

République Algérienne Démocratique et Populaire
Ministère de l'Enseignement Supérieur et de la Recherche
Scientifique



UNIVERSITÉ D'EL-OUED

FACULTÉ DES SCIENCES ET DE TECHNOLOGIE

Mémoire de fin d'étude

LICENCE ACADEMIQUE

Domaine: Mathématiques et Informatique

Filière: Mathématiques

Spécialité: Modélisation mathématiques & simulation
numérique

Présenté par : BEN AMOR Marwa

BOUZENNA Houria

HOUIDI Nacira

Thème

Point d'ordre fini de courbe

elliptique

Soutenu le ...juin 2014

Devant le jury composé de:

Mr.Ahfouda Belhadi

Mr.Rhoma Abd Elhamied

Mr.Youmbai Ahmed El Amine

MC (B) Univ. El Oued Président

MA (B) Univ. ElOued examinateur

MA (B) Univ. ElOued Rapporteur

Introduction générale

La théorie des équations de Diophantine est une branche de mathématiques qui étudie les solutions d'une équation polynômiale.

Dans ce mémoire nous avons étudié les solutions d'une équation spéciale dite (courbe elliptique), le premier chapitre traite les notions des courbes algébriques à fin de définir une courbe elliptique, le second chapitre étudie profondément les courbes elliptiques et leurs invariants.

Et finalement le dernier chapitre montre des méthodes classiques pour trouver le sous-groupe de torsion et quelques points d'ordre donné.

Remerciements

hf:ejlei:gjelgt

l:gjtlg

jgetgetgjelg

Table des matières

Introduction générale	1
1 Courbes algébrique planes	2
1.1 Singularités et genre d'une courbe algébrique	3
1.2 Espace affine,espace projectifs	4
1.3 Equation de Weierstrass d'une cubique	5
1.4 Transformation d'une cubique Weierstrass	7
1.4.1 Discriminants	7
2 Généralités sur les courbes elliptiques	11
2.1 courbe elliptique	11
2.2 Loi de groupe	13
3 point d'ordre fini	17
3.1 Points d'ordre 2	18
3.2 Points d'ordre 3	19
3.2.1 Points d'ordre deux et trois.	20
3.2.2 Groupe de Torsion $E(Q)$	20

Chapitre 1

Courbes algébrique planes

un point P du plan Oxy admet coordonnées (x, y)

Définition 1.0.1 : on appelle courbe algébrique plane est définie par une équation algébrique $f(x, y) = 0$, dans un anneau de polynôme $\mathbb{k}[x, y]$ sur un corps commutatif global, local ou nul

Exemple 1.0.1 : pour $n = 1$:

$$f(x, y) = a_1x + a_2y + a_3 = 0$$

est l'équation d'une droite [2]

Exemple 1.0.2 f est irréductible: pour $n = 2$

$$f(x, y) = a_1x^2 + a_2xy + a_3y^2 + a_4x + a_5y + a_6 = 0$$

est l'équation d'une conique ou cercle ou :

$$f(x, y) = (a_1x + a_2y + a_3)(a_4x + a_5y + a_6) = 0$$

est l'équation du produit de deux droite .[2]

Exemple 1.0.3 : f est irréductible: pour $n = 3$

$$f(x, y) = a_1x^3 + a_2x^2y + a_3xy^2 + a_4y^3 + a_5x^2 + a_6xy + a_7y^2 + a_8x + a_9y + a_{10} = 0$$

est l'équation d'une cubique non dégénérée lorsque f est irréductible, si:

$$f(x, y) = (a_1x^2 + a_2xy + a_3y^2 + a_4x + a_5y + a_6)(a_7x + a_8xy + a_9y) = 0$$

est l'équation du produit d'une conique par une droite.

$$f(x, y) = (a_1x + a_2y + a_3)(a_4x + a_5y + a_6)(a_7x + a_8y + a_9) = 0$$

est l'équation du produit de trois droites.

Exemple 1.0.4 f irréductible, si pour $n \geq 3$ si $f(x, y) = 0$ est l'équation d'une courbe plane hyperelliptique

1.1 Singularités et genre d'une courbe algébrique

Définition 1.1.1 : on appelle courbe algébrique plane C , d'équation $f(x, y) = 0$. admet un point singulier s si elle satisfait

$$f(x) = 0, f'_x(s) = 0, f'_y(s) = 0, \dots, \frac{\partial f^{n-1}}{\partial x^{n-1}} = 0, \frac{\partial f^{n-1}}{\partial y^{n-1}} = 0, \frac{\partial f^n(s)}{\partial x^n} \neq 0$$

est la dérivé partielle de f qui ne s annule pas en $s, n \geq 2$:

le point singulier s est un point double $n = 2$:

$$f(s) = f'_x(s) = f'_y(s) = 0 \text{ est } f''_x(s) \neq 0$$

le point singulier s est un point triple $n = 3$:

$$f(s) = f'_x(s) = f'_y(s) = f''_x(s) = f''_y(s) = f''_{xy}(s) = 0 \text{ est } f'''_x(s) \neq 0$$

Définition 1.1.2

$$f(s) = f'_x(s) = f'_y(s) = \dots = f^{(n-1)}_x(s) = f^{(n-1)}_y(s) = 0 \text{ et } f^{(n)}_x(s) \neq 0$$

pour un point multiple d'ordre n [2]

Exemple 1.1.1 : $f(x, y) = 2x^2 - y^3 + 2xy - 3x^2y - 1 = 0$

$$f'_x(s) = 4x + 2y - 6xy \text{ et } f'_y(s) = -3y^2 + 2x - 3x^2$$

$$f''_x(s) = 4 - 6y \text{ et } f''_y(s) = -6y$$

le point $s = (0, 0)$ n'est pas singulier

$$f(x, y) = y^2 - 2y - x^3 + 3x - 1 = 0$$

$$f'_x(s) = 3x^2 + 3 \text{ et } f'_y(s) = 2y - 2$$

$$f''_x(s) = 6x \text{ et } f''_y(s) = 2$$

$$f''_x(s) = 6 \neq 0$$

Définition 1.1.3 : Le genre d'une courbe algébrique est lié à son degré et au nombre de ses point singuliers, soit une courbe algébrique plane de degré n qui possède s point singuliers.

