

# Polynômes

**Réponse 1.**  $d(P + Q) \leq \max(d(P), d(Q))$  et, de plus, si  $d(P) \neq d(Q)$ , alors  $d(P + Q) = \max(d(P), d(Q))$ .

(Si  $d(P) = d(Q)$ , alors l'égalité n'est pas certaine, et si on a besoin de déterminer le degré de  $P + Q$ , on regarde les coefficients respectifs de  $P$  et  $Q$ ... Les coefficients dominants s'annulent-ils ?)

En revanche, le produit est plus facile puisqu'on a toujours  $d(P \times Q) = d(P) + d(Q)$ .

**Réponse 2.** Une base de  $\mathbb{K}_n[X]$  est sa base canonique  $(1, X, \dots, X^n)$ , mais également toute famille de polynômes  $(P_0, \dots, P_n)$  telle que pour tout  $k$ ,  $d(P_k) = k$  (théorème des degrés étagés)

Bien sûr la dimension  $n + 1$  de  $\mathbb{K}_n[X]$  s'en déduit.

**Réponse 3.**

1. Comme  $\mathbb{K}_n[X]$  est de dimension finie  $n + 1$  et que  $(L_0, \dots, L_n)$  compte  $n + 1$  vecteurs, il suffit d'en montrer la liberté or, si  $(\lambda_0, \dots, \lambda_n) \in \mathbb{K}^{n+1}$  est tel que  $\lambda_0 \cdot L_0 + \dots + \lambda_n \cdot L_n = 0$ , alors  $(\lambda_0 \cdot L_0 + \dots + \lambda_n \cdot L_n)(x_k) = \lambda_k = 0$  et ce pour tout  $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$  et donc  $(L_0, \dots, L_n)$  est bien une base de  $\mathbb{K}_n[X]$ .
2. Analyse-synthèse :  $P$  s'écrit sous la forme  $p_0 \cdot L_0 + \dots + p_n \cdot L_n$  et il n'y a plus qu'à déterminer les  $p_k$  : on calcule de part et d'autre l'image de  $x_k$  et on obtient  $p_k = P(x_k)$  et les coordonnées de  $P$  sont donc  $(P(x_0), \dots, P(x_n))$ .
3. De la question précédente, on reconnaît le polynôme constant 1.

Vous l'aurez reconnu, il s'agit là des polynômes interpolateurs de Lagrange

**Réponse 4.** Etant donnés  $A \in \mathbb{K}[X]$  et  $B \in \mathbb{K}[X] \setminus \{0\}$ , alors il existe  $(Q, R) \in \mathbb{K}[X]^2$  unique tel que  $A = BQ + R$  et  $d(R) < d(B)$ .  $Q$  est appelé le quotient de la division euclidienne de  $A$  par  $B$ , et  $R$  le reste.

**Réponse 5.**  $A \times (A - 3I_p) = -2I_p$  et on en déduit que  $A$  est inversible d'inverse  $\frac{1}{2}(3I_p - A)$ .

Soit  $n \in \mathbb{N}$ , la division euclidienne de  $X^n$  par  $X^2 - 3X + 2$  s'écrit :

$$X^n = (X^2 - 3X + 2)Q(X) + R(X)$$

où  $d(R) < 2$ . De plus, en remplaçant  $X$  par 1 et 2 (ce sont les racines de  $X^2 - 3X + 2$ ) il vient  $R(1) = 1$  et  $R(2) = 2^n$  et donc  $R(X) = (2^n - 1)X + 2 - 2^n$  et enfin, en remplaçant  $X$  par  $A$ , on obtient  $A^n = (2^n - 1)A + (2 - 2^n)I_p$ .

