

## Théorème de Pascal:

**Référence :** Jean-Denis Eiden, *Géométrie analytique classique*, Calvage et Mounet, 2009

**Lemme 1** (p.19). *Soit  $M, N$  deux points distincts du plan de coordonnées barycentriques*

*$(x_1, y_1, z_1)$  et  $(x_2, y_2, z_2)$ . Alors la droite  $(MN)$  a pour équation :*

$$\begin{vmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ X & Y & Z \end{vmatrix} = 0$$

**Preuve :** On peut supposer tous les coordonnées barycentriques normalisées à somme 1 (ce qui ne modifie pas l'annulation du déterminant ci-dessus). Soit  $P$  un point de coordonnées barycentriques  $(X, Y, Z)$ . Alors  $P \in (MN)$  si et seulement si il existe  $t \in \mathbb{R}$  tel que  $\overrightarrow{MP} = t\overrightarrow{MN}$ , c'est-à-dire :

$$\begin{cases} X - x_1 & = & t(x_2 - x_1) \\ Y - y_1 & = & t(y_2 - y_1) \\ Z - z_1 & = & t(z_2 - z_1) \end{cases}$$

Comme tous les coordonnées barycentriques ont été normalisées, la dernière ligne vaut moins la somme des deux autres, et donc il suffit que  $t$  vérifie le système des deux premières lignes, c'est-à-dire que

$$0 = \begin{vmatrix} X - x_1 & x_2 - x_1 \\ Y - y_1 & y_2 - y_1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} X - x_1 & x_2 - x_1 & x_1 \\ Y - y_1 & y_2 - y_1 & y_1 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} X & x_2 & x_1 \\ Y & y_2 & y_1 \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} X & x_2 & x_1 \\ Y & y_2 & y_1 \\ Z & z_2 & z_1 \end{vmatrix}$$

□

**Lemme 2** (p.51). (*Conique circonscrite*) *Soient  $ABC$  un triangle et  $R = (A; \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC})$  le repère affine correspondant. L'équation générale d'une conique passant par les trois points  $A, B, C$  est  $pYZ + qZX + rXY = 0$ , où  $p, q, r$  sont non tous nuls.*

**Preuve :** Rappelons qu'un point  $M$  de coordonnées barycentriques  $(x, y, z)$  possède comme coordonnées cartésiennes le couple  $(u = \frac{y}{x+y+z}, v = \frac{z}{x+y+z})$  (où  $x + y + z \neq 0$ ). Partons de l'équation affine (cartésienne) générale des coniques du plan, sous la forme d'une équation polynomiale du second degré :

$$\alpha_1 U^2 + \alpha_2 UV + \alpha_3 V^2 + \beta_1 U + \beta_2 V + \gamma = 0,$$

où les coefficients  $(\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)$  sont non tous les trois nuls. Substituons  $U$  par  $\frac{Y}{X+Y+Z}$  et  $V$  par  $\frac{Z}{X+Y+Z}$ . On obtient, l'équation suivante (en multipliant par  $(X + Y + Z)^2 \neq 0$ ) :

$$\mathcal{D}(X, Y, Z) = \alpha_1 Y^2 + \alpha_2 YZ + \alpha_3 Z^2 + (\beta_1 Y + \beta_2 Z)(X + Y + Z) + \gamma(X + Y + Z)^2 = 0.$$

Une conique passe par les points  $A, B$  et  $C$  si et seulement si

$$\mathcal{D}(1, 0, 0) = \mathcal{D}(0, 1, 0) = \mathcal{D}(0, 0, 1) = 0$$

c'est-à-dire si et seulement si

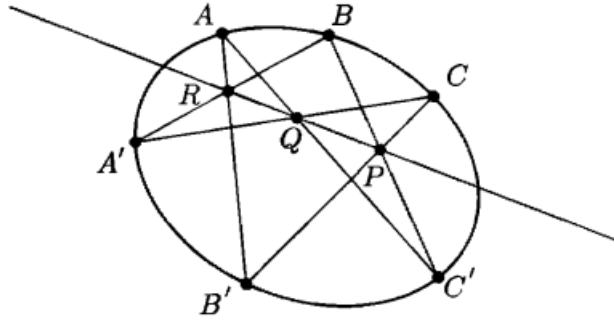
$$\begin{cases} \alpha_3 + \beta_2 + \gamma = 0 \\ \alpha_1 + \beta_1 + \gamma = 0 \\ \gamma = 0 \end{cases}$$