Alors son genre est égal à l'entier positif ou nul égal a :

$$g = \frac{1}{2}(n-1)(n-2) - s$$

[2]

Définition 1.1.4 : $g = 0$ pour les droites, les cercles, les coniques et les cubiques singulières. $g = 1$ pour les courbes elliptique, les quartique ayant 2 points singulier... [2]

Définition 1.1.5 : une cubique de weierstrass est une cubique plane d'équation particulière

$$C : y^2 + a_1xy + a_3y = x^3 + a_2x^2 + a_4x + a_6 \in \mathbb{k}[x, y] \quad (1.1.1)$$

les cinq coefficients a_i sont des l'elements d'un corps commutatif \mathbb{k} , les deux variable x et y sont des zéros de l'équation algébrique (1, 1); donc x et y sont des éléments d'une clôture algébrique \mathbb{k}_{al} de \mathbb{k}

1.2 Espace affine, espace projectifs

Définition 1.2.1 : un n -espace affine sur un corps commutatif \mathbb{k} est l'élément des n -uples d'élément aide k :

$$A^n(k) = \{a = (a_1, \dots, a_n); a_i \in \mathbb{k}\}$$

[2]

Exemple 1.2.1 : Les espaces affines $A(C)$ sont représentés par une droite, les espaces affines de $A^2(C)$ sont représentés par le plan réel $\mathbb{O}xy$, tout point P de cet espace a deux coordonnées (x, y)

Les espace affine $A^3(C)$ est représenté par l'espace $\mathbb{O}xyz$ tout point P de cet espace a trois coordonnées (x, y, z)

Définition 1.2.2 : Un on sont élément on dit qu'un $a \in A_n(k)$ est un point $a = (a_1, \dots, a_n)$ de l'espace affine. les a_i sont les coordonnées de ce point

Définition 1.2.3 : On appelle n - espace projectif sur un corps \mathbb{k} , L'ensemble des classes d'équivalence de $(n + 1)$ uples (a_1, \dots, a_{n+1}) d'élément de \mathbb{k} , non tous nuls par la relation d'équivalence et (b_1, \dots, b_{n+1}) alors $a \mathfrak{R} b$ si et seulement si

$$a = (a_1, \dots, a_{n+1}) = \lambda b = (b_1, \dots, b_{n+1})$$

pour $\lambda \neq 0, \lambda \in k$

Définition 1.2.4 : l'espace quotient de

$$A^{n+1}(k) - \{(0, 0, \dots, 0)\} \setminus R$$

est l'espace projectif $P^n(k)$ alors :

$$P^n(k) = A^{n+1} \setminus \mathfrak{R}$$

[2]

1.3 Equation de Weierstrass d'une cubique

Une cubique de Weierstrass est le plan E un plan affine A^2 qu'est du forme :

$$E : y^2 + a_1xy + a_3y = x^3 + a_2x^2 + a_4x + a_6$$

Dans le plan projectif P^2 cette equation est la forme:

$$E : y^2z + a_1xyz + a_3yz^2 = x^3 + a_2x^2z + a_4xz^2 + a_6z^3$$

Le passage du plan projectif P^2 au plan affine A^2 , s'obtient à l'aide de la transformation linéaire

$$(x, y, z) \rightarrow (x, y, 1) \in A^2 \quad (1.3.1)$$

Le passage du plan affine A^2 au plan projectif P^2 s'obtient avec deux opérations :

La première est

$$(x, y) \rightarrow \left(\frac{x}{z}, \frac{y}{z} \right) \quad (1.3.2)$$

Une multiplication par z^d ($d = \text{degr}$ du polynôme f)

La seconde :

$$z^d f(x, y, z) = h(x, y, z) \quad (1.3.3)$$

[2]

Exemple 1.3.1 : $f(x, y, z) = x^3 + 2x^2y + z^2x + xyz$

Ce polynôme homogène est transformé en polynôme affine :

$$f(x, y, 1) = x^3 + 2x^2y + x + xy \in A^2$$

Le polynôme affine

$$f(x, y) = x^4 + 2xy^3 + 5$$

de degré deux est transformé en:

$$f\left(\frac{x}{z}; \frac{y}{z}\right) = \frac{x^4}{z^4} + \frac{2xy^3}{z^4} + 5$$

Puis, par multiplication par d^4 , en un polynôme homogène de degré 4 :

$$z^4 f\left(\frac{x}{z}, \frac{y}{z}\right) = x^4 + 2xy^3 + 5z^4$$

1.4 Transformation d'une cubique Weierstrass

On appelle du cubique Weierstrass E d'équation :

$$E : y^2 + a_1xy + a_3y = x^3 + a_2x^2 + a_4x + a_6 \in \mathbb{K}[x, y] \quad (1.4.1)$$

Qu'elle peut être transformée par des changements de variables convenables éliminons les monômes en xy et en y par le changement de variable : $\text{car}(k) \neq 2$

$$(x, y) \rightarrow \left(X, \frac{1}{2}(Y - a_1X - a_3) \right) \quad (1.4.2)$$

