

MATERIAŁY NA XXXII KONFERENCJĘ SZKOLENIOWĄ  
Z GEOMETRII ANALITYCZNEJ I ALGEBRAICZNEJ  
ZESPOŁONEJ

---

2011

Łódź

str. 61

---

ALGORYTM EUKLIDESA I UKŁADY RÓWNAŃ  
WEDŁUG LABATIE

Arkadiusz Płoski (Kielce)

## Wstęp

Celem tego opracowania jest przypomnienie twierdzenia Labatie z 1832 roku. Twierdzenie i jego dowód opracowałem na podstawie kursu algebry wyższej Serreta [4], str. 198–208 który miał kilkanaście wydań we Francji aż do lat dwudziestych minionego wieku. Niestety nie udało mi się odnaleźć oryginalnego artykułu Labatie ani informacji o tym autorze.

W całym opracowaniu rozważamy wielomiany o współczynnikach w ustalonym ciele  $\mathbb{K}$ . Gdy  $W = W(x, y) \in \mathbb{K}[x, y]$  to symbolem  $\deg_y W$  oznaczamy stopień wielomianu  $W$  względem zmiennej  $y$ . Niezerowy wielomian  $W$  nazywamy  $y$ -prymitywnym gdy jest on prymitywny jako wielomian pierścienia  $\mathbb{K}[x][y]$  to znaczy gdy największy wspólny dzielnik jego współczynników przy potęgach zmiennej  $y$  jest równy 1. Jeżeli  $V, W \in \mathbb{K}[x, y]$  spełniają warunek  $0 < \deg_y V \leq \deg_y W$  to istnieją wielomiany  $Q$  (iloraz) i  $R$  (reszta) oraz niezerowy wielomian  $u = u(x) \in \mathbb{K}[x]$  takie, że  $uW = QV + R$  oraz  $\deg_y R < \deg_y V$ . Największy wspólny dzielnik wielomianów  $V, W$  może być wyznaczony za pomocą algorytmu Euklidesa [1], Rozdział XVI. Ostatnio Hilmar i Smyth [2] podali bardzo prosty dowód twierdzenia Bezouta dla rzutowych krzywych płaskich używając jako głównego narzędzia euklidesowego dzielenia z resztą.

## 1 Algorytm Euklidesa

Niech  $V_1, V_2 \in \mathbb{K}[x, y]$  będą wielomianami spełniającymi warunki:

- 1)  $0 < \deg_y V_2 \leq \deg_y V_1$ ,
- 2)  $V_1, V_2$  są względnie pierwsze,
- 3)  $V_1, V_2$  są  $y$ -prymitywne.

Stosując wielokrotnie dzielenie z resztą otrzymujemy ciąg  $y$ -prymitywnych wielomianów  $V_3, \dots, V_{n+1}$  malejących  $y$ -stopni:  $0 < \deg_y V_{n+1} < \dots < \deg_y V_3 < \deg_y V_2$  powiązanych równościami

$$\begin{aligned} u_1 V_1 &= Q_1 V_2 + v_1 V_3, \\ u_2 V_2 &= Q_2 V_3 + v_2 V_4, \\ &\vdots \\ u_{n-1} V_{n-1} &= Q_{n-1} V_n + v_{n-1} V_{n+1}, \\ u_n V_n &= Q_n V_{n+1} + v_n \end{aligned}$$

gdzie  $u_1, \dots, u_n, v_1, \dots, v_n$  są niezerowymi wielomianami pierścienia  $\mathbb{K}[x]$ . Przyjmijmy  $V_{n+2} = 1$  i podane wyżej równości zapiszmy w formie

$$(1)_{\mu} \quad u_{\mu} V_{\mu} = Q_{\mu} V_{\mu+1} + v_{\mu} V_{\mu+2} \quad \text{dla } \mu = 1, \dots, n.$$

Powyższe oznaczenia i założenia obowiązują w całym artykule.

