



et avec la formule du déterminant,  $\deg R_Y \leq mn$ . On obtient de même  $\deg R_X \leq mn$  puis

$$\#Z(A) \cap Z(B) \leq (mn)^2.$$

Pour achever la démonstration, il ne reste plus qu'à affiner la majoration précédente. Dans ce but, on numérote les éléments de  $Z(A) \cap Z(B) = \{(x_i, y_i) : i \in \llbracket 1, r \rrbracket\}$  et on pose

$$\mathcal{E} = \left\{ \frac{x_i - x_j}{y_j - y_i} : y_j \neq y_i, i, j \in \llbracket 1, r \rrbracket \right\}.$$

Alors  $\#\mathcal{E} < \#k^*$  car  $k$  est de cardinal infini et on peut considérer  $u \in k^* \setminus \mathcal{E}$ . Remarquons le fait suivant :

$$\forall i, j \in \llbracket 1, r \rrbracket : x_i - x_j \neq u(y_j - y_i) \Leftrightarrow x_i + uy_i \neq x_j + uy_j.$$

On effectue alors le changement de variables suivant :

$$\begin{cases} X' = X + uY \\ Y' = Y \end{cases} \quad \begin{cases} \tilde{A}(X', Y') = A(X, Y) \\ \tilde{B}(X', Y') = B(X, Y) \end{cases}.$$

Soit alors la fonction  $\varphi : \begin{matrix} Z(A) \cap Z(B) & \rightarrow & Z(\text{Res}_{Y'}(\tilde{A}, \tilde{B})) \\ (x, y) & \mapsto & x + uy \end{matrix}$ .

La fonction  $\varphi$  est bien définie car si  $(x, y) \in Z(A) \cap Z(B)$ , alors  $A(x, y) = B(x, y) = 0$  ce qui entraîne  $\tilde{A}(x + uy, y) = \tilde{B}(x + uy, y) = 0$  puis  $\text{Res}_{Y'}(\tilde{A}, \tilde{B})(x + uy) = 0$ . De plus,  $\varphi$  est injective puisque  $u$  n'est pas un élément de  $\mathcal{E}$ . Ainsi :

$$\#Z(A) \cap Z(B) \leq \#Z(\text{Res}_{Y'}(\tilde{A}, \tilde{B})) \leq \deg \text{Res}_{Y'}(\tilde{A}, \tilde{B}) \leq mn$$

d'après le point précédent, ce qui achève la démonstration. □

**Remarques :** • Ce développement est une simplification du vrai théorème de Bézout. Si on homogénéise  $A$  et  $B$  en polynômes homogènes de  $\bar{k}[X, Y, T]$ , alors si on compte la multiplicité des intersections et les points à l'infini, on a  $\#Z(A) \cap Z(B) = mn$ .

• Pour trouver les points d'intersections en pratique, on fait comme dans la preuve : on calcule les deux résultants (en  $X$  et en  $Y$ ) et on cherche leurs zéros communs. En faisant cela, on obtient des équations seulement en  $X$  ou seulement en  $Y$ , d'où le nom de théorie de l'élimination.

Si on veut les points d'intersection à l'infini, il suffit d'homogénéiser les résultants, d'évaluer en " $T = 0$ ", puis de résoudre.

• La condition  $k$  infini n'est pas nécessaire. Il suffit de faire la preuve dans  $\bar{k}$  qui est infini, puis comme  $k \subset \bar{k}$ , on a le résultat.

*Adapté du travail de Paul Alphonse, Florian Lemonnier et Arnaud Stocker.*