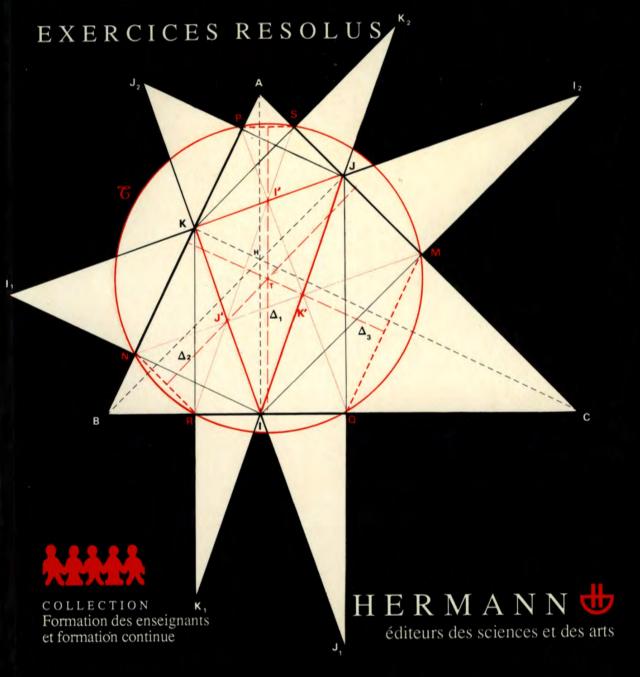
Yvonne et René Sortais

La géométrie du triangle





La géométrie du triangle EXERCICES RESOLUS

Actualités scientifiques et industrielles 1429

Formation des enseignants et formation continue

La géométrie du triangle exercices resolus

Actualités scientifiques et industrielles 1429

Formation des enseignants et formation continue

Yvonne et René Sortais

La géométrie du triangle EXERCICES RESOLUS

Youveau tirage, 1907

ISBN 2 7056 1429 4



ÉDITEURS DES SCIENCES ET DES ARTS

13 Harrison L. Statistical Control of the Statis

Yvonne et René Sortais

La géométrie du triangle EXERCICES RESOLUS

Nouveau tirage, 1997

ISBN 2 7056 1429 4

© 1987, HERMANN, ÉDITEURS DES SCIENCES ET DES ARTS, 293 rue Lecourbe, 75015 Paris

Toute reproduction ou représentation de cet ouvrage, intégrale ou partielle, serait illicite sans l'autorisation de l'éditeur et constituerait une contrefaçon. Les cas strictement limités à usage privé ou de citation, sont régis par la loi du 11 mars 1957.

Sommaire Pages

1	Droite et cercle d'Euler	
	1- Droite d'Euler	8
	2- Symétriques de l'orthocentre H par rapport aux côtés d'un triangle	10
	3- Cercle d'Euler et triangle médian	12
2	Théorème de Ménélaüs	
	1- Théorème de Ménélaüs	16
	2- Droite de Newton d'un quadrilatère complet	20
3	Théorème de Céva	22
_	Theorems do octa	
4	Triangle orthique	
7	1- Théorème de Nagel et triangle orthique	26
	2- Triangle orthique d'un triangle dont les trois angles sont aigus :	0 61
	* trajectoire de lumière	28
	* périmètre	30
	- political o	
5	Triangle de périmètre minimal inscrit dans un triangle donné	32
	e du contre du carcia circonacrit	
6	Triangle médian du triangle orthique - Cercle de Taylor	
	1- Triangle médian du triangle orthique	36
	2- Cercle de Taylor	38
	3- Centre du cercle de Taylor	41
7	Droite de Simson - Droite de Steiner	
1	1- Droite de Simson	42
	2- Droite de Steiner	43
	3- Directions des droites de Simson	50
	4- Droites de Simson perpendiculaires	- 52
	5- Droites de Simson de quatre points distincts d'un même cercle	56
	5 Brokes de Gilliosi de Gallio Pallis Statistica	
8	Point de Miquel - Cercle de Miquel	
0	1- Point de Miquel	58
	2- Cercle de Miquel	61
	3- Le point de Miquel appartient au cercle de Miquel	62
	4- Point de Miquel et centres de similitudes	64
	* I out on Middle of course of particle of Fault and Indiana the Injury Res Injury I	
0	Post de la tenenta que trais câtés d'un triangle	66
9	Paraboles tangentes aux trois côtés d'un triangle	70
	Parabole tangente aux quatre côtés d'un quadrilatère complet	70