## 2 Twierdzenie Labatie

Definiujemy  $d_0 = 1$ ,  $d_1 = \text{NWP}(u_1, v_1)$ ,  $d_2 = \text{NWP}(\frac{u_1}{d_1} u_2, v_2)$ ; ogólnie  $d_{\mu} = \text{NWP}(\frac{u_1 \dots u_{\mu-1}}{d_1 \dots d_{\mu-1}} u_{\mu}, v_{\mu})$  dla  $\mu = 2, \dots, n$ . Łatwo sprawdzić, że  $\frac{u_1 \dots u_{\mu-1}}{d_1 \dots d_{\mu-1}} \in \mathbb{K}[x]$  a więc definicja ciągu  $d_0, \dots, d_{\mu}$  jest poprawna.

Dla dowolnych  $V, W \in \mathbb{K}[x, y]$  oznaczmy  $\{V = W = 0\} = \{P \in \mathbb{K}^2 : V(P) = W(P) = 0\}$ .

**Twierdzenie 2.1 (Labatie 1832)** *Przy wprowadzonych wyżej oznaczeniach i założeniach*

$$\{V_1 = V_2 = 0\} = \bigcup_{\mu=1}^n \{V_{\mu+1} = \frac{v_{\mu}}{d_{\mu}} = 0\}.$$

Dowód powyższego twierdzenia podajemy w trzecim rozdziale tego artykułu. Twierdzenie Labatie pokazuje, że układ równań  $V_1(x, y) = 0$ ,  $V_2(x, y) = 0$  jest równoważny alternatywie układów „trójkątnych”

$$V_{\mu+1}(x, y) = 0, \quad \frac{v_{\mu}}{d_{\mu}}(x) = 0 \quad (\mu = 1, \dots, n).$$

Tego typu twierdzenia odkryto stosunkowo niedawno dla przypadku równań wielomianowych o dowolnej liczbie niewiadomych, por. [3] i literatura tam cytowana.

### 3 Dowód twierdzenia Labatie

Oznaczmy  $w_\mu = \frac{u_1 \cdots u_\mu}{d_1 \cdots d_\mu}$ . Zatem  $w_\mu \in \mathbb{K}[x]$  oraz wielomiany  $w_\mu$  i  $\frac{v_\mu}{d_\mu}$  są względnie pierwsze.

**Lemat 3.1** *Istnieją ciągi wielomianów  $G_0, \dots, G_n$  oraz  $H_0, \dots, H_n$  pierścienia  $\mathbb{K}[x, y]$  takie, że*

$$(2)_\mu \quad w_{\mu-1}V_1 = G_{\mu-1}V_\mu + G_{\mu-2}V_{\mu+1} \frac{v_{\mu-1}}{d_{\mu-1}},$$

$$(3)_\mu \quad w_{\mu-1}V_2 = H_{\mu-1}V_\mu + H_{\mu-2}V_{\mu+1} \frac{v_{\mu-1}}{d_{\mu-1}}$$

dla  $\mu = 2, \dots, n+1$ .

**Dowód** (indukcja względem  $\mu$ ). Udowodnimy najpierw pierwszą tożsamość. Z równości  $u_1V_1 = Q_1V_2 + v_1V_3$  wynika, że  $d_1 = \text{NWP}(u_1, v_1)$  dzieli iloczyn  $Q_1V_2$  a więc dzieli wielomian  $Q_1$  bo  $V_2$  jest wielomianem prymitywnym. Przyjmując  $G_0 = 1$ ,  $G_1 = \frac{Q_1}{d_1}$  dostajemy  $w_1V_1 = G_1V_2 + G_0V_3 \frac{v_1}{d_1}$  to znaczy tożsamość (2) dla  $\mu = 2$ . Załóżmy teraz, że  $2 \leq \mu < n+1$  i że dla pewnych wielomianów  $G_{\mu-1}$  oraz  $G_{\mu-2}$  zachodzi (2) $_\mu$ . Po pomnożeniu tożsamości (2) $_\mu$  przez wielomian  $u_\mu$  dostajemy

$$w_{\mu-1}u_\mu V_1 = u_\mu G_{\mu-1}V_\mu + u_\mu G_{\mu-2}V_{\mu+1} \frac{v_{\mu-1}}{d_{\mu-1}}.$$

