

Supposons $a'_m \neq 0$, alors en développant par rapport aux premières lignes, on a

$$\det(\varphi(\text{Sylv}(P, Q))) = (a'_m)^{n-q} \det(\text{Sylv}(\varphi(P), \varphi(Q))).$$

Il vient

$$\varphi(\text{Res}_X(P, Q)) = (\varphi(a_m))^{n-q} \text{Res}_X(\varphi(P), \varphi(Q)).$$

Si $a'_m = 0$ et $b'_n = 0$, la formule précédente marche encore car $\varphi(\text{Res}_X(P, Q)) = 0$.

Enfin si $a'_m = 0$ et $b'_n \neq 0$, on a par le même raisonnement

$$\varphi(\text{Res}_X(P, Q)) = (\varphi(b_n))^{m-p} \text{Res}_X(\varphi(P), \varphi(Q)).$$

□

Passons à la preuve du théorème !

Démonstration. \Leftarrow : Si $P(\alpha_1, \dots, \alpha_k, \alpha) = Q(\alpha_1, \dots, \alpha_k, \alpha) = 0$, alors α est racine de $\Phi(P)$ et $\Phi(Q)$, donc $\text{Res}_X(\Phi(P), \Phi(Q)) = 0$. Le lemme donne alors $\Phi(\text{Res}_X(P, Q)) = 0$, donc $\text{Res}_X(P, Q)(\alpha_1, \dots, \alpha_k) = 0$.

\Rightarrow : Supposons que $\text{Res}_X(P, Q)(\alpha_1, \dots, \alpha_k) = 0$.

- Si $\Phi(a_m) \neq 0$, alors le lemme donne $\Phi(a_m)^{n-q} \text{Res}_X(\Phi(P), \Phi(Q)) = 0$, donc $\text{Res}_X(\Phi(P), \Phi(Q)) = 0$. On en déduit que soit $\Phi(Q) = 0$ (cas 3), soit $\Phi(Q) \neq 0$ et $\Phi(P)$ et $\Phi(Q)$ ont une racine commune α . Alors $(\alpha_1, \dots, \alpha_k, \alpha)$ est racine commune de P et Q .

- Si $\Phi(b_n) \neq 0$, on peut refaire le raisonnement pour tomber sur les cas 1 ou 3.

- Si $\Phi(a_m) = \Phi(b_n) = 0$, on est dans le cas 4.

□

Application : Paramétrisation du cercle

On tente de trouver une paramétrisation du cercle centré en 0 et de rayon 1. Pour cela, on choisit un point A sur le cercle (ici $(-1, 0)$). L'intersection d'une droite de pente $t \in \mathbb{R}$ passant par A - et non-tangente au cercle - avec le cercle est appelée $M(t)$. $M(t)$ est donc racine de $P = X^2 + Y^2 - 1$ et $Q = Y - t(X + 1)$.

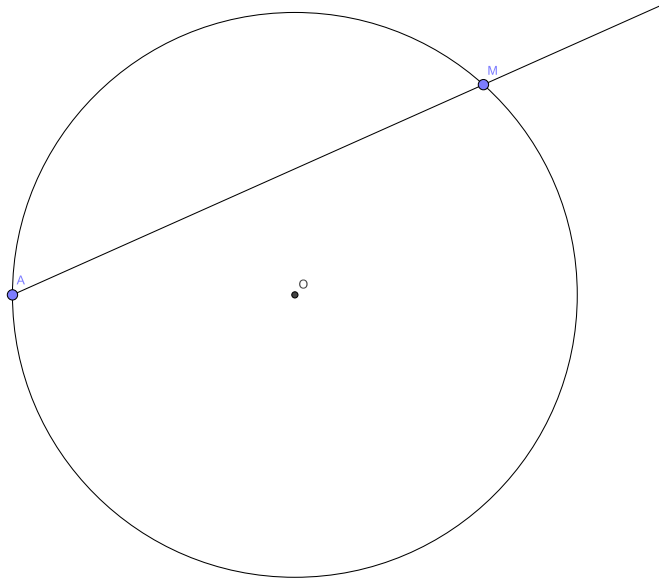
Pour trouver une expression en t des coordonnées de $M(t)$, on fait un résultant :

$$\text{Res}_Y(P, Q) = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & -t(X+1) & 1 \\ X^2-1 & 0 & -t(X+1) \end{vmatrix} = P(t(X+1)) = (1+t^2)X^2 + 2t^2X + t^2 - 1$$

Pour calculer ce résultant rapidement, on a utilisé la formule magique avec les racines : on a juste à faire le produit des $P(\alpha_i)$ avec α_i les racines de Q .

On trouve deux racines au polynôme obtenu : $X = -1$ (qui correspond au point A), et $X = \frac{1-t^2}{1+t^2}$. Finalement,

la paramétrisation du cercle est donnée ici par $M(t) = \left(\frac{1-t^2}{1+t^2}, \frac{2t}{1+t^2} \right)$.



Refaisons maintenant le raisonnement à l'envers! Supposons que j'ai la paramétrisation précédente, et que je veuille trouver une équation de la courbe décrite par cette paramétrisation. Puis-je remonter les racines du résultant en racines de deux polynômes?

On pose $P = (1 + t^2)X + t^2 - 1$ et $Q = (1 + t^2)Y - 2t$, alors

$$\text{Res}_t(P, Q) = \begin{vmatrix} X + 1 & 0 & Y & 0 \\ 0 & X + 1 & -2 & Y \\ X - 1 & 0 & Y & -2 \\ 0 & X - 1 & 0 & Y \end{vmatrix} = 4(X^2 + Y^2 - 1).$$

Les zéros du résultant décrivent le cercle $\mathcal{C}(0, 1)$, or $M(t)$ paramétrise le cercle privé du point A . Le point A représente le cas 4 du théorème, c'est à dire que comme $\Phi(P) = -2$ et $\Phi(Q) = -2t$, le terme dominant a disparu dans les deux polynômes.

Remarques : • Pour illustrer les cas 2 et 3 du théorème, on peut juste prendre $P = (Y_1 - \alpha_1)P'$ car alors $a'_i = 0$ pour tout i et la matrice de Sylvester est de déterminant nul (pareil pour Q pour le cas 3).