10 Bissectrices d'un triangle	
1- Propriétés barycentriques des pieds des bissectrices	72
2- Cercles d'Apollonius	74
3- Centre I du cercle inscrit et barycentre	76
4- Centres des cercles exinscrits et barycentres	78
 5- intersection du cercle circonscrit et des bissectrices d'un triangle 6- Segments déterminés sur les côtés d'un triangle par les points de contact 	80
du cercle inscrit et des cercles exinscrits	82
	-
11 Triangle dont les sommets sont les centres des cercles exinscrits	84
Triangle dont les sommets sont les points de contact du cercle inscrit	
12 Point de Gergonne - Point de Nagel	
1- Céviennes isotomiques	88
2- Points réciproques et coordonnées barycentriques	90
3- Point de Gergonne - Point de Nagel N	92
4- Relations : \overline{GN} + 2 \overline{GI} = \overline{O} , \overline{HN} + 2 \overline{OI} = \overline{O}	94
(G isobarycentre de A, B, C; O centre du cercle circonscrit au triangle ABC)	
(H orthocentre de ABC ; I centre du cercle inscrit dans le triangle ABC)	
10 0-1-1	
13 Relations métriques dans le triangle	98
44 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 -	22.
14 Relations trigonométriques dans un triangle	102
All asserting all policy can regard the amount of	
15 Cercles exinscrits - Cercle inscrit - Cercle circonscrit : relations métriques	12.1
1- Relations liant les rayons de ces cercles 2- Distances mutuelles des centres de ces cercles - relations d'Euler	104
2- Distances mutuelles des centres de ces cercles - relations d'Euler	106
16 Coordonnées barycentriques * de l'orthocentre	
* du centre du cercle circonscrit	108
To Continue de Con	100
17 Figure de Vecten - Point de Vecten	114
	117
18 Triangles semblables	
1- Triangles isométriques - Trois cas d'isométrie des triangles	118
2- Triangles à côtés respectivement parallèles	122
3- Trois cas de similitude des triangles	124
4- Triangles directement semblables - Triangles indirectement semblables	126
19 Triangles inscrits dans un cercle donné C, d'orthocentre donné H,	128
H intérieur strictement à C	
20 Isogonalité	
A - Droites isogonales par rapport à deux droites sécantes	132
B - Isogonales de trois céviennes concourantes en un point du	136
cercle circonscrit	
C - Points isogonaux relativement à un triangle	100
 1- Points isogonaux et triangles podaires de points isogonaux 2- Points isogonaux remarquables 	138 140
3- Positions relatives de deux points isogonaux	142
4- Points isogonaux foyers d'une ellipse tangente aux trois côtés du triangle	144
5- Points isogonaux foyers d'une hyperbole tangente aux trois côtés du triangle	146
6- Etude d'une réciproque : Théorème de Poncelet	150

21	Symédianes	
	1- Construction d'une symédiane	152
	2- Point de Lemoine : coordonnées barycentriques	154
	3- Une construction du point de Lemoine	156
	4- Le point de Lemoine du triangle ABC est le seul point du plan qui soit	150
	4- Le point de Lemoine du triangle ABC est le seul point du plan qui soit	158
	isobarycentre de son triangle podaire relativement au triangle ABC	160
	5- Théorème de Grèbe	160
22	Antiparallélisme et symédianes	
22		101
	A - Droites antiparallèles et symédianes	164
	B - Cercles de Lemoine et cercles de Tucker	100
	1 - Premier cercle de Lemoine	166
	2- Cercles de Tucker	168
	3- Etude d'une réciproque	172
	4- Second cercle de Lemoine	174
23	Puissance d'un point par rapport à un cercle	
	Axe radical de deux cercles - Cercles orthogonaux	176
24	Axe orthique d'un triangle	
	1- Pieds des hauteurs d'un triangle - Axe orthique	178
	2- Pieds des bissectrices et alignements	180
25	Théorème de Simson	
	1- Le triangle podaire et le triangle circonpédal d'un point P sont directement	
	semblables	182
	2- Propriétés des triangles podaire et circonpédal	184
	3- Ensemble des points M du plan dont le triangle podaire relativement au	
	triangle ABC a une aire imposée s	186
26	Théorème de Feuerbach	188
27	Cercles d'Apollonius	
	1- Centres isodynamiques d'un triangle	194
	2- Alignement des centres isodynamiques, du point de Lemoine et du centre	
	du cercle circonscrit	196
28	Point de Torricelli - Problème de Fermat	
100	1- Point de Torricelli d'un triangle ABC	200
	2- Position du point de Torricelli	202
	3- Valeur minimale de la somme MA + MB + MC	204
Ann	nexe: bissectrices	210

