

SUITE DE POLYÈNES.

Leçons: 152, 182

Références: Algèbre, X. Gaudon p. 183.

Théorème (déterminant circulaire)

• Soit $A = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 & \dots & a_n \\ a_n & a_1 & \dots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_2 & \dots & a_n & a_1 \end{pmatrix}$ et $J = \begin{pmatrix} 0 & 1 & & 0 \\ & \ddots & \ddots & \\ & & \ddots & 1 \\ 1 & & & 0 \end{pmatrix}$

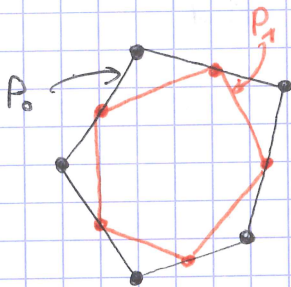
Le déterminant de A est $\prod_{j=0}^{n-1} P(\omega^j)$

où $P = a_n X^{n-1} + \dots + a_2 X + a_1$ et $\omega = e^{\frac{2i\pi}{n}}$.

Application

• Posons la suite $(P_k)_{k \in \mathbb{N}} \in (\mathbb{C}^{\mathbb{Z}/n\mathbb{Z}})^{\mathbb{N}}$ de polygones telle que:

$P_0 \in \mathbb{C}^{\mathbb{Z}/n\mathbb{Z}}$ et $P_{k+1, i} = \frac{P_{k, i} + P_{k, i+1}}{2}$ pour $k \geq 0, i \in \mathbb{Z}/n\mathbb{Z}$.



• Alors P_n converge vers le point

$$g = \frac{1}{n} \sum_{i \in \mathbb{Z}/n\mathbb{Z}} P_{0, i} \text{ l'isobarycentre des } P_0.$$

Résumé

I - Diagonaliser A en l'exprimant comme $A = P(J)$.

II - Exprimer $\det(A)$

III - Exprimer la relation entre P_k et P_{k+1} sous forme matricielle.

IV - Écrire cette matrice comme un polynôme en J et en

déduire son polynôme caractéristique et ses valeurs propres.

V - En déduire la convergence de $(P_k)_{k \in \mathbb{N}}$.

Thm I • Remarquons qu'il ére J décale la diagonale.

$$J^k = \begin{pmatrix} 0 & \dots & 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 1 & & & & & & \\ 0 & & & & & & \\ \vdots & & & & & & \\ 0 & & & & & & \\ 1 & & & & & & \\ \vdots & & & & & & \\ 0 & & 1 & 0 & \dots & 0 & \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & I_{n-k} \\ I_k & 0 \end{pmatrix}$$

• On a donc, pour $P = a_n X^{n-1} + \dots + a_2 X + a_1$:

$$P(J) = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 & \dots & a_n \\ & & & \\ & & & \\ & & & \\ & & & \\ a_2 & \dots & & a_1 \end{pmatrix} = A.$$

• Mais on a aussi $J^n = I_n$ donc $\chi_J = X^n - 1$ est scindé à racines simples, et ses racines sont $1, \omega, \dots, \omega^{n-1}$ où $\omega = e^{\frac{2i\pi}{n}}$.

• Donc J se diagonalise en $S = \text{diag}(1, \omega, \dots, \omega^{n-1})$,
soit $P(J)$ se diagonalise en $P(S) = \text{diag}(P(1), \dots, P(\omega^{n-1}))$

II • D'où $\det A = \det P(J) = \prod_{j=0}^{n-1} P(\omega^j)$.

App III • Revenons à nos polygones, on va écrire $P_k = \begin{pmatrix} P_{k,1} \\ \vdots \\ P_{k,n-k} \end{pmatrix}$.

On a alors, pour $k \geq 0$:

$$P_{k+1} = A P_k, \text{ avec } A = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \dots & 0 \\ \vdots & 0 & \dots & 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix} = \frac{1}{2} (I_n + J).$$

IV • Intéressons nous à χ_A .

$$\chi_A = \det(X I_n - A) = \det\left(\left(X - \frac{1}{2}\right) I_n - \frac{1}{2} J\right).$$

→ $\left(X - \frac{1}{2}\right) I_n - \frac{1}{2} J$ est un polynôme en J , donc d'après II :

$$\chi_A = \prod_{j=0}^{n-1} \left(X - \frac{1 + \omega^j}{2}\right).$$

• χ_A est scindé à racines simples, on peut donc diagonaliser A .

$$A = P \text{diag}\left(1, \frac{1+\omega}{2}, \dots, \frac{1+\omega^{n-1}}{2}\right) P^{-1} \text{ où } P \in GL_n(\mathbb{C}).$$

quelle topologie??

V • On a donc, par continuité du produit matriciel:

$$A^k \rightarrow B = P \operatorname{diag}(1, 0, \dots, 0) P^{-1}$$

• Pour g , on a le vecteur $\frac{1}{n} \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$ correspondant, invariant par A .

Donc $X = \begin{pmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix}$ donne $AX = X$

et $BX = X$ par continuité.

Et comme $X \in \operatorname{Im} B$ de dimension 1,

$$B = (b_1 X, \dots, b_n X) \text{ où } b_i \in \mathbb{C}.$$

• Remarquons enfin que l'isobarycentre est préservé par A car:

$$\frac{1}{m} \sum_{i \in \mathbb{Z}/m\mathbb{Z}} \frac{1}{2} (P_i + P_{i+1}) = \frac{1}{2} \left(\frac{1}{m} \sum_{i \in \mathbb{Z}/m\mathbb{Z}} P_i + \frac{1}{m} \sum_{i \in \mathbb{Z}/m\mathbb{Z}} P_{i+1} \right) = \frac{1}{m} \sum_{i \in \mathbb{Z}/m\mathbb{Z}} P_i$$

... donc B le préserve également!

• En somme : $P_k \xrightarrow{k \rightarrow \infty} B P_0 = (\sum b_i P_{0,i}, \dots, \sum b_i P_{0,i})$

donc $b_i = 1/n$ et $P_k \xrightarrow{k \rightarrow \infty} (g, \dots, g)$.