On obtient alors la forme demandée

$$pYZ + qZX + rXY = 0,$$

avec  $p = \alpha_2 - \alpha_1 - \alpha_3$ ,  $q = -\alpha_3$  et  $r = -\alpha_1$

**Théorème 3** (p.90). *Soient six points distincts  $A, B, C, A', B', C'$ , trois à trois non alignés. Supposons l'existence de  $P, Q, R$ , qui sont les points d'intersection de  $(BC')$  et  $(B'C)$ ,  $(A'C)$  et  $(AC')$ ,  $(AB')$  et  $(A'B)$  respectivement. Alors, il existe une conique passant par  $A, B, C, A', B', C'$  si et seulement si  $P, Q, R$  sont alignés.*



**Preuve :** Comme  $A, B, C$  sont non alignés, considérons le repère barycentrique  $ABC$ . Notons  $(x, y, z)$ ,  $(x', y', z')$  et  $(x'', y'', z'')$  les coordonnées barycentriques de  $A', B', C'$  respectivement dans ce repère. La droite  $(BC')$  a pour équation barycentrique  $\begin{vmatrix} 0 & 1 & 0 \\ x'' & y'' & z'' \\ X & Y & Z \end{vmatrix} = 0$ , c'est-à-dire  $z''X - x''Z = 0$ ,

et de même  $(B'C)$  a pour équation barycentrique  $x'Y - y'X = 0$ . Les coordonnées barycentriques de  $P$ , point d'intersection de ces deux droites sont alors  $(x'x'', x''y', x'z'')$ . Par un calcul similaire (ou par symétrie dans le rôle des coordonnées), on trouve que les coordonnées barycentriques respectives que  $Q$  et  $R$  sont  $(y''x, y''y, yz'')$  et  $(z'x, zy', zz')$ . Ainsi, les points  $P, Q$  et  $R$  sont alignés si et seulement

$R \in (PQ)$ , si et seulement si  $\Delta := \begin{vmatrix} x'x'' & x''y' & x'z'' \\ y''x & y''y & yz'' \\ z'x & zy' & zz' \end{vmatrix} = 0$ .

Soit maintenant  $\mathcal{C}$  une conique circonscrite au triangle  $ABC$ . Son équation barycentrique est du type :  $uYZ + vZX + wXY = 0$  où  $u, v, w \in \mathbb{R}$  non tous nuls. Or,  $A', B', C' \in \mathcal{C}$  si et seulement si leurs coordonnées vérifient l'équation de  $\mathcal{C}$ , donc si et seulement si il existe  $(u, v, w) \in \mathbb{R}^3 \setminus \{(0, 0, 0)\}$ , tels que :

$$\begin{cases} uyz + vzx + wxy = 0 \\ uy'z' + vz'x' + wx'y' = 0 \\ uy''z'' + vz''x'' + wx''y'' = 0 \end{cases}$$

L'existence d'un tel triplet équivaut à la nullité de  $\Delta' = \begin{vmatrix} yz & zx & xy \\ y'z' & z'x' & x'y' \\ y''z'' & z''x'' & x''y'' \end{vmatrix}$ .

---

Les points  $A, B, C, A', B', C'$  étant trois à trois non alignés,  $A', B', C' \notin (AB)$ ,  $A', B', C' \notin (AC)$ , et  $A', B', C' \notin (BC)$  donc  $x, y, z, x', y', z', x'', y'', z'' \neq 0$ . Donc (en factorisant la première ligne par  $x'x''$ , la deuxième par  $y''y$  et la troisième par  $zz'$ , puis en multipliant la première colonne par  $yz$ , la deuxième par  $z'x'$ , et la troisième par  $x''y''$ ) on a :

$$\Delta = x'x''y''yzz' \begin{vmatrix} 1 & y'/x' & z''/x'' \\ x/y & 1 & z''/y'' \\ x/z & y'/z' & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} yz & y'z' & z''y'' \\ xz & z'x' & z''x'' \\ xy & y'x' & x''y'' \end{vmatrix} = \Delta'.$$

On obtient alors  $\Delta = 0 \iff \Delta' = 0$  ce qui donne l'équivalence souhaitée et achève la démonstration du théorème.  $\square$