23 Pulsuance d'un point par rapport a un sercie
1- Pieds des hauteurs d'un triangle - Axe ontrique
2- Rieds des bissechicus et alignements

Notations utilisées

Les lettres A, B, C désignent des points d'un plan affine Euclidien .

Notation	signification
(A, B)	Couple de points, appelé bipoint, dont A est l'origine et B l'extrêmité .
ĀB*	vecteur dont un représentant est le bipoint (A, B) .
[AB]	segment de droite dont les extrêmités sont A et B .
AB ou AB*	distance de deux points A et B, ou norme du vecteur AB.
(AB)	Droite contenant les points A et B (si $A \neq B$).
ĀB	mesure algébrique du bipoint (A, B) relative à un vecteur e unitaire dirigeant la droite (AB)
m(A, B)	milieu du bipoint (A, B) .
med(A, B)	médiatrice du bipoint (A, B) (si A ≠ B).
[AB)	demi droite fermée d'origine A, contenant B (si A ≠ B) .
* [BAC]	secteur angulaire saillant dont les côtés sont les demi-droites [AB) et [AC). [BAC] est l'intersection du demi-plan fermé de frontière (AB) contenant C et du demi-plan fermé de frontière (AC) contenant B.
* BAC	mesure, en radians, du secteur [\widehat{BAC}]; le réel \widehat{BAC} appartient à [$0,\pi$] .
* (AB, AC)	angle orienté du couple de vecteurs (AB, AC).
* (AB*, AC*) (2π)	une mesure en radians, modulo 2π , (ou à $2k\pi$ près, $k\in Z$) de l'angle orienté du couple (\overline{AB} , \overline{AC})
$\widehat{(\Delta,\Delta')}$	angle orienté du couple de droites (Δ,Δ') .
$(\overline{\Delta, \Delta'})$ (π)	une mesure en radians, modulo π , (ou à $k\pi$ près, $k\in Z$) de l'angle orienté du couple de droites (Δ , Δ ') .
+ (AB, AC)	Par souci de simplification, cette notation désigne l'angle orienté du couple de droites ((AB), (AC)), pour lequel la notation ((AB), (AC)) s'avère trop lourde à l'usage.
* (ĀΒ, ĀC) (π)	une mesure en radians, modulo π , de l'angle orienté du couple de droites ((AB) , (AC)) . Cette notation remplace en fait la notation ($\overline{(AB)}$, $\overline{(AC)}$) qui se révèle trop lourde à l'usag
S_Δ	symétrie orthogonale par rapport à la droite Δ (parfois appelée symétrie axiale par rapport à la droite Δ .
S _{AB}	symétrie orthogonale par rapport à la droite (AB) .
TAB	translation de vecteur AB .

les notations affectées d'une astérisque * ne peuvent être utilisées que si les points B et C sont différents du point A .

Droite et cercle d'Euler

1ere partie : droite d'Euler Soit O le centre du cercle C circonscrit à un triangle ABC. Soit A', B', C' les milieux respectifs de (B,C), (C,A), (A,B). Soit G l'isobarycentre de A, B, C. Reconnaître le point X vérifiant : OX = OA + OB + OC En déduire que les trois hauteurs d'un triangle ABC sont concourantes et que leur point H de concours vérifie : OH = 3.OG Le point H est dit l'orthocentre du triangle ABC. La droite D contenant O, G, H, est dite droite d'Euler du triangle ABC (s'il est non équilatéral) 0 В Notions utilisées : * Colinéarité de vecteurs * Barycentre

Reconnaissons le point X

* Le point X vérifie :

$$\overrightarrow{OX} - \overrightarrow{OA} = \overrightarrow{OB} + \overrightarrow{OC}$$
 (1)

Le point A' est le milieu de (B, C) donc : $\overrightarrow{OB} + \overrightarrow{OC} = 2\overrightarrow{OA'}$

(1) s'écrit : AX = 2OA'

Les points O et A' appartiennent à la médiatrice de (B, C)

