Inversion de la jacobienne des fonctions symétriques élémentaires

On considère des indéterminées X_1, \ldots, X_n et on note $\sigma_1, \ldots, \sigma_n$ les fonctions symétriques élémentaires, définies par l'égalité

$$P(T) := (T - X_1) \dots (T - X_n) = T^n - \sigma_1 T^{n-1} + \dots + (-1)^n \sigma_n.$$

Le déterminant de la matrice jacobienne $J = (\partial \sigma_i/\partial X_j)$ est calculé dans les notes $Jacobien \ des$ polynômes symétriques élémentaires de J.-C. Raoult et M. Coste¹ et $Jacobien \ des$ fonctions symétriques élémentaires de V. Beck, J. Malick et G. Peyré². Il vaut :

$$(\star)$$
 $\det(J) = (-1)^{n(n-1)/2}V$

où $V = V_n(X_1, \ldots, X_n) = \prod_{i < j} (X_j - X_i)$ est le polynôme de Vandermonde des X_i . Dans cette note, on va un peu plus loin : on calcule l'inverse de la matrice J dans le « plus petit » anneau où cela a un sens, c'est-à-dire l'anneau $\mathbb{Z}[X_1, \ldots, X_n, 1/V]$ (sous-anneau de $\mathbb{Q}(X_1, \ldots, X_n)$ composé des fractions d'éléments de $\mathbb{Z}[X_1, \ldots, X_n]$ avec dénominateur une puissance de V) et on en déduit la formule (\star) ci-dessus.

Théorème. Soit $A = \mathbb{Z}[X_1, \ldots, X_n, 1/V]$. La matrice J est inversible dans $M_n(A)$, et on a:

$$J^{-1} = \left(\frac{\partial X_i}{\partial \sigma_j}\right) = \left(\frac{(-1)^{j-1} X_i^{n-j}}{P'(X_i)}\right).$$

On note que $P'(X_i) = \prod_{i \neq i} (X_i - X_j)$ est bien inversible dans A.

Corollaire. $\det(J) = (-1)^{n(n-1)/2}V$.

Preuve du théorème. Le polynôme σ_i est la somme des produits $X_{s_1} \dots X_{s_i}$ indicée par les parties $\{s_1, \dots, s_i\}$ à i éléments de $\{1, \dots, n\}$. Pour un entier j fixé, en isolant les parties qui contiennent j on obtient :

$$\sigma_i = X_j \sigma_{i-1}^j + \sigma_i^j$$

où σ_i^j est la fonction symétrique élémentaire de degré i en les variables $X_1, \ldots, X_{j-1}, X_{j+1}, \ldots, X_n$. On en déduit l'expression suivante du coefficient général de la matrice J:

$$\partial \sigma_i / \partial X_i = \sigma_{i-1}^j$$
.

Par ailleurs, si l'on pose $P(T)=(T-X_j)Q_j(T)$ on obtient l'égalité :

$$Q_{j}(T) = T^{n-1} - \sigma_{1}^{j} T^{n-2} + \dots + (-1)^{n-1} \sigma_{n-1}^{j}.$$

- 1. Disponible à l'adresse http://agreg-maths.univ-rennes1.fr/documentation/docs/jacobsym.pdf.
- 2. Disponible à l'adresse http://objagr.gforge.inria.fr/documents/files/jacobien-fonction-symetrique.pdf.

Convenons d'écrire $\sigma_0 = \sigma_0^j = 1$. Puisque $Q_j(X_i) = 0$ si $i \neq j$ et $Q_j(X_j) = P'(X_j)$, on a :

$$(\star\star) \qquad \sum_{\ell=1}^{n} (-1)^{\ell-1} \sigma_{\ell-1}^{j} X_{i}^{n-\ell} = \begin{cases} 0 & \text{si } i \neq j, \\ P'(X_{j}) & \text{sinon.} \end{cases}$$

Maintenant soient Y, Z des vecteurs colonnes tels que Z = JY, c'est-à-dire que leurs composantes vérifient $z_j = \sum_{\ell=1}^n \sigma_{j-1}^{\ell} y_{\ell}$. Alors, on a :

$$\sum_{j=1}^{n} (-1)^{j-1} X_i^{n-j} z_j = \sum_{j=1}^{n} (-1)^{j-1} X_i^{n-j} \sum_{\ell=1}^{n} \sigma_{j-1}^{\ell} y_{\ell}$$

$$= \sum_{\ell=1}^{n} \left(\sum_{j=1}^{n} (-1)^{j-1} \sigma_{j-1}^{\ell} X_i^{n-j} \right) y_{\ell}$$

$$= P'(X_i) y_i \quad \text{d'après } (\star \star).$$

Ceci signifie bien que $J^{-1} = \left(\frac{(-1)^{j-1}X_i^{n-j}}{P'(X_i)}\right)$.

$$\det(J^{-1}) = \det\left(\frac{(-1)^{j-1}X_i^{n-j}}{P'(X_i)}\right) = \frac{(-1)^{1+2+\dots+(n-1)}}{\prod_{i=1}^n P'(X_i)} \det\left(X_i^{n-j}\right) = \frac{1}{V^2} \det\left(X_i^{n-j}\right).$$

Maintenant, on va permuter les colonnes selon la permutation σ définie par $\sigma(i) = n+1-i$, c'est-à-dire qu'on échange la première et la dernière colonne, la deuxième et l'avant-dernière, etc. Cette permutation est le produit des transpositions (i, n+1-i) pour $i=1,\ldots,\lfloor n/2\rfloor$ donc sa signature est $\epsilon(\sigma)=(-1)^{\lfloor n/2\rfloor}$. Or on vérifie facilement, en écrivant la division euclidienne de n par 4, que $2\lfloor n/2\rfloor$ est congru à n(n-1) modulo 4, donc $\lfloor n/2\rfloor$ est congru à n(n-1)/2 modulo 2, puis $\epsilon(\sigma)=(-1)^{\lfloor n/2\rfloor}=(-1)^{n(n-1)/2}$. Finalement on obtient :

$$\det\left(X_{i}^{n-j}\right) = \begin{vmatrix} X_{1}^{n-1} & X_{1}^{n-2} & \dots & 1 \\ \vdots & & \vdots & \\ X_{n}^{n-1} & X_{n}^{n-2} & \dots & 1 \end{vmatrix} = (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} \begin{vmatrix} 1 & \dots & X_{1}^{n-2} & X_{1}^{n-1} \\ \vdots & & \vdots & \\ 1 & \dots & X_{n}^{n-2} & X_{n}^{n-1} \end{vmatrix} = (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} V.$$

Il en découle que $\det(J^{-1}) = (-1)^{n(n-1)/2} V^{-1}$ puis que $\det(J) = (-1)^{n(n-1)/2} V$.