Alors :

$$E_1 : Y^2 = 4X^3 + b_2X^2 + 2b_4X + b_6 \in k[x; y] \quad (1.4.3)$$

on pose : $b_2 = a_1^2 + 4a_2$, $b_4 = a_1a_3 + 2a_4$, $b_6 = a_3^2 + 4a_6$

ces 3 coefficients b_{2i} sont des polynômes homogènes de degré $2i$ dans l'anneau

l'élimination le monôme en X^2 et du coefficient 4 dans la formule avec le changement de variables :

$$X = \frac{x - 3b_2}{36}, Y = \frac{y}{108} \quad (1.4.4)$$

Nous obtenons pour $\text{car}(k) \neq 2, 3$ l'équation :

$$E_2 : y^2 = x^3 - 27c_4x - 54c_6 \quad (1.4.5)$$

ces 2 coefficients c_{2i} sont polynôme homogènes de degré $2i$ dans l'anneau $\mathbb{Z}[b_2; b_4; b_6]$

$$c_4 = b_2^2 - 24b_4; c_6 = 36b_2b_4 - b_2^3 - 216b_6 [2]$$

1.4.1 Discriminants

Après notre digression dans l'analyse réelle et complexe, nous retournons sur le terrain

des nombres rationnels. Comme toujours, nous prenons notre courbe dans sa forme normale

$$y^2 = f(x) = x^3 + ax^2 + bx + c$$

où a, b, c sont des nombres rationnels . Si nous laissons $X = d^2x$ et $Y = d^3y$, alors notre équation devient

$$Y^2 = X^3 + d^2aX^2 + d^4bXd^6c$$

En choisissant un grand nombre entier d , on peut effacer les dénominateurs en a, b, c une fois. Donc à partir de maintenant nous supposons que notre courbe cubique est donnée par un nombre entier d'équations ayant coefficients .

Notre objectif dans ce chapitre est de démontrer le théorème : démontre par Nagell et Lutz , qu'explique comment trouver tous les points rationnels d'ordre fini. Leur théorème dit qu' un point d'ordre fini (x, y) doit être rationnelle.

Ont des coordonnées entières, et soit $y = 0$ (pour les points d'ordre deux) ou d'autre $y \setminus D$, où D est le discriminant du polynôme $f(x)$. En particulier, une courbe cubique a qu'un nombre fini de points rationnels d'ordre fini .

Le discriminant de $f(x)$ est la quantité

$$D = -4a^3c + a^2b^2 + 18abc - 4b^3 - 27c^2$$

Peut-être quand $a = 0$,

$$D = -4b^3 - 27c^2$$

Si l'on tient compte / sur les nombres complexes ,

$$f(x) = (x - \alpha_1)(x - \alpha_2)(x - \alpha_3)$$

alors on peut vérifier que

$$D = (\alpha_1 - \alpha_2)^2(\alpha_1 - \alpha_3)^2(\alpha_2 - \alpha_3)^2$$

Et ainsi de la non - disparition de D nous dit que les racines de $f(x)$ sont distinctes .Ainsi, la question de trouver les points rationnels d'ordre fini peut être réglé en un nombre fini d'étapes . Vous prenez l'entier D , et considérez chacun des un nombre fini de nombres entiers y avec $y \setminus D$. Vous prenez toutes les valeurs de y et les remplacez dans l'équation $y^2 = f(x)$. Le polynôme $f(x)$ a des coefficients entiers et de coefficient dominant 1 . S'il a une racine entière , cette racine va diviser le terme constant . Ainsi, il existe un nombre fini de

choses à vérifier , et de cette manière nous serons sûr de trouver tous les points de ordre fini en un nombre fini d'étapes

Le discriminant d'une cubique de Weierstrass E/K est le polynôme " homogène" de degré 12 de l'anneau $\mathbb{Z}[b_2; b_4; b_6; b_8]$ [8]

Définition 1.4.1 On appelle discriminant, noté Δ , la quantité

$$\Delta(E) = 9b_2b_4b_6 - b_2^2b_8 - 8b_4^3 - 27b_6^2 \in K$$

avec $4b_8 = b_2b_6 - b_4^2$ et ; $\text{Carac}(K) \neq 2, 3$ [7]

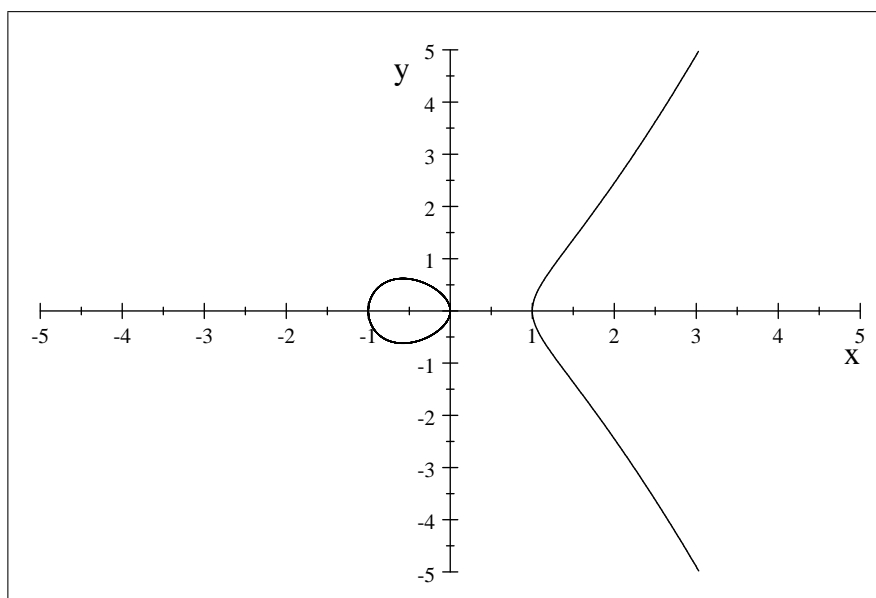
Définition 1.4.2 l'invariant modulaire d'une cubique de Weierstrass E est l'élément du corps K égal à :

$$j(E) = \frac{c_4^3(E)}{\Delta(E)} \in K$$

[2]