Le point X appartient donc à la droite

contenant A

parallèle à la médiatrice de (B,C)

Donc X appartient à la hauteur hA

contenant A

perpendiculaire à (BC)

* Le point X vérifie aussi :

$$\overrightarrow{OX} - \overrightarrow{OB} = \overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OC}$$

donc:

$$\overrightarrow{BX} = 2\overrightarrow{OB}'$$

Le point X appartient alors à la hauteur hB

+ Le point X vérifie encore :

$$\overrightarrow{OX} - \overrightarrow{OC} = \overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OB}$$

donc:

Le point X appartient donc à la hauteur hC

Les trois hauteurs h_A , h_B , h_C , du triangle ABC contiennent le point X et ces hauteurs sont trois droites distinctes $(h_A = h_B)$ impliquerait en effet (CB) // (CA), or les points A,B,C, sont non alignés.

Les trois hauteurs hA, hB, hC, sont donc concourantes en X

Ce point X, orthocentre du triangle ABC, sera alors noté H.

Le point G étant l'isobarycentre de A, B, C,

$$\overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OB} + \overrightarrow{OC} = 3\overrightarrow{OG} \quad donc: \overrightarrow{OH} = 3\overrightarrow{OG}$$
 (R)

La relation (R) prouve l'alignement de O, G, H, dans tout triangle ABC

Si ABC est un triangle équilatéral, alors les points O, G, H sont confondus..

Droite et cercle d'Euler

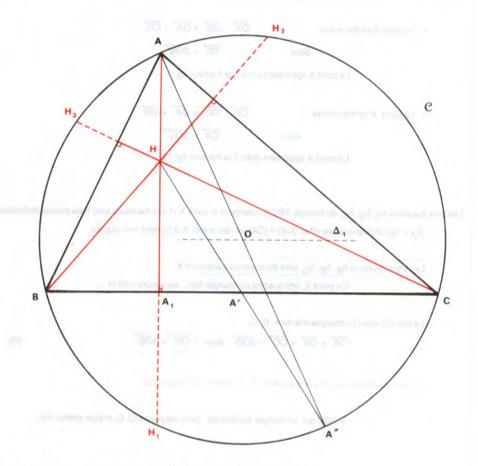
2eme partie : deux propriétés de l'orthocentre

Soit O le centre du cercle ${\mathbb C}$ circonscrit à un triangle ABC . Soit A', B', C' les milieux respectifs de (B, C), (C, A), (A, B) . Soit H l'orthocentre du triangle ABC .

En remarquant que : AH = 2OA , démontrer que :

a) Les symétriques de H par rapport aux milieux des côtés de ABC appartiennent au cercle C .

b) Les symétriques de H par rapport aux côtés de ABC appartiennent au cercle C .



Notion utilisée :

* Composée de symétries axiales d'axes parallèles .

a)

Soit A" = $S_{A'}(H)$

Orgilla et cercle d'Euler Démontrons que : A" ∈ C

voir page 9

Il a été démontré que :

AH = 2OA'

Par ailleurs A' = m(H,A"), donc: \overline{HA} " = $2\overline{A'A''}$

Par addition:

 $\overrightarrow{AH} + \overrightarrow{HA''} = 2(\overrightarrow{OA'} + \overrightarrow{A'A''})$

AA" = 2OA"

ce qui traduit que le point O est le milieu de (A,A")

Le point A" appartient donc à C et A" est diamétralement opposé de A sur C

b)

Soit H, = SBC(H).

Démontrons que H₁ ∈ C.

S_{BC} T_{HA}

Décomposons la translation T HA en deux symétries axiales d'axes parallèles, l'un étant (BC).

 $T \rightarrow S_{\Delta_1} \circ S_{BC}$

où $\Delta_1 = T_2 \overline{HA}^*$ (BC)

Mais $\overline{AH} = 2\overline{OA}^*$, On a donc : $T_{\frac{1}{2}\overline{HA}}^* = T \overline{A'O}^*$ La droite (BC) contient le point A', donc la droite Δ_1 contient le translaté O de A' par T $\overline{A'O}^*$

On a alors : $A = (T_{\overline{HA}} \circ S_{BC}) (H_1)$ c'est à dire : $A = (S_{\Delta_1} \circ S_{BC} \circ S_{BC}) (H_1)$

finalement:

 $A = S_{\Delta_1} (H_1)$ $O = S_{\Delta_1} (O)$

On en déduit : $AO = OH_1$ (puisque S_{Δ_1} est une isométrie).

