

## DÉVELOPPEMENT 25

### THÉORÈME DE PASCAL

On note  $\mathcal{E}$  le plan affine muni d'un repère, alors

- un triplet  $(x, y, z)$  tel que  $x + y + z \neq 0$  désigne le point de coordonnées  $(x, y, z)$  dans  $(A, B, C)$ ,
- un triplet  $(x, y, z)$  tel que  $x + y + z = 0$  désigne le vecteur  $x\overrightarrow{CA} + y\overrightarrow{CB}$ .

**Lemme.** — Soit  $D(u, v, w)$ ,  $D'(u', v', w')$  et  $D''(u'', v'', w'')$  trois droites distinctes de  $\mathcal{E}$ , on note

$$d = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ u & v & w \\ u' & v' & w' \end{vmatrix} = vw' + wu' + uv' - uw' - vu' - vw'' \quad \text{et} \quad \delta = \begin{vmatrix} u & v & w \\ u' & v' & w' \\ u'' & v'' & w'' \end{vmatrix}.$$

- (i)  $D$  et  $D'$  ont un unique point en commun si et seulement si  $d \neq 0$ ;  
ce point est  $P(vw' - wv', wu' - uw', uv' - vu')$ .
- (ii)  $D$  et  $D'$  sont parallèles si et seulement si  $d = 0$ ;  
la direction de  $D$  et  $D'$  est engendrée par le vecteur  $V(vw' - wv', wu' - uw', uv' - vu')$ .
- (iii)  $D, D'$  et  $D''$  sont parallèles ou ont un point commun unique si et seulement si  $\delta = 0$ .

**Définition.** — On dit que  $m$  est un “point d'intersection” de deux droites  $D$  et  $D'$  si

- soit  $D$  et  $D'$  se coupent et  $m$  est l'unique point en commun,
- soit  $D$  et  $D'$  sont parallèles et  $m$  est un vecteur non nul de leur direction commune.

**Définition.** — Soit  $(D_0, D'_0)$ ,  $(D_1, D'_1)$  et  $(D_2, D'_2)$  trois couples de droites (tels que les droites de deux couples ne soient jamais parallèles ou concourantes) de “points d'intersection” respectifs  $m, n$  et  $p$ . On dit que  $m, n$  et  $p$  sont “alignés” si l'une des conditions suivantes est vérifiée

- $D_0 \parallel D'_0$ ,  $D_1 \parallel D'_1$  et  $D_2 \parallel D'_2$ ,
- $D_i \parallel D'_i$ ,  $D_j$  coupe  $D'_j$ ,  $D_k$  coupe  $D'_k$  et la droite formée par ces deux points d'intersection est parallèle à  $D_i$ ,
- ces couples sont formés de droites concourantes en des points alignés.

**Lemme.** — On fixe un repère affine et on considère trois couples de droites  $(D_0, D'_0)$ ,  $(D_1, D'_1)$  et  $(D_2, D'_2)$  de “points d'intersection” respectifs  $m(r, r', r'')$ ,  $n(s, s', s'')$  et  $p(t, t', t'')$ . Alors  $m, n$  et  $p$  sont

“alignés” si et seulement si  $\begin{vmatrix} r & r' & r'' \\ s & s' & s'' \\ t & t' & t'' \end{vmatrix} = 0$ .

*Démonstration.* —  $\star$  Si les trois couples sont formés de droites concourantes alors résultat est clair puisque  $p$  appartient à la droite  $(mn)$  si et seulement si le déterminant des coordonnées est nul.

$\star$  Supposons qu'un seul couple soit formé de droites parallèles, par exemple  $D_0 \parallel D'_0$ , alors  $m$  est un vecteur et  $n \neq p$ . La nullité du déterminant ci-dessus signifie que le vecteur  $m$  dirige la droite  $(np)$ .

★ Supposons enfin que deux couples soient formés de droites parallèles, par exemple  $D_0 \parallel D'_0$  et  $D_1 \parallel D'_1$ , alors  $m$  et  $n$  sont des vecteurs *i.e.*  $r + r' + r'' = 0$  et  $s + s' + s'' = 0$ , d'où

$$\begin{vmatrix} r & r' & r'' \\ s & s' & s'' \\ t & t' & t'' \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} r & r' & 0 \\ s & s' & 0 \\ t & t' & t+t'+t'' \end{vmatrix} = (t+t'+t'') \begin{vmatrix} r & r' \\ s & s' \end{vmatrix}.$$