**Réponse 6.** Soit  $P \in \mathbb{K}[X]$  et  $a \in \mathbb{K}$ , alors  $P(a + X) = \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{P^{(n)}(a)}{n!} X^n$  et  $P(X) = \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{P^{(n)}(a)}{n!} (X - a)^n$

**Réponse 7.** Si et seulement l'une des conditions suivantes (équivalentes) est satisfaite :

- i.  $(X - \lambda)^m$  divise  $P$  mais  $(X - \lambda)^{m+1}$  ne divise pas  $P$
- ii. Il existe  $Q \in \mathbb{K}[X]$  tel que  $P(X) = (X - \lambda)^m Q(X)$  et  $Q(\lambda) \neq 0$
- iii.  $P(\lambda) = \dots = P^{(m-1)}(\lambda) = 0$  et  $P^{(m)}(\lambda) \neq 0$ .

N.B. : si  $m = 1$ , on parle de racine simple, si  $m = 2$ , de racine double...

**Réponse 8.** C'est un polynôme non constant et dont les diviseurs sont les polynômes constants non nuls et les polynômes qui lui sont associés.

**Réponse 9.** Les polynômes de degré 1 (et seulement ceux-ci, en vertu du théorème de d'Alembert-Gauss)

**Réponse 10.** Les polynômes de degré 1 et les polynômes de degré 2 dont les racines (distinctes) sont complexes conjuguées.

**Réponse 11.** Un polynôme qui admet, comptées avec leurs multiplicités, exactement autant de racines que son degré, autrement dit un polynôme qui s'écrit sous la forme  $\lambda(X - \lambda_1)^{m_1} \cdots (X - \lambda_n)^{m_n}$

**Réponse 12.** On remarque que  $P(X) = a_n(X - \lambda_1) \cdots (X - \lambda_n)$  et le coefficient constant de  $P$  vaut donc  $a_n \prod (-\lambda_k)$  et le coefficient selon  $X^{n-1}$  vaut quant à lui  $-a_n(\sum \lambda_k)$  et on en déduit que  $\sum \lambda_k = -\frac{a_{n-1}}{a_n}$ ,  $\prod \lambda_k = (-1)^n \frac{a_0}{a_n}$ .

**Réponse 13.** Oui,  $(z_1, z_2)$  est solution si et seulement si  $z_1$  et  $z_2$  sont les racines du polynôme  $X^2 - SX + P$  et ce polynôme admet bien toujours sur  $\mathbb{C}$  deux racines (éventuellement confondues) et notre système admet donc, en général, deux couples solutions (obtenus en échangeant leurs deux composantes).

**Solution 1.** Raisonner sur le degré est essentiel ici. On établit sans peine que pour tout  $P \in \mathbb{K}_n[X]$ , alors  $d(f(P)) = d(P)$ . On peut alors conclure en remarquant que  $\text{Ker}(f) = \{0\}$  et que  $\mathbb{K}_n[X]$  est de dimension finie  $n + 1$ .

On peut aussi conclure en notant que la famille  $(f(1), f(X), \dots, f(X^n))$  forme alors, en vertu du théorème des degrés étagés, une base de  $\mathbb{K}_n[X]$ .  $f$  transformant une base de  $\mathbb{K}_n[X]$  en une autre base de  $\mathbb{K}_n[X]$  en est alors un automorphisme.

Avec une matrice :  $\text{Mat}_{(1, X, \dots, X^n)}(f) = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & -2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & 1 & \ddots & 0 \\ \vdots & & & \ddots & -n \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 & 1 \end{pmatrix}$  et cette matrice, triangulaire supérieure de coefficients diagonaux

tous non nuls est inversible. (On peut aussi, si on veut, remarquer que son déterminant vaut 1)

enfin, pour déterminer un antécédent de  $Q \in \mathbb{K}_n[X]$ , on note que  $f(Q) = Q - Q'$ , puis  $f(Q + Q') = Q - Q''$  et ainsi on devine que  $f(Q + Q' + \cdots + Q^{(n)}) = Q - Q^{(n+1)} = Q$  car, sachant  $d(Q) \leq n$  on a  $Q^{(n+1)} = 0$ .