Le point H, appartient donc au cercle C (de centre O, de rayon OA)

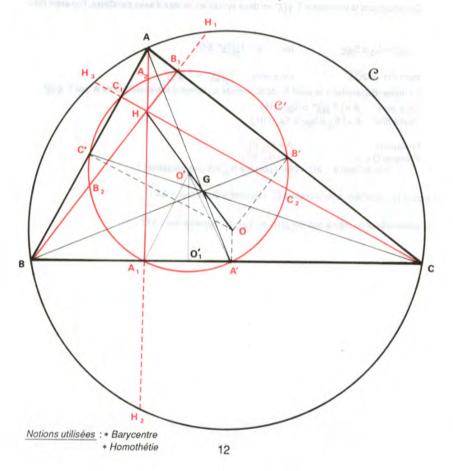
On démontrerait de même que $S_{CA}(H)$ et $S_{AB}(H)$ appartiennent à ${\mathfrak C}$.

Droite et cercle d'Euler

3eme partie : cercle d'Euler et triangle médian

```
Soit O le centre du cercle C circonscrit à un triangle ABC
           Soit A', B', C' les milieux respectifs de (B,C), (C,A), (A,B).
           Soit G l'isobarycentre de A, B, C.
1°) Soit {\mathcal H} l'homothétie de centre G , de rapport (- \frac{1}{2} ) .
           a) Déterminer les images, par m{\mathcal{H}} , des points A, B, C .
           b) Quelle est l'image, par $\mathcal{H}$, de l'orthocentre H du triangle ABC
           c) Justifier que \mathcal{H}(\mathbb{C}) est un cercle \mathbb{C}' dont le centre \mathbb{O}' est le milieu de (\mathbb{O},H) .
           a) Reconnaître le centre de l'homothétie positive transformant C en C'.
2°)
           b) conclure que : le cercle C' contient :
                                                             r les milieux des côtés du triangle ABC
                                                              les pieds des hauteurs de ABC
                                                              les milieux des segments [AH], [BH], [CH]
                 C' est appelé cercle d'Euler du triangle ABC.
3°) Déduire de l'étude précédente que :
           Les symétriques de l'orthocentre H de ABC par rapport aux côtés de ABC
           appartiennent au cercle C circonscrit à ABC.
```

Le triangle A'B'C' est dit triangle médian du triangle ABC.



