

Formes de Hankel

Geoffrey Deperle

Leçons associées :

- 144 : Racines d'un polynôme. Fonctions symétriques élémentaires. Exemples et applications.
- 151 : Dimension d'un espace vectoriel (on se limitera au cas de la dimension finie). Rang. Exemples et applications.
- 159 : Formes linéaires et dualité en dimension finie. Exemples et applications.
- 171 : Formes quadratiques réelles. Coniques. Exemples et application.

Le but de ce développement est de montrer le théorème suivant :

Théorème. Soit P un polynôme réel de degré n unitaire, soit x_1, \dots, x_t ses racines distinctes avec x_k de multiplicité $m_k \in \mathbb{N}$. En notant $s_k = m_1 x_1^k + \dots + m_t x_t^k$ les sommes de Newton. La forme quadratique $\sigma : (z_0, \dots, z_{n-1}) \mapsto \sum_{0 \leq i, j \leq n-1} s_{i+j} z_i z_j$ définit une forme quadratique sur \mathbb{R}

de signature $(\frac{t+r}{2}, \frac{t-r}{2})$ avec

- r le nombre de racines réelles de P
- t le nombre de racines distinctes de P

Ainsi en notant $\text{sgn}(\sigma_{\mathbb{R}}) = (p, q)$, on a $r = p - q$.

Preuve : $\sigma_{\mathbb{C}}$ est un polynôme homogène de degré 2 sur \mathbb{C} donc définit une forme quadratique sur \mathbb{C} . De plus, les s_k sont des polynômes symétriques en les n -racines (avec multiplicité) de P donc ce sont des combinaisons \mathbb{Z} -linéaires des fonctions symétriques élémentaires en les racines. Or, comme P est unitaire, les fonctions symétriques élémentaires sont au signe près les coefficients de P sont réelles.

Ainsi, $\sigma_{\mathbb{C}}$ définit une forme quadratique $\sigma_{\mathbb{R}}$ sur \mathbb{R}^n . Notons (p, q) sa signature.

Étape 1 : Montrons que le rang de $\sigma_{\mathbb{R}}$ est t , le nombre de racines distinctes de P .

Décomposons $\sigma_{\mathbb{R}}$ selon une base bien choisie.

Soit φ_k la forme linéaire sur \mathbb{C}^n donnée par :

$$\varphi_k(z_0, \dots, z_{n-1}) = z_0 + x_k z_1 + x_k^2 z_2 + \dots + x_k^{n-1} z_{n-1}$$

Montrons que les $(\varphi_k)_{k \in [1, t]}$ sont libres sur \mathbb{C} :

On a $\varphi_k = e_0^* + x_k e_1^* + \dots + x_k^{n-1} e_{n-1}^*$. Donc la matrice des φ_k dans la base duale $(e_0^*, \dots, e_{n-1}^*)$ est

$$\begin{pmatrix} 1 & \dots & \dots & 1 \\ x_0 & & & x_t \\ \vdots & & & \vdots \\ x_0^{n-1} & \dots & \dots & x_t^{n-1} \end{pmatrix}$$

C'est une matrice extraite d'une matrice de Vandermonde inversible car les x_k sont distincts donc elle est de rang t donc les φ_k sont libres.

De plus, le coefficient de $z_i z_j$ dans $\sum_{k=1}^t m_k \varphi_k^2$ vaut
$$\begin{cases} \sum_{k=1}^t 2m_k x_k^i x_k^j = \sum_{k=1}^t 2m_k m_k^{i+j} = 2s_{i+j} & \text{si } i \neq j \\ \sum_{k=1}^t m_k x_k^{2i} = s_{i+j} & \text{si } i = j \end{cases}$$

D'où

$$\sigma = \sum_{k=1}^t m_k \varphi_k^2$$

Ainsi, $\text{rg}_{\mathbb{C}} \sigma = t$ car les φ_k sont indépendants. Or, par invariance du rang par extension de corps, le rang de la matrice (complexe) de σ est le même rang que la matrice (réelle) de $\sigma_{\mathbb{R}}$ donc $\text{rg}_{\mathbb{R}} \sigma = t = p + q$.

Étape 2 : Calculons la signature $\sigma_{\mathbb{R}}$

En décomposant selon les racines réelles et non réelles :

$$\sigma = \sum_{k \in R} m_k \varphi_k^2 + \sum_{k \in I} m_k \varphi_k^2$$

avec $R = \{k \in \llbracket 1, t \rrbracket, x_k \in \mathbb{R}\}$ et $I = \llbracket 1, t \rrbracket \setminus R$.