Puisque les droites  $D_0, D'_0, D_1$  et  $D'_1$  ne sont pas toutes parallèles,  $m$  et  $n$  ne sont pas colinéaires donc  $\begin{vmatrix} r & r' \\ s & s' \end{vmatrix} \neq 0$ . La nullité du déterminant revient donc à dire que  $t+t'+t'' = 0$  *i.e.*  $D_2 \parallel D'_2$ .  $\square$

**Théorème de Pascal.** — Soit six points  $A, B, C, A', B'$  et  $C'$  dont trois ne sont jamais alignés. Alors une condition nécessaire et suffisante pour qu'une conique non dégénérée passe par ces six points est que les "points d'intersection"  $m, n$  et  $p$  des couples de droites  $(BC', CB'), (CA', AC')$  et  $(AB', BA')$  soient "alignés". Cette conique est alors unique.

*Démonstration.* — On travaille dans le repère  $(A, B, C)$  et on note  $A'(a, a', a'')$ ,  $B'(b, b', b'')$  et  $C'(c, c', c'')$ .

★ Les coordonnées de la droite  $BC'$  sont  $(c'', 0, -c)$  puisque l'équation est donnée par

$$\begin{vmatrix} x & y & z \\ 0 & 1 & 0 \\ c & c' & c'' \end{vmatrix} = 0 \text{ i.e. } c''x - cz = 0.$$

Les coordonnées de la droite  $CB'$  sont  $(-b', b, 0)$  puisque l'équation est donnée par

$$\begin{vmatrix} x & y & z \\ 0 & 0 & 1 \\ b & b' & b'' \end{vmatrix} = 0 \text{ i.e. } -b'x + by = 0.$$

Alors

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ c'' & 0 & -c \\ -b' & b & 0 \end{vmatrix} = cb + cb' + c''b$$

*i.e.* le "point d'intersection"  $m$  a pour coordonnées  $(cb, cb', c''b)$ .

★ Les coordonnées de la droite  $CA'$  sont  $(-a', a, 0)$  puisque l'équation est donnée par

$$\begin{vmatrix} x & y & z \\ 0 & 0 & 1 \\ a & a' & a'' \end{vmatrix} = 0 \text{ i.e. } -a'x + ay = 0.$$

Les coordonnées de la droite  $AC'$  sont  $(0, -c'', c')$  puisque l'équation est donnée par

$$\begin{vmatrix} x & y & z \\ 1 & 0 & 0 \\ c & c' & c'' \end{vmatrix} = 0 \text{ i.e. } -c''y + c'z = 0.$$

Alors

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -a' & a & 0 \\ 0 & -c'' & c' \end{vmatrix} = ac' + a'c' + a'c''$$

*i.e.* le "point d'intersection"  $n$  a pour coordonnées  $(ac', a'c', a'c'')$ .

★ Les coordonnées de la droite  $AB'$  sont  $(0, -b'', b')$  puisque l'équation est donnée par

$$\begin{vmatrix} x & y & z \\ 1 & 0 & 0 \\ b & b' & b'' \end{vmatrix} = 0 \text{ i.e. } -b''y + b'z = 0.$$

Les coordonnées de la droite  $BA'$  sont  $(a'', 0, -a)$  puisque l'équation est donnée par

$$\begin{vmatrix} x & y & z \\ 0 & 1 & 0 \\ a & a' & a'' \end{vmatrix} = 0 \text{ i.e. } a''x - az = 0.$$

Alors

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -b'' & b' \\ a'' & 0 & -a \end{vmatrix} = ab'' + a''b' + a''b''$$

*i.e.* le “point d’intersection”  $p$  a pour coordonnées  $(ab'', a''b', a''b'')$ .

★ On considère maintenant le déterminant

$$d = \begin{vmatrix} cb & cb' & c''b \\ ac' & a'c' & a''c'' \\ ab'' & a''b' & a''b'' \end{vmatrix}$$

alors  $m, n$  et  $p$  sont “alignés” si et seulement si  $d = 0$ . Puisque les points  $A, B, C, A', B'$  et  $C'$  ne sont pas alignés trois à trois, les coordonnées de  $A', B'$  et  $C'$  sont non nulles donc  $s = cba'c'a''b'' \neq 0$ , d’où

$$d = s \begin{vmatrix} 1 & b'/b & c''/c \\ a/a' & 1 & c''/c' \\ a/a'' & b'/b'' & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a'a'' & b'b'' & c'c'' \\ aa'' & bb'' & cc'' \\ aa' & bb' & cc' \end{vmatrix}.$$

Les points  $m, n$  et  $p$  sont donc “alignés” si et seulement si le système suivant admet une solution  $(\alpha, \beta, \gamma)$  non triviale

$$\begin{cases} a'a''X + aa''Y + aa'Z = 0 \\ b'b''X + bb''Y + bb'Z = 0 \\ c'c''X + cc''Y + cc'Z = 0 \end{cases}$$

Le fait que  $m, n$  et  $p$  soient alignés revient donc à dire que  $A', B'$  et  $C'$  appartiennent à une courbe d’équation  $2(\alpha yz + \beta xz + \gamma xy) = 0$ .