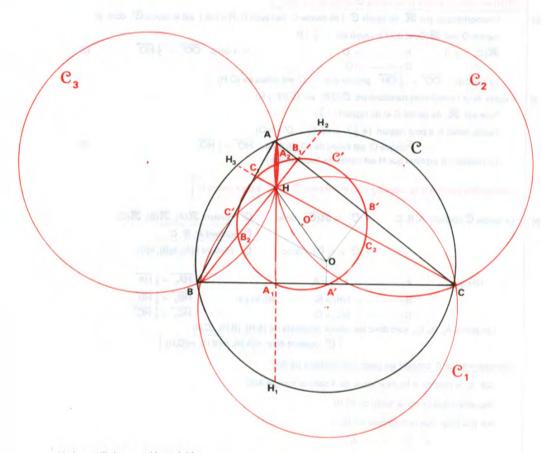
```
1°) a) Le point G est isobarycentre de A, B, C, donc : \overrightarrow{GA} + \overrightarrow{GB} + \overrightarrow{GC} = \overrightarrow{O}
                                                                                                                                            (1)
                                                                                  GB + GC = 2GA'
           Le point A' est milieu de (B,C) donc :
                (1) s'écrit alors : \overrightarrow{GA} + 2\overrightarrow{GA'} = \overrightarrow{O} d'où : \overrightarrow{GA'} = -\frac{1}{2}\overrightarrow{GA}
On démontre de même : \overrightarrow{GB'} = -\frac{1}{2}\overrightarrow{GB} et \overrightarrow{GC'} = -\frac{1}{2}\overrightarrow{GC}
           # transforme donc A en A', B en B', C en C'
           Cherchons l'image de l'orthocentre H de ABC par $\mathcal{H}$
1°) b)
                Soit h_A et h_B les hauteurs issues de A et B respectivement dans le triangle ABC : H \in h_A \cap h_B.
                L'homothétique, par 🛠 , de la hauteur hA est une droite parallèle à hA et qui contient l'image A' de A .
                C 'est donc la médiatrice de (B,C) . De même \mathfrak{R}(h_B) = med(A,C)
                L'homothétique, par \mathcal{H}, de H appartient à \operatorname{med}(B,C) \cap \operatorname{med}(A,C) .
           𝔐(H) est donc le centre O du cercle C circonscrit à ABC .
                L'homothétique, par \mathcal{H}, du cercle \mathcal{C} (de centre O, de rayon R, R = OA) est le cercle \mathcal{C}' dont le
1°) c)
                 centre O' est \Re(O) et dont le rayon est |-\frac{1}{2}|.R
                 \mathfrak{R}(G, -\frac{1}{2}): \qquad H \longrightarrow O \\ O \longmapsto O'
                                                                                          On a donc : \overrightarrow{OO'} = -\frac{1}{2}\overrightarrow{HO}
                 La relation : \overrightarrow{OO'} = -\frac{1}{2}\overrightarrow{OH} prouve que : O' est milieu de (O,H)
            Il existe deux homothéties transformant C(O,R) en C'(O', 1/2 R)
2°) a)
                 l'une est \mathcal{H}, de centre G et de rapport \left(-\frac{1}{2}\right)
                 l'autre, notée h, a pour rapport (+\frac{1}{2}) et vérifie : O' = h(O)
                                          Puisque O' est milieu de (O,H), on a : \overline{HO} = \frac{1}{2}\overline{HO}
                                                                                                                                             (3)
                 La relation (3) exprime que H est centre de l'homothétie h.
            L'homothétie positive h de rapport 1/2, qui transforme C en C' a pour centre H
                                                   * C' = \mathcal{H}(C) donc : C' contient \mathcal{H}(A), \mathcal{H}(B), \mathcal{H}(C) .
            Le cercle C contient A, B, C.
2°) b)
                                                                                         C' contient A', B', C'.
                                                       * C' = h(C) donc : C' contient h(A), h(B), h(C).
                                                                                                             \overline{HA_2} = \frac{1}{2} \overline{HA}
                                                     \rightarrow h(A) = A<sub>2</sub>
                      h(H, 1):
                                                                                                             \overline{HB_2} = \frac{1}{2} \overline{HB}
                                           B \mapsto h(B) = B_2
                                                                             définis par :
                                                                                                              \overline{HC_2} = \frac{1}{2} \overline{HC}
                                                          \rightarrow h(C) = C<sub>2</sub>
                  Les points A_2, B_2, C_2, sont donc les milieux respectifs de (A,H), (B,H), (C,H).
                                                                 C' contient donc m(A,H), m(B,H), m(C,H)
            Démontrons que C' contient les pieds des hauteurs de ABC.
                  Soit A, le pied de la hauteur issue de A dans le triangle ABC.
                  Rappelons que O' est le milieu de (O,H).
                  Soit p la projection orthogonale sur (BC) .
                                     p: H → A₁
                                            O ------- A'
                                                                                            Utilisons le théorème de Thalès :
                                            le projeté O', du milieu O' de (H, O) est donc le milieu de (A, A').
                  O' appartient donc à la médiatrice de (A1, A') d'où :
                                                                                            O'A, = O'A'
            Le cercle C' de centre O', qui contient A', contient donc aussi A1.
                  On démontre de même que :
                   C' contient les pieds B, et C, des hauteurs issues respectivement de B et C dans le triangle ABC .
```

Droite et cercle d'Euler

3eme partie : cercle d'Euler et triangle médian (suite et fin)

4°) On suppose le triangle ABC non rectangle

Démontrer que les quatre cercles, circonscrits aux triangles ABC, ABH, BCH, et CAH, ont même rayon.



Notions utilisée: * Homothéties

* Théorème de Thalès

3°)

Soit h-1 l'homothétie réciproque de l'homothétie h

h-1 est donc l'homothétie de centre H et de rapport 2.

C' = h(C) donc $C = h^{-1}(C')$

C' contient A₁, B₁, C₁, donc : C contient h⁻¹(A₁), h⁻¹(B₁), h⁻¹(C₁) .

Soit H, le point symétrique de H par rapport à (BC). H, = SBC(H)

Le point A₁ est le milieu de ((H,H₁) donc : $\overline{HH_1} = 2\overline{HA_1}$

La relation (4) traduit que :

 $H_1 = h^{-1}(A_1)$

De même on justifie que : $h^{-1}(B_1) = S_{AC}(H)$ et $h^{-1}(C_1) = S_{BC}(H)$.