Or, si x_k est racine de P non réelle, \bar{x}_k est racine de P avec la même multiplicité donc si J est une partie de I tel que $|J| = \frac{|I|}{2}$,

$$\sigma = \sum_{k \in R} m_k \varphi_k^2 + \left(\sum_{k \in J} m_k \varphi_k^2 + \sum_{k \in J} m_k \bar{\varphi}_k^2 \right)$$

Or, $\forall z \in \mathbb{C}, z^2 + \bar{z}^2 = 2\text{Re}(z)^2 - 2\text{Im}(z)^2$,

$$\sigma = \sum_{k \in R} m_k \varphi_k^2 + 2 \sum_{k \in J} m_k (\text{Re}(\varphi_k)^2 + \text{Im}(\varphi_k)^2)$$

Cette décomposition constitue une décomposition de $\sigma_{\mathbb{R}}$ comme combinaison linéaire des carrés de t formes réelles $\varphi_k, k \in R, \text{Re}(\varphi_k), \text{Im}(\varphi_k), k \in J$. Montrons que ces formes linéaires sont indépendantes. Quitte à ré-ordonner, supposons x_1, \dots, x_r les racines réelles de P et x_{r+1}, \dots, x_{r+s} les racines non réelles de P . La matrice de la famille $(\varphi_k, k \in R, \text{Re}(\varphi_k), \text{Im}(\varphi_k), k \in J)$ dans la base duale est

$$\begin{pmatrix} 1 & \dots & 1 & 1 & \dots & 1 & 0 & \dots & 0 \\ x_1 & \dots & x_r & \text{Re}(x_{r+1}) & \dots & \text{Re}(x_{r+s}) & \text{Im}(x_{r+1}) & \dots & \text{Im}(x_{r+s}) \\ \vdots & & \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & & \vdots \\ x_1^{n-1} & & x_r^{n-1} & \text{Re}(x_{r+1}^{n-1}) & \dots & \text{Re}(x_{r+s}^{n-1}) & \text{Im}(x_{r+1}^{n-1}) & \dots & \text{Im}(x_{r+s}^{n-1}) \end{pmatrix}$$

Donc en effectuant pour tout $j \in \llbracket r+1, r+s \rrbracket, C_j \leftarrow C_j + iC_{j+s}$, on obtient la matrice

$$\begin{pmatrix} 1 & \dots & 1 & 1 & \dots & 1 & 0 & \dots & 0 \\ x_1 & \dots & x_r & x_{r+1} & \dots & x_t & \text{Im}(x_{r+1}) & \dots & \text{Im}(x_{r+s}) \\ \vdots & & \vdots & \vdots & & \vdots & \vdots & & \vdots \\ x_1^{n-1} & & x_r^{n-1} & x_{r+1}^{n-1} & \dots & x_t^{n-1} & \text{Im}(x_{r+1}^{n-1}) & \dots & \text{Im}(x_{r+s}^{n-1}) \end{pmatrix}$$

La matrice extraite en extrayant les t premières colonnes et les t premières lignes est une matrice extraite d'une matrice de Vandermonde associée à la famille x_1, \dots, x_t distincts donc le rang (complexe) de cette famille est t donc par invariance du rang par extension de corps, la famille $(\varphi_k, k \in R, \text{Re}(\varphi_k), \text{Im}(\varphi_k), k \in J)$ est de rang t donc indépendante.

Comme les m_k sont strictement positifs, $\text{sgn}(\sigma_{\mathbb{R}}) = (|R| + |J|, |J|)$. Comme $|J| = \frac{t-r}{2}$, on obtient le résultat. \square

Annexe

Pour mettre en pratique cette méthode de dénombrement de racines :

- On calcule les sommes de Newton algorithmiquement grâce à la formule les reliant aux fonction symétriques élémentaires donc aux coefficients de P (sans avoir à calculer les racines).
- On dispose de deux méthodes pour calculer la signature : l'algorithme de Gauss et le critère de Sylvester.

Application pour les polynômes de degré 2

Soit $P = aX^2 + bX + c = a(X^2 + \frac{b}{a}X + \frac{c}{a})$ de racines complexes α_1, α_2 .

On a $s_0 = 1 + 1, s_1 = \alpha_1 + \alpha_2 = \frac{-b}{a}, s_2 = \alpha_1^2 + \alpha_2^2 = (\alpha_1 + \alpha_2)^2 - 2\alpha_1\alpha_2 = \frac{b^2 - 2ac}{a^2}$.

Donc la matrice de la forme quadratique est $H = \begin{pmatrix} 2 & \frac{-b}{a} \\ \frac{-b}{a} & \frac{b^2 - 2ac}{a^2} \end{pmatrix}$.

On peut calculer la signature avec le critère de Sylvester. En notant Δ_1 et Δ_2 les deux mineurs principaux de H , on a : $\Delta_1 = 2, \Delta_2 = 2\frac{b^2 - 2ac}{a^2} - \frac{b^2}{a^2} = \frac{b^2 - 4ac}{a^2}$.

$$\text{D'où } \text{sgn}(H) = \begin{cases} (2, 0) & \iff b^2 - 4ac > 0 \\ (1, 1) & \iff b^2 - 4ac < 0. \\ (1, 0) & \iff b^2 - 4ac = 0 \end{cases}$$

Références

- [1] Philippe CALDERO et Marie PERONNIER. *Carnet de voyage en Algérie*. Calvage Mounet, 2019.