gamma, \delta, (S, T);$$

bien entendu, ces cinq quantités sont liées par une relation qu'on obtient en éliminant  $\varepsilon$  entre les deux formules ci-dessus : cette relation est

$$a^2(\gamma S - aT) = 4\gamma^3 + \delta^2.$$

Pour  $m = 4$ , le polynome en  $U$  peut s'écrire

$$U^4 + 6\gamma U^2 + 4\delta U + (a^2 S - 3\gamma^2).$$

3. Je me propose d'appliquer les semi-invariants à la discussion des équations de degré 2, 3, 4, 5 au point de vue des racines multiples, et d'utiliser la transformation  $U = ax + b$  pour la réduction de l'intégrale  $\int \frac{1}{X^2} dx$ , X étant un polynôme du quatrième degré.