Exemple 1.4.1 Soit E la courbe elliptique définie sur \mathbb{R} par l'équation de Weierstrass

$$y^2 = x^3 - x$$



On a:

$$a_1 = a_2 = a_3 = a_6 = 0 \text{ et } a_4 = -1$$

On en déduit : $b_2 = b_6 = c_6 = 0, b_4 = -2, b_8 = -1, c_4 = 48$

Le calcul du discriminant donne donc $\Delta = 64$ et l'invariant modulaire vaut alors E :

$j = 1728$, la courbe elliptique E n'est donc ni singulière ni supersingulière

Proposition 1.4.1 *Soit une courbe elliptique E sur Q , d'équation de weierstrass:*

$$y^2 = x^3 + Ax + B \in Q[x, y]$$

avec $A, B \in \mathbb{Z}$ et $4A^3 + 27B^2 \neq 0$,

Considéons un point $P = (x, y)$ de torsion de E

Exemple 1.4.2 *courbe elliptique E d'équation de weierstrass : $y^2 = x + 6 \in Q[x, y]$*

Alors $4A^3 + 27B^2 = 4 + 6 \times 27 = 166$

Chapitre 2

Généralités sur les courbes elliptiques

2.1 courbe elliptique

Une courbe elliptique E sur le corps \mathbb{k} (notée $E(K)$) est définie par une équation de Weierstrass du type

$$y^2 + a_1xy + a_3y = x^3 + a_2x^2 + a_4x + a_6 \quad (2.1.1)$$

pour $a_i \in \mathbb{k}$:

Une équation de Weierstrass définit bien une courbe elliptique s'il n'existe pas de point de $E(\mathbb{k})$ pour lequel les dérivées partielles $(2y + a_1x + a_3)$ et $(3x^2 + 2a_2x + a_4 - a_1y)$ s'annulent simultanément. Les coordonnées $(x; y)$ sont appelées coordonnées *à l'es* sur E .

La courbe elliptique $E(\mathbb{k})$ est l'ensemble des points $P = (x; y)$ de \mathbb{k}^2 vérifiant l'équation (2.1.1) plus un point à l'infini noté P_∞ .

$$E(\mathbb{k}) = \{(x; y) \in K \times K \mid y^2 + a_1xy + a_3y = x^3 + a_2x^2 + a_4x + a_6\} \cup \{P_\infty\} \quad (2.1.2)$$

Le point à l'infini peut symboliquement être vu comme le point d'intersection des droites verticales. Cette idée grossière se formalise en considérant l'espace projectif, ce qui est fait dans [Sil92, Chap III 1].

Définition 2.1.1 : *(Courbe elliptique)*

Une courbe elliptique est une paire (E, O) , où E est une courbe lisse sur \overline{K} de genre 1 et $O \in E$. On dit que O est le point à l'infini de E . On dit que E est définie sur K et on note E/K si E est définie sur K en tant que courbe et si $O \in E(K)$. On va souvent écrire seulement E pour une courbe elliptique, le O étant sous-entendu. Nous allons maintenant montrer, en utilisant le théorème de Riemann-Roch, qu'une courbe elliptique peut être décrite par une équation de Weierstrass et réciproquement que toute courbe décrite par une équation de Weierstrass est une courbe elliptique

Définition 2.1.2 :

Une courbe elliptique E sur K est la donnée d'une équation

$$E : y^2 = x^3 + Ax + B, \quad (2.1.3)$$

$(A, B \in K)$

telle que

$$\Delta' := 4A^3 + 27B^2 \neq 0$$

et d'un point O dit point à l'infini. Plus précisément, E désigne le lieu dans P^2 de l'équation homogène

$$Y^2Z = X^3 + AXZ + BZ^3$$

associée à (3) et $O = [0, 1, 0]$.

Une équation du type (3) est appelée équation de Weierstrass. Une courbe elliptique est une courbe lisse (car $\Delta' \neq 0$) et de genre 1. En fait, on peut montrer que toute courbe lisse de genre 1 est donnée par une équation de Weierstrass (3)

avec $\Delta' \neq 0$.

Lorsque K est de caractéristique 2 ou 3, ce qui précède est encore valable à condition de remplacer (3) par une équation un peu plus compliquée :

Définition 2.1.3

$$y^2 + a_1xy + a_3y = x^3 + a_2x^2 + a_4x + a_6$$

$(a_i \in K, i = 1, \dots, 6)$.

Pour L/K une extension, l'ensemble des points L -rationnels de E est l'ensemble

2.2 Loi de groupe

soit C une courbe plane projective non singulière de degré trois sur un corps \mathbb{k} parfait ($\mathbb{k} \neq \mathbb{Q}$ en ce qui nous concerne)

par le théorème de Bézout, une droite passant par deux points P, Q de C à coordonnées dans \mathbb{k} coupe C en exactement un troisième point (noté PQ) à coordonnées dans \mathbb{k} . Si $P = Q$ la droite PQ peut être considérée comme la tangente en P à C . Si la droite PQ est tangente en Q à C alors $PQ = Q$ et si P est un point d'inflexion, alors $PP = P$

Théorème 2.2.1 :

Soit E une courbe elliptique et D une droite du plan. Si D est tangente en un point à la courbe E ou bien si D coupe E en deux points distincts ; alors D coupe E en un unique autre point. Nous commençons par donner une interprétation géométrique de la loi.