★ Pour conclure, on remarque que l’équation d’une conique  $\mathcal{C}$  est de la forme

$$a_0x^2 + b_0y^2 + c_0z^2 + 2(a_1yz + b_1xz + c_1xy) = 0$$

donc les coniques passant par  $A, B$  et  $C$  sont données les équations du type

$$2(a_1yz + b_1xz + c_1xy) = 0.$$

On a donc bien montré que  $m, n$  et  $p$  sont alignés si et seulement s’il existe une conique passant par  $A, B, C, A', B'$  et  $C'$ .

★ Puisque  $A', B'$  et  $C$  ne sont pas alignés, on a

$$\begin{vmatrix} 1 & a/a' \\ b'/b & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & a/a' & a''/a' \\ b'/b & 1 & b''/b \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = \frac{1}{a'b} \begin{vmatrix} a' & a & a'' \\ b' & b & b'' \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} \neq 0$$

*i.e.* le système ci-dessus est de rang 2 donc les triplets  $(\alpha, \beta, \gamma)$  solutions sont tous proportionnels *i.e.* définissent la même conique.  $\square$

## Leçons concernées

22 Déterminants. Applications

25 Formes quadratiques. Applications

29 Coniques

30 Barycentres dans un espace affine réel de dimension finie ; convexité. Applications

## Compléments

### Équations de droites. —

**Lemme.** — Soit  $D(u, v, w)$ ,  $D'(u', v', w')$  et  $D''(u'', v'', w'')$  trois droites distinctes de  $\mathcal{E}$ , on note

$$d = \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ u & v & w \\ u' & v' & w' \end{vmatrix} = vw' + wu' + uv' - uw' - vu' - wv' \quad \text{et} \quad \delta = \begin{vmatrix} u & v & w \\ u' & v' & w' \\ u'' & v'' & w'' \end{vmatrix}.$$

- (i)  $D$  et  $D'$  ont un unique point en commun si et seulement si  $d \neq 0$ ;  
ce point est  $P(vw' - wv', wu' - uw', uv' - vu')$ .
- (ii)  $D$  et  $D'$  sont parallèles si et seulement si  $d = 0$ ;  
la direction de  $D$  et  $D'$  est engendrée par le vecteur  $V(vw' - wv', wu' - uw', uv' - vu')$ .
- (iii)  $D, D'$  et  $D''$  sont parallèles ou ont un point commun unique si et seulement si  $\delta = 0$ .

*Démonstration.* — (i) Si  $d \neq 0$  alors le système

$$\begin{cases} ux + vy + wz = 0 \\ u'x + v'y + w'z = 0 \\ x + y + z = 1 \end{cases}$$

est de Cramer donc admet pour solution unique le point  $d^{-1}(vw' - wv', wu' - uw', uv' - vu')$  et on a bien le résultat en normalisant.

(ii) Si  $d = 0$  alors les deux premières équations montrent que  $V$  dirige les droites  $D$  et  $D'$  (puisque ses coordonnées satisfont ces équations). De plus, le fait que  $D \neq D'$  signifie que les triplets  $(u, v, w)$  et  $(u', v', w')$  ne sont pas proportionnels ce qui implique que  $V$  est non nul. On a donc bien  $D \parallel D'$ .

(iii) On a

$$\delta = \begin{vmatrix} u & v & w \\ u' & v' & w' \\ u'' & v'' & w'' \end{vmatrix} = u(v'w'' - v''w') + v(u''w' - w''u') + w(v''u' - u''v')$$

et on considère le triplet  $(v'w'' - v''w', u''w' - w''u', v''u' - u''v')$ . Alors

- si  $D$  et  $D'$  ne sont pas parallèles alors le triplet ci-dessus représente le point d'intersection de  $D$  et  $D'$  et ce dernier appartient à  $D''$  si et seulement si  $\delta = 0$ ,
- si  $D \parallel D'$  ne sont pas parallèles alors le triplet ci-dessus représente un vecteur directeur de  $D$  et  $D'$  et ce dernier dirige  $D''$  si et seulement si  $\delta = 0$ .

□

## Référence

C. Tisseron, *Géométries affine, projective et euclidienne*, Hermann, 2000.