Le cercle C contient donc ainsi les symétriques de H par rapport aux trois côtés du triangle.

4°)

Le triangle ABC n'est pas rectangle, donc son orthocentre H est distinct de A, de B, et de C.

Démontrons que les quatre triangles ABC, BHC, CHA, AHB ont même cercle d'Euler C'.

voir figure

Le cercle d'Euler du triangle BHC contient les milieux A', B2 , C2 respectifs de ses côtés [BC] , [BH] , [HC] . Or ces trois points sont distincts et appartiennent au cercle d'Euler C' de ABC.

Les triangles ABC et BHC ont donc même cercle d'Euler C'.

On démontre de même que les cercles d'Euler des triangles CHA et HAB sont confondus avec celui du triangle ABC.

voir 2°) a) page 12

Les cercles circonscrits $\,{\mathfrak C}_1^{}$, $\,{\mathfrak C}_2^{}$, $\,{\mathfrak C}_3^{}$ respectivement à BHC, CHA et HAB ont donc même rayon que le cercle C circonscrit à ABC (rayon double du rayon du cercle d'Euler C').

remarque voir page 13 Le résultat du 3°) permet de démontrer que les cercles @ et @3, circonscrits respectivement aux triangles ABH₃ et ABH sont symétriques par rapport à la droite (AB).

Ils ont donc des rayons égaux ..

Théorème de Ménélaüs

1ere partie : Théorème de Ménélaüs

Soit ABC un triangle .

Soit M, N, P, trois points appartenant respectivement aux droites (BC), (CA), (AB) et distincts des sommets A, B, C du triangle ABC.

Démontrer que :

Une condition nécessaire et suffisante pour que les points M, N, P soient alignés est :

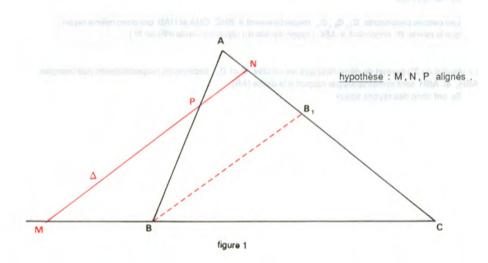
$$\frac{\overline{MB}}{\overline{MC}} \times \frac{\overline{NC}}{\overline{NA}} \times \frac{\overline{PA}}{\overline{PB}} = +$$

(m)

On appelle transversale du triangle ABC toute droite Δ coupant respectivement (BC), (CA), (AB), en des points M, N, P distincts des sommets A, B, C.

Remarque : la relation (m) confirme un renseignement intuitif :

 $siP \in [AB]$ et $N \in [AC]$, alors $M \notin [BC]$.



Ménélaüs : Mathématicien et astronome grec (Alexandrie) , 1 siècle avant Jesus Christ .

Notions utilisées :

- * Théorème de Thalès
- * Homothéties .

Etape 1

Supposons les points M, N, P alignés.

Calculons le produit : $\frac{\overline{MB}}{\overline{MC}} \times \frac{\overline{NC}}{\overline{NA}} \times \frac{\overline{PA}}{\overline{PB}}$

voir figure

1ere méthode : Utilisons le théorème de Thalès .

Soit Δ la droite portant les points M, N, P.

Soit p la projection de la droite (BC) sur la droite (AC), suivant la direction de la droite (MN). Notons B₁ l'image du point B par la projection p . Alors B₁≠ N .

Soit q la projection de la droite (AB) sur la droite (AC), suivant la direction de la droite (MN) .

Multiplions membre à membre les égalités (1) et (2) . On obtient :

$$\frac{\overline{MB}}{\overline{MC}} \times \frac{\overline{PA}}{\overline{PB}} = \frac{\overline{NA}}{\overline{NC}}$$
C'est à dire:
$$\frac{\overline{MB}}{\overline{MC}} \times \frac{\overline{NC}}{\overline{NA}} \times \frac{\overline{PA}}{\overline{PB}} = +1$$
(3)

Soit \Re_2 l'homothétie de centre N, qui transforme C en A . Son rapport k_2 est : $k_2 = \frac{\overline{NA}}{\overline{NC}}$

Etudions \mathcal{R}_2 o \mathcal{R}_1 : \mathcal{R}_2 o \mathcal{R}_2 , est une homothétie ou une translation

* une translation si k1k2 = 1 .