Soient P et Q deux points \mathbb{k} rationnels de E , nous appelons somme des points P et Q le point \mathbb{R} obtenu par la construction suivante schématisée dans la Figure 1.2. Tout d'abord nous traçons la droite (PQ) . La droite (PQ) coupe la courbe elliptique E en un troisième point, le point $P + Q$ est le symétrique par rapport à l'axe des abscisses de ce troisième point d'intersection. Pour P un point de la courbe, il est possible de calculer le point $[2]P$ en utilisant la tangente à la courbe au point P . Nous noterons $[r]P$ le point obtenu en additionnant r fois le point P , $[r]P = \underbrace{P + P + \dots + P}_{r \text{ fois}}$ Les schémas de résumé cette construction.

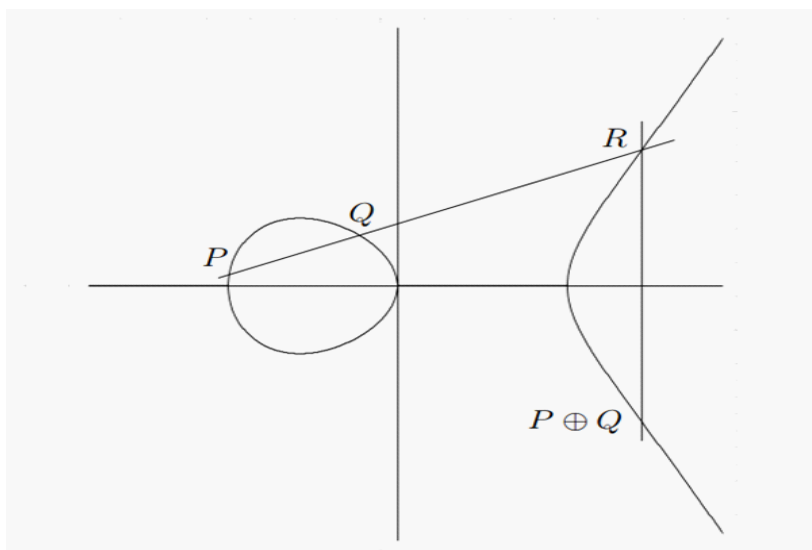
Théorème 2.2.2

Cette construction nous permet d'assurer que le théorème suivant est vrai.

Théorème 2.2.3 :

L'ensemble des points d'une courbe elliptique E muni de la loi $+$ vérifie les propriétés suivantes :

(i) La loi $+$ est interne : $\forall P; Q \in E, P + Q \in E$.



Tracé de la droite (PQ)

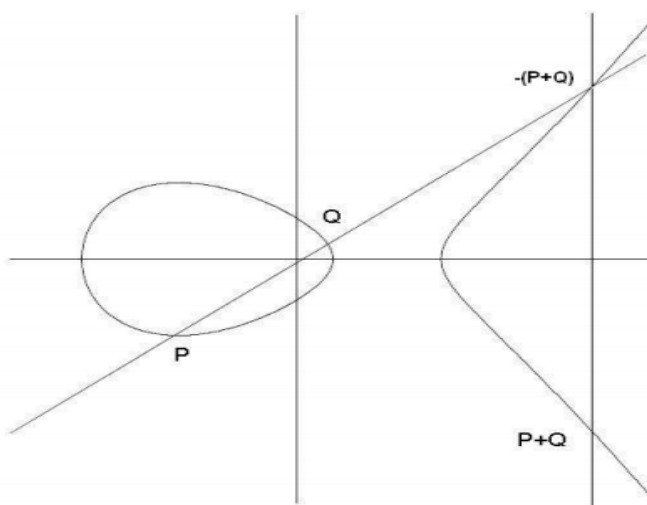


Illustration de la construction de $P + Q$

(ii) Existence d'un élément neutre :

$$\forall P \in E; P + P_{\infty} = P$$

(iii) Commutativité de la loi $+$:

$$\forall P; Q \in E; P + Q = Q + P$$

(iv) La loi $+$ est associative :

$$\forall P; Q; R \in E; (P + Q) + R = P + (Q + R)$$

(v) La loi $+$ est symétrique : $\forall P \in E$, il existe un point noté $-P$ tel que

$$P + (-P) = P_\infty$$

$(E(\mathbb{k}); +)$ est donc un groupe abélien additif d'élément neutre P_∞ .

Proposition 2.2.1 :

L'opposé du point P , noté $-P$, admet pour coordonnées $(x_P; -y_P)$.

Addition de deux points Soient $P = (x_P; y_P)$ et $Q = (x_Q; y_Q)$ deux points distincts d'une courbe elliptique $E(\mathbb{k})$ tels que $P \neq -Q$. Pour trouver les formules donnant les coordonnées du point $R = P + Q$ avec $R = (x_R; y_R)$, nous cherchons à résoudre le système de deux équations formé par l'équation de la droite (PQ) et l'équation de la courbe elliptique. Ce système traduit exactement le fait que

$-(P + Q)$ est le troisième point d'intersection de la courbe elliptique et de la droite (PQ) . Nous obtenons les formules (I.2.2), où λ représente la pente de

$$\text{la droite } (PQ) : \begin{cases} \lambda = \frac{y_P - y_Q}{x_P - x_Q} \\ x_R = \lambda^2 - x_P - x_Q \\ y_R = \lambda(x_P - x_R) - y_P \end{cases}$$

