

Passing points through a conic

(Evident, géométrie analytique classique)

Isermann - Peckat

References: 171, 181, 191

Theorem: Soient A, B, C, D, E 5 points distincts d'un plan affine

- 1) Il existe une conique passant par ces points
- 2) La conique est unique si et seulement si 4 des points sont non alignés.
- 3) La conique est ~~non dégénérée~~ propre si et seulement si 3 points ne sont pas alignés.

Preuve: ①. Si les 5 points sont alignés, on prend l'union de la droite passant par les points et de n'importe quelle autre droite.

• Sinon, au moins 3 d'entre eux, disons A, B, C , forment un triangle non aplati donc un repère affine. Dans le repère, $A(1, 0, 0)$, $B(0, 1, 0)$ et $C(0, 0, 1)$, $D(x_1, y_1, z_1)$, $E(x_2, y_2, z_2)$

Soit \mathcal{C} la conique d'équation barycentrique \otimes :

$$ax^2 + by^2 + cz^2 + pxy + qxz + ryz = 0$$

$$\mathcal{C} \text{ passe par } A, B, C \Rightarrow a = b = c = 0$$

$$\mathcal{C} \text{ passe par } A, B, C \Leftrightarrow pxy + qxz + ryz = 0$$

$$\mathcal{C} \text{ passe par } A, B, C, D, E \Leftrightarrow \begin{cases} px_1y_1 + qx_1z_1 + ry_1z_1 = 0 \\ \exists p, q, r \in \mathbb{R} \begin{cases} px_2y_2 + qx_2z_2 + ry_2z_2 = 0 \end{cases} \end{cases}$$

Ce système a toujours au moins une solution non nulle, donc une telle conique existe

$\hookrightarrow \text{rg}(S) \in \{1, 2\}$, l'ensemble des solutions est un sev de \mathbb{R}^3 (3 inconnues) de dimension $3 - \text{rg}(S)$ donc 1 ou 2.

② (La conique est unique) $\Leftrightarrow \text{rg}(S) = 2$

$\text{rg}(S) \leq 1 \Leftrightarrow$ tous les mineurs de taille 2 de $\begin{pmatrix} x_1y_1 & x_1z_1 & y_1z_1 \\ x_2y_2 & x_2z_2 & y_2z_2 \end{pmatrix}$ sont nuls

$$\Leftrightarrow \begin{vmatrix} x_1y_1 & x_1z_1 \\ x_2y_2 & x_2z_2 \end{vmatrix} = x_1x_2 \begin{vmatrix} 1 & \frac{y_1}{z_1} \\ 0 & \frac{y_2}{z_2} \end{vmatrix} = 0$$

$$\text{et } \begin{vmatrix} x_1y_1 & y_1z_1 \\ x_2y_2 & y_2z_2 \end{vmatrix} = y_1y_2 \begin{vmatrix} 0 & x_1 \\ 1 & \frac{x_2}{z_2} \end{vmatrix} = 0$$

$$\text{et } \begin{vmatrix} x_1z_1 & y_1z_1 \\ x_2z_2 & y_2z_2 \end{vmatrix} = z_1z_2 \begin{vmatrix} 0 & x_1 \\ 1 & \frac{y_1}{z_1} \end{vmatrix} = 0$$

→ Faire des dessins !

→ Représenter à chaque fois qu'on travaille dans (A, B, C)

$\begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} \neq 0$

Supposons que $\text{rg}(S) \leq 1$ i.e la conique n'est pas unique. Supposons que D et E ne sont ni sur (AB), ni sur (BC), ni sur (AC).

$\begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} = 3, \neq 0$

Ceci équivaut à $x_1 y_1 z_1 x_2 y_2 z_2 \neq 0$ donc les mineurs 3x3 sont nuls donc $AE(DE), BE(DE), CE(DE) \checkmark$.

Pour fixer les idées, disons que $DE(AB)$ i.e $z_1 = 0$. Comme $D \neq A$ et $D \neq B$

admettre les
lité des
nivers
nivers 3x3
 $z_1 \neq 0$

$x_1 \neq 0$ et $y_1 \neq 0$ donc $x_1 y_1 \neq 0$

$x_1 y_1 x_2 z_2 = 0 \Leftrightarrow x_2 z_2 = 0$ et $x_1 y_1 y_2 z_2 = 0 \Leftrightarrow y_2 z_2 = 0$

Si $z_2 \neq 0$, $x_2 = y_2 = 0$ donc $C = E \checkmark$. Donc $z_2 = 0$ donc $FE(AB)$ et A, B, D, E sont alignés.

Réciproquement, si 4 points sont alignés, d'un côté de la droite passant les 4 points et de n'importe quelle autre droite passant par le 5^e côté

③ \mathcal{C} a pour équation $2(pXY + qXZ + rYZ) = 0$. \mathcal{C} est le lieu d'annulation de la forme quadratique de matrice $\begin{pmatrix} 0 & p & q \\ p & 0 & r \\ q & r & 0 \end{pmatrix}$ dans la base canon de \mathbb{R}^3

montrer que
conique
est
unique!

\mathcal{C} est ~~dégénérée~~ ^{impropre} $\Leftrightarrow pqr = 0$

- Si $pqr = 0$, disons $p = 0$, alors $(\mathcal{C}) : Z(qX + rY) = 0$

$(\mathcal{C}) \Leftrightarrow Z = 0$ ou $qX + rY = 0$ donc \mathcal{C} est l'union de 2 droites et comme \mathcal{C} passe par A, B, C, D, E, 3 d'entre eux sont alignés.

Si 3 points sont alignés, disons A, B, D; on pose $D = (x, y, 0)$ avec $xy \neq 0$. Comme $D \in \mathcal{C}$, $pxy = 0$ donc $p = 0$ donc $pqr = 0$ donc \mathcal{C} est dégénérée.

④ Passage d'une équation cartésienne à une équation barycentrique.

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

On pose $U = \frac{Y}{X+Y+Z}$ et $V = \frac{Z}{X+Y+Z}$ (passage en barycentrique)

$\alpha_1 Y^2 + \alpha_2 YZ + \alpha_3 Z^2 + (\beta_1 Y + \beta_2 Z)(X+Y+Z) + \gamma(X+Y+Z)^2 = 0$

→ On développe pour avoir :

• Barycentrique: $aX^2 + bY^2 + cZ^2 + pXY + qXZ + rYZ = 0$

De même, on repasse de la forme barycentrique à la forme cartésienne en divisant par $(X+Y+Z)^2$ et en posant

$U = \frac{Y}{X+Y+Z}$ $V = \frac{Z}{X+Y+Z}$ et $1-U-V = \frac{X}{X+Y+Z}$