Do powyższej tożsamości podstawmy  $u_\mu V_\mu = Q_\mu V_{\mu+1} + u_\mu V_{\mu+2}$ . Po prostych przeróbkach otrzymujemy:

$$w_{\mu-1}u_\mu V_1 = \left( G_{\mu-1}Q_\mu + u_\mu G_{\mu-2} \frac{v_{\mu-1}}{d_{\mu-1}} \right) V_{\mu+1} + G_{\mu-1}u_\mu V_{\mu+2}$$

Ponieważ  $d_\mu = \text{NWP}(w_{\mu-1}u_\mu, v_\mu)$  zaś wielomian  $V_{\mu+1}$  jest prymitywny więc  $G_\mu := \frac{G_{\mu-1}Q_\mu}{d_\mu} + G_{\mu-2} \frac{u_\mu v_{\mu-1}}{d_\mu d_{\mu-1}}$  jest wielomianem i mamy

$$w_\mu V_\mu = G_\mu V_{\mu+1} + G_{\mu-1}u_\mu V_{\mu+2} \frac{v_\mu}{d_\mu}$$

to znaczy tożsamość (2) $_{\mu+1}$ . To dowodzi pierwszej tożsamości lematu.

Dla dowodu drugiej tożsamości zauważmy, że

$$w_1V_2 = H_1V_2 + H_0V_3 \frac{v_1}{d_1}$$

jeśli przyjmiemy  $H_0 = 0$  oraz  $H_1 = \frac{v_1}{d_1}$ . To dowodzi (3) dla  $\mu = 2$ . Dowód tożsamości (3) $_\mu$  dla dowolnego  $\mu$  przebiega jak dowód (2) $_\mu$ : wystarczy zastąpić  $G_\mu$  przez  $H_\mu$ . ■

**Uwaga 3.2** Wielomiany  $G_\mu$  są określone wzorami  $G_0 = 1$ ,  $G_1 = \frac{Q_1}{d_1}$ ,  $G_\mu = \frac{G_{\mu-1}Q_\mu}{d_\mu} + \frac{G_{\mu-2}u_\mu v_{\mu-1}}{d_{\mu-1}d_\mu}$  natomiast wielomiany  $H_\mu$  wzorami  $H_0 = 0$ ,  $H_1 = \frac{u_1}{d_1}$  oraz  $H_\mu = \frac{H_{\mu-1}Q_\mu}{d_\mu} + \frac{H_{\mu-2}u_\mu v_{\mu-1}}{d_{\mu-1}d_\mu}$ .

**Lemat 3.3** Przy oznaczeniach poprzedniego lematu zachodzą tożsamości

$$(4)_\mu \quad (-1)^\mu \frac{v_1 \cdots v_{\mu-1}}{d_1 \cdots d_{\mu-1}} V_{\mu+1} = H_{\mu-1} V_1 - G_{\mu-1} V_2 \quad \text{dla } \mu = 2, \dots, n+1.$$

**Dowód.** Oznaczmy  $D_\mu = G_\mu H_{\mu-1} - G_{\mu-1} H_\mu$  dla  $\mu = 2, \dots, n$ . Potraktujmy układ  $(2)_\mu, (3)_\mu$  jako układ równań liniowych o niewiadomych  $V_\mu, V_{\mu+1} \frac{v_{\mu-1}}{d_{\mu-1}}$ . Wyznacznikiem układu jest  $D_{\mu-1}$ , stosując wzory Cramera dostajemy

$$\begin{aligned} D_{\mu-1} V_\mu &= w_{\mu-1} (H_{\mu-2} V_1 - G_{\mu-2} V_2), \\ D_{\mu-1} V_{\mu+1} \frac{v_{\mu-1}}{d_{\mu-1}} &= -w_{\mu-1} (H_{\mu-1} V_1 - G_{\mu-1} V_2). \end{aligned}$$

W pierwszej formule po zastąpieniu  $\mu$  przez  $\mu+1$  otrzymamy

$$(5) \quad D_\mu V_{\mu+1} = w_\mu (H_{\mu-1} V_1 - G_{\mu-1} V_2)$$

Natomiast mnożąc drugą formułę przez  $\frac{u_\mu}{d_\mu}$  otrzymamy

$$(6) \quad D_{\mu-1} V_{\mu+1} \frac{v_{\mu-1}}{d_{\mu-1}} \frac{u_\mu}{d_\mu} = -w_\mu (H_{\mu-1} V_1 - G_{\mu-1} V_2)$$