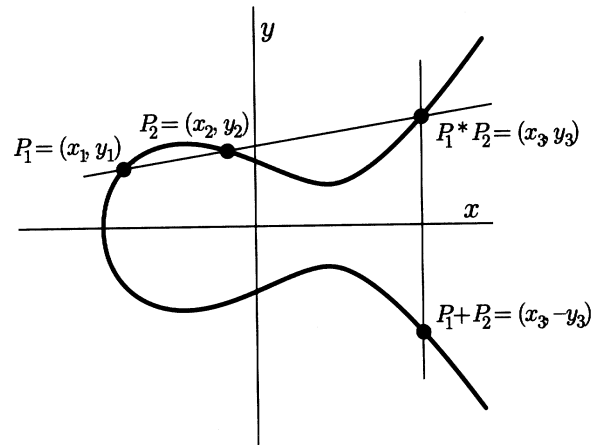
La complexité de l'addition sur la courbe elliptique est de

$$4A + 1S + 2M + 1I$$

où A (respectivement S, M et I) représente une addition (respectivement un carré, une multiplication et une inversion) dans le corp $\mathbb{k}[1]$

Doublement d'un point

Pour trouver les formules donnant les coordonnées du point $R = [2]P$, nous utilisons le fait que $-[2]P$ est le second point d'intersection de la courbe E et de la tangente en E au point



P . L'équation de la tangente et celle de la courbe elliptique forment un système dont la résolution nous donne les formules pour obtenir les coordonnées de point $R = [2]P$. Nous obtenons les formules (I.2.3), où λ représente la pente de la tangente au point P de la courbe elliptique :

$$2P = \begin{cases} \lambda = \frac{3x_P^2 + a}{2y_P} \\ x_R = \lambda^2 - 2x_P \\ y_R = \lambda(x_P - x_R) - y_P \end{cases}$$

La complexité doublement sur la courbe elliptique est de $5A + 1S + 2M + 1I$ dans \mathbb{k} . [1]

Chapitre 3

point d'ordre fini

Définition 3.0.1 *Un point d'ordre m d'une courbe elliptique E est un point P du groupe abélien $E(\mathbb{k})$ tel que :*

$$mP = O_E$$

Définition 3.0.2 *Pour tout entier rationnel m , un point P du groupe $E(\mathbb{k})$ d'ordre m satisfait la relation $mP = O_E$ le symbole mP représente les sommes: $mP = P + P + P \dots = P$*

Définition 3.0.3 *Le sous groupe de n -torsion du groupe $E(\mathbb{k})$ est l'ensemble $E(\mathbb{k})[m]$ des points d'ordre m .*

Définition 3.0.4 *Le groupe de torsion d'une courbe elliptique E est l'ensemble*

$$T(E(\mathbb{k})) = T(E) = \{P \in E(\mathbb{k}); mP = O_E\}$$

L'ensemble $E(\mathbb{k})$ des points K -rationnels d'une Courbe Elliptique E/\mathbb{k} est un groupe abélien d'élément neutre le point $O_E = (\infty; \infty)$, et la loi basée sur la règle géométrique de 3 points colinéaires de E :

$$P_1 + P_2 + P_3 = O_E$$

Définition 3.0.5 Soit E/K définie par

$$E : y^2 + a_1xy + a_3y = x^3 + a_2x^2 + a_4x + a_6$$

L'ensemble des points K rationnels de E est

$$E(K) = \{(x, y) \in K^2, y^2 \dots = \dots + a_6\} \cup \{O\}$$

[8]

Exemple 3.0.1 Soit E définie par $E : y^2 + y = x^3 - 6x + 4$. L'ensemble des points Q rationnels de E est

$$E(K) = \{O, (-1, 3), (-1, -3), (2, -3), (2, 0), (1, -1)\}.$$

3.1 Points d'ordre 2

On dit qu' P est double si $2P = O$ et $P \neq O$. La condition $2P = O$ équivaut à $P = -P$

Puisque $-(x; y) = (x; -y)$, ces points vérifient alors $y = 0$. Ce sont donc les points:

$$P_1 = (\alpha_1, 0) P_2 = (\alpha_2, 0) P_3 = (\alpha_3, 0)$$

où $\alpha_1; \alpha_2; \alpha_3$ sont les racines du polynôme cubique

$$f(x) = x^3 + ax^2 + bx + c$$

Etudions maintenant la nature du sous-groupe $G = \{O; P_1; P_2; P_3\}$ des points d'ordre diviseurs 2:

Si l'on travaille avec des coordonnées complexes, alors il y a trois points distincts (car la courbe est non singulière) d'ordre 2 et ainsi G est le groupe de Klein $\mathbb{Z}/2\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$.

Il'on travaille avec des coordonnées réelles, alors les trois racines précédentes sont réelles et G est sera le groupe de Klein. Il n'y a qu'une seule racine réelle et alors G est $\mathbb{Z} = 2\mathbb{Z}$.

Si l'on travaille avec des coordonnées rationnelles, alors G est le groupe de Klein, le groupe cyclique d'ordre 2 ou le groupe trivial suivant que f a 3, 1 ou 0 racines rationnelles .[8]

3.2 Points d'ordre 3

On dit que les points sont d'ordre vérifiant $3P = O$, ce qui équivaut à $2P = -P$. Un point d'ordre 3 satisfait donc

$$x(2P) = x(-P) = x(P)$$

(et réciproquement). Pour trouver ces points, on utilise la formule de duplication démontrée dans le 2.4. On doit avoir:

$$x = \frac{x^4 - 2bx^2 - 8cx + b^2 - 4ac}{4x^3 + 4ax^2 + 4bx + 4c} \quad (3.2.1)$$

Ce qui, après calculs, donne:

x est racine du polynôme

$$g(x) = 3x^4 + 4ax^3 + 6bx^2 + 12cx + (4ac - b^2)$$

Mais puisque

$$x(2P) = \frac{f'(x)^2}{4f(x) - a - 2x}$$

Une autre expression de $g(x)$ est

$$g(x) = 2f(x)f''(x) - f'(x)^2$$

g a alors 4 racines (complexes) distinctes (sinon f et f' auraient des racines communes).

Soient $\beta_1; \beta_2; \beta_3; \beta_4$ ses 4 racines et pour chaque β_i soit $\delta_i = \sqrt[3]{f(\beta_i)}$.

Alors l'ensemble $(1; 1); (2; 2); (3; 3); (4; 4)$ est l'ensemble complet des points d'ordre 3 sur la courbe.

De plus, aucun δ_i ne peut être égal à 0 (sinon les points seraient d'ordre 2), donc cet ensemble contient 8 points distincts d'ordre 3.

Ainsi l'ensemble des points complexes d'ordre divisant 3 forme un groupe d'ordre 9 : c'est le groupe $\mathbb{Z}/3\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}/3\mathbb{Z}$.

Si l'on travaille avec des coordonnées réelles, le groupe des points d'ordre divisant 3 est le groupe $\mathbb{Z}/3\mathbb{Z}$.

Si l'on travaille avec des coordonnées rationnelles, c'est soit le groupe cyclique d'ordre 3, soit le groupe trivial.[8]

3.2.1 Points d'ordre deux et trois.

Soit C être la cubique non singulière courbe

$$C : y^2 = f(x) = x^3 + ax^2 + bx + c$$

[Rappelons que C est f prévu non singulière $f(x)$ et $f'(x)$ n'ont pas de commune racines complexes .]

- (a) Un point $P = (x, y) \neq O$ sur C est d'ordre deux si et seulement si $y = 0$.
- (b) C a exactement quatre points de l'ordre divisant 2 . Celles-ci forment quatre points un groupe qui est un produit de deux groupes cycliques d'ordre deux .
- (c) Un point $P = (x, y) \neq O$ sur C a pour trois si et seulement si x est une racine du polynôme

$$\Psi_3(x) = 3x^4 + 4ax^3 + 6bx^2 + 12cx + (4ac - b^2)$$

- (d) C a exactement neuf points de l'ordre divisant 3 . Ce formulaire neuf points un groupe qui est un produit de deux groupes cycliques d'ordre trois .[6]

3.2.2 Groupe de Torsion $E(Q)$

Soit E une courbe elliptique défini sur Q , l'ensemble des points rationnels d'ordre fini du groupe de Mordell-Weil $E(Q)$ est un sous groupe de $E(Q)$

Définition 3.2.1 *Le groupe de Torsion d'une courbe elliptique E est l'ensemble :*

$$E(Q)_{tors} = \{P \in E(Q) ; mP = O_E\} [2]$$

A partir de la loi de groupe d'une courbe elliptique définie sur une clôture algébrique de , on peut définir l'application

Q ,on peut définir l'application

$[m] \{P \text{ a } P + P + \dots + P$

Définition 3.2.2 *Les éléments du noyau de cette application sont les points de m -torsion de la courbe E/Q .*

On note cet ensemble $E[m]$, sous groupe de $E(Q^{\text{alg}})$. Ce sont les éléments d'ordre m

Proposition 3.2.1 *Le groupe de Torsion d'une courbe elliptique E vérifie la relation:*

$$E(k)_{\text{tors}} = \bigcup_{m=1}^n E[m][2]$$

Preuve. :évident ■

Polynômes de m -division

Considérons une courbe elliptique E donnée par une équation de Weierstrass de la forme

$$E = y^2 = x^3 + ax + b$$

On veut calculer les points d'ordre m , c'est-à-dire calculer le point mP en fonction de $P = (x, y)$, en utilisant la loi du groupe.

Définition 3.2.3 *Les coordonnées des points $mP = P + P + \dots + P$ ($m > 0$) d'une courbe elliptique $E : y^2 = x^3 + ax + b$ où $(4a^3 + 27b^2) \neq 0$ sont de la forme :*

$$mP = \left\{ \frac{f_m}{y_m^2}, \frac{w_m}{y_m^3} \right\}$$

Où y_m, f_m, w_m sont des polynômes de l'anneau $\mathbb{Z}[x, y, a, b]$ satisfaisant aux relations :

$$y_0(x, y) = 0$$

$$y_1(x, y) = 1$$

$$y_2(x, y) = 2y$$

$$y_3(x, y) = 3x^4 + 6ax^2 + 12bx - a^2$$

$$y_4(x, y) = 4y(x^5 + 5ax^3 + 20bx^3 - 4abx - 8b^2 - a^3)$$

$$y_{2m+1}(x, y) = y_{m+2}(x, y) y_m^3(x, y) - y_{m-1}(x, y) y_{m+1}^3(x, y)$$

$$y_{2m}(x, y) = \frac{1}{2y} y_m(x, y) (y_{m+2}(x, y) y_{m-1}^2(x, y) - y_{m-2}(x, y) y_{m+1}^2(x, y))$$

$$y_m(x, y) = x y_m^2(x, y) - y_{m+1}(x, y) y_m(x, y)$$

$$4yw(x, y) = y_{m+2}(x, y) y_{m-1}^2(x, y) - y_{m-2}(x, y) y_{m+1}^2(x, y)$$

La démonstration se fait par récurrence sur m .

Le deux théorèmes suivants décrivent totalement $E(Q)_{tors}$ [6]

Théorème 3.2.1 (*Lutz-Nagell*)

Soit E/Q une courbe elliptique donnée par une équation de Weierstrass

$$y^2 = x^3 + Ax + b$$

$A, B \in \mathbb{Z}$

Si $P = (x, y, 1)$ est un point de torsion de $E(Q)$, alors :

$$x, y \in \mathbb{Z}$$

ou bien $y = 0$, ou bien y^2 divise $V = 4A^2 + 27B^2$ [2]

Preuve. :L'assertion a) découle du corollaire 2 III.1.