Porównując stronami (5) i (6) i skracając przez  $V_{\mu+1}$  mamy  $D_\mu = -\frac{v_{\mu-1} u_\mu}{d_{\mu-1} d_\mu} D_{\mu-1}$ . Ponadto  $D_1 = G_1 H_0 - G_0 H_1 = -\frac{u_1}{d_1}$  a więc przez łatwą indukcję dostajemy

$$D_\mu = (-1)^\mu w_\mu \frac{v_1 \cdots v_{\mu-1}}{d_1 \cdots d_{\mu-1}}.$$

Wstawiając obliczony wyżej wyznacznik do tożsamości (5) otrzymujemy tożsamość (4). ■

Możemy teraz podać dowód twierdzenia Labatie.

**Dowód.** Ustalmy  $P \in \mathbb{K}^2$ . Jeżeli  $V_\mu(P) = \frac{v_{\mu-1}}{d_{\mu-1}}(P) = 0$  dla pewnego  $\mu \in \{2, \dots, n+1\}$  to z Lematu 3.1 wynika, że  $V_1(P) = V_2(P) = 0$  bo  $w_{\mu-1}(P) \neq 0$  gdyż  $w_{\mu-1}, \frac{v_{\mu-1}}{d_{\mu-1}}$  są względnie pierwsze.

Założmy teraz, że  $V_1(P) = V_2(P) = 0$ . Z formuły  $(4)_{n+1}$  lematu 3.3 otrzymujemy  $\frac{v_1 \cdots v_n}{d_1 \cdots d_n}(P) = 0$  a więc chociaż jeden z wielomianów  $\frac{v_1}{d_1}, \dots, \frac{v_n}{d_n}$  zeruje się w punkcie  $P$ . Jeżeli  $\frac{v_1}{d_1}(P) = 0$  to  $P \in \{V_2 = \frac{v_1}{d_1} = 0\}$ .

Jeżeli najmniejszy wskaźnik  $\mu$  dla którego  $\frac{v_\mu}{d_\mu}(P) = 0$  jest większy od 1 to z formuły  $(4)_\mu$  wynika, że  $V_{\mu+1}(P) = 0$  bo  $\frac{v_1 \cdots v_{\mu-1}}{d_1 \cdots d_{\mu-1}}(P) \neq 0$  ze względu na wybór  $\mu$ . To dowodzi twierdzenia. ■

**Pytanie.** Niech  $i_P(V, W)$  będzie krotnością pary wielomianów  $V, W$  w punkcie  $P \in \mathbb{K}^2$  zdefiniowaną jako kowymiar ideału  $(V, W)\mathcal{O}_P$  w pierścieniu lokalnym  $\mathcal{O}_P$  punktu  $P$ . Czy prawdą jest, że przy założeniach Twierdzenia 2.1 mamy

$$i_P(V_1, V_2) = \sum_{\mu=1}^n i_P\left(V_{\mu+1}, \frac{v_\mu}{d_\mu}\right)?$$

## Literatura

- [1] H. Bôcher, *Introduction to Higher Algebra*. New York 1907 (reprinted 1947).
- [2] J. Hilmar, Ch. Smyth, *Euclid Meets Bézout: Intersecting Algebraic Plane Curves with the Euclidean Algorithm*, *The Amer. Math. Monthly*, vol 117, Number 3, March 2010, pp. 250–260.
- [3] M. Kalkbreuner, *A Generalized Euclidean Algorithm for Computing Triangular Representation of Algebraic Varieties*, *J. Symbolic Computation* (1993) 15, 143–167.
- [4] J. A. Serret, *Cours D'Algèbre Supérieure*. Paris

Politechnika Świętokrzyska  
 Katedra Matematyki  
 Al. Tysiąclecia Państwa Polskiego 7  
 25-314 Kielce

### EUCLIDEAN ALGORITHM AND POLYNOMIAL EQUATIONS AFTER LABATIE

**Summary.** We recall Labatie's effective method of solving polynomial equations with two unknowns by using the Euclidean algorithm.

*Łódź, 10 – 14 stycznia 2011 r.*