Si $2P = 0$, alors $y = 0$ et x est solution rationnelle de $x^3 + Ax + b = 0$ donc appartient à \mathbb{Z} . Le théorème est ainsi vérifié. Supposons alors $2P^1O$.

Soit $P = (x_1, y_2, 1) \in E(Q)$ tel que $2P^1O$. Prenons les coordonnées homogènes de $2P$ sous la forme $2P = (x_2, y_2, 1)$ et montrons que b :

Supposons $y_1^1 \neq 0$, alors $-2P = (x_2, -y_2, 1)$ est le deuxième point d'intersection de la tangente en P à la courbe affine :

$$y^2 = f(x); \quad f(x) = x^3 + Ax + b$$

L'équation de la tangente en P s'écrit $y = ax + b$ avec $a = \left\{ \frac{dy}{dx} \right\} = \frac{f'(x_1)}{2y_1}$

Les coordonnées de P et de $-2P$ vérifient le système :

$$\begin{cases} y^2 = x^3 + Ax + b \\ y = ax + b \end{cases}$$

x_1 et x_2 sont solutions de $(ax + b)^2 = x^3 + Ax + b$ c'est-à-dire de l'équation du troisième degré : $x^3 - a^2x^2 + \dots + b - b^2 = 0$

Puisque x_1, x_2 sont entiers, on en déduit que $a^2 = x_1 + x_2 + x_3$ et $a = \frac{f'(x_1)}{2y_1}$ le sont aussi.

Ainsi y divise $f(x_1)$, et comme $y_1^2 = f(x_1)$, on voit que y_1 divise aussi $f(x_1)$.

La théorie sur les résultants (Cf Chapitre 1) montre que y_1 divise aussi V .

Dans notre cas, on peut voir que :

$$(6Ax^2 - 9Bx + 4A^2)(3x^2 + A) - (18Ax - 27B)(x^3 + Ax + B) = 4A^3 + 27B^2 \quad \blacksquare$$

Théorème mazur

Soit C une courbe elliptique est supposons qu'il existe un point fini d'ordre m sur C .

Alors $1 \leq m \leq 10$ ou $m = 12$. Plus précisément, l'ensemble des points rationnels d'ordres finis forme un sous-groupe qui a l'une des deux formes suivantes :

$$\mathbb{Z}/N\mathbb{Z} \text{ avec } 1 \leq N \leq 10 \text{ ou } N = 12$$

$$1. \quad \mathbb{Z}/2\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}/2\mathbb{Z} \text{ avec } 1 \leq N \leq 4 \text{ [8]}$$

Preuve. voir silverman \blacksquare

Théorème mazur

Soit E/Q une courbe elliptique. Alors $E(Q)_{tors} \simeq \begin{cases} \mathbb{Z}/m\mathbb{Z}, m = 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 12 \\ \text{ou} \\ \mathbb{Z}/2\mathbb{Z} \times \mathbb{Z}/2m\mathbb{Z}, m = 1, 2, 3, 4 \end{cases}$

Exemple Considérons l'équation de Weierstrass

$$E : y^2 = x^3 - 43x + 166 \text{ et } V = 4A^2 + 27B^2 = 425984 = 2^{15} \times 13.$$

Donc pour tout point de torsion, $y(P)$ appartient à l'ensemble :

$$\{0, \pm 2, \pm 4, \pm 8, \pm 16, \pm 32, \pm 64, \pm 128\}$$

En remplaçant les coordonnées dans l'équation de on obtient l'ensemble des points de torsion :

$$E(Q)_{tors} = \{(3, \pm 8), (-5, \pm 16), (11, \pm 32), O\}$$

Remarque 3.2.1 *Comme le montre l'exemple précédent, les conditions a) et b) du théorème 1 ne sont pas suffisantes pour décrire les points de torsion*

Bibliographie

- [1] Marc Joye., Introduction élémentaire de la théorie des courbes elliptiques. Université catholique de Louvain. Belgique
- [2] M. zitouni., Géométrie Arithmétique et algorithmique des courbes elliptiques. OPU
- [3] Husemoller, D., Elliptic Curves, Springer-Verlag, New York, 1987.
- [4] Mordell, L.J., On the rational solutions of the indeterminate equations of the third and fourth degrees. Proc. Camb. Philos.Soc. 21 (1922), 179-192.
- [5] Koblitz, N., Introduction to Elliptic Curves and Modular Forms, Springer-Verlag, New York, 1984.
- [6] Silverman, J.H., The Arithmetic of Elliptic Curves, Springer-Verlag, New York, 1986.
- [7] Silverman, J.H., Integer points and the rank of Thue elliptic curves. Invent Math. 66 (1982), 395-404.
- [8] Joseph H. Silverman John Tate., Rational Points on Elliptic Curves, Undergraduate texts on mathematics.

Bibliographie

- [1] Marc Joye., Introduction élémentaire de la théorie des courbes elliptiques. Université catholique de Louvain. Belgique
- [2] M. ZITOUNI., Géométrie Arithmétique et algorithmique des courbes elliptiques. OPU
- [3] Husemoller, D., Elliptic Curves, Springer-Verlag, New York, 1987.
- [4] Mordell, L.J., On the rational solutions of the indeterminate equations of the third and fourth degrees. Proc. Camb. Philos.Soc. 21 A922), 179-192.
- [5] Koblitz, N., Introduction to Elliptic Curves and Modular Forms, Springer-Verlag, New York, 1984.
- [6] Silverman, J.H., The Arithmetic of Elliptic Curves, Springer-Verlag, New York, 1986.
- [7] Silverman, J.H., Integer points and the rank of Thue elliptic curves. Invent Math. 66 A982), 395-404.
- [8] Joseph H. Silverman John Tate., Rational Points on Elliptic Curves, Undergraduate texts on mathemat