Or
$$k_1 k_2 = \frac{\overline{MC}}{\overline{MB}} \times \frac{\overline{NA}}{\overline{NC}}$$

* Si on avait $k_1k_2 = 1$, on aurait : $\frac{\overline{MC}}{\overline{MB}} = \frac{\overline{NC}}{\overline{NA}}$

La réciproque du théorème de Thalès permettrait alors d'affirmer (MN) // (AB) . Or (MN) et (AB) sont sécantes . donc ce cas est à écarter.

* On a donc $k_1k_2 \neq 1$. $\Re_2 \circ \Re_1$ est une homothétie de rapport k_1k_2 .

Les centres respectifs de \mathcal{R}_2 et \mathcal{R}_1 , étant les points N et M,

le centre de l'homothétie \$20\$, apppartient à (MN).

$$\mathfrak{R}_1$$
 \mathfrak{R}_2 A donc $\mathfrak{R}_2 \circ \mathfrak{R}_1(\mathsf{B}) = \mathsf{A}$

le centre de l'homothétie \$20\$, apppartient à (AB).

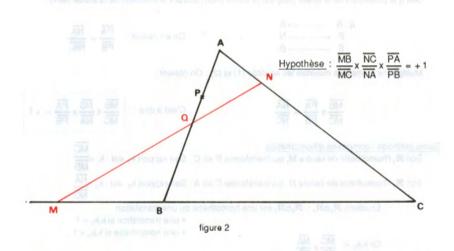
le centre de l'homothétie \Re_2 o \Re_1 apppartient à (MN) et à (AB) . C'est donc le point P.

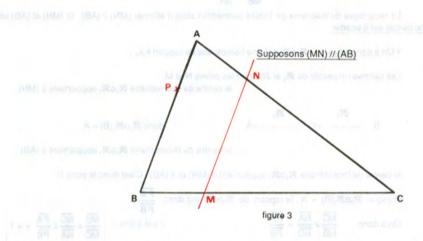
Puisque
$$\Re_2 \circ \Re_1(B) = A$$
, le rapport de $\Re_2 \circ \Re_1$ est donc : $\frac{\overline{PA}}{\overline{PB}}$

On a donc : $\frac{\overline{MC}}{\overline{MB}} \times \frac{\overline{NA}}{\overline{NC}} = \frac{\overline{PA}}{\overline{PB}}$ c'est à dire : $\frac{\overline{MB}}{\overline{MC}} \times \frac{\overline{NC}}{\overline{NA}} \times \frac{\overline{PA}}{\overline{PB}} = +1$

Théorème de Ménélaüs

1ere partie : Théorème de Ménélaus (suite)





La méthode de démonstration utilisée ci-contre pour établir la réciproque est parfois appelée méthode par coïncidence .

Elle suppose préalablement établi le théorème direct .

Etape 2 voir figure 2

Réciproquement:

les points M, N, P, appartiennent respectivement aux droites (BC), (CA), (AB), Supposons que: soient distincts de A, B, C, et vérifient :

 $\frac{\overline{MB}}{\overline{MC}} \times \frac{\overline{NC}}{\overline{NA}} \times \frac{\overline{PA}}{\overline{PB}} = +1$ (p)

(g)

(q)

Prouvons que (MN) coupe (AB).

Supposons: (MN) // (AB)

Soit alors I la projection de la droite (BC) sur la droite (AC), suivant la direction de la droite (MN). Utilisons le théorème de Thalès.

voir figure 3

les relations (p) et (e) permettent d'écrire :
$$\frac{\overline{PA}}{\overline{PB}} = +1$$

Or les points P, A, B sont alignés, donc (g) traduit : A = B, ce qui est impossible.

Les droites (MN) et (AB) ne peuvent-être parallèles . Etant distinctes, elles sont donc sécantes .

Soit Q le point où (MN) coupe (AB). On a $Q \neq A$ et $Q \neq B$.

Utilisons le résultat de l'étape 1.

Les pointsM, N, Q étant alignés et appartenant respectivement à (BC), (CA), (AB) satisfont donc:

$$\frac{\overline{MB}}{\overline{MC}} \times \frac{\overline{NC}}{\overline{NA}} \times \frac{\overline{QA}}{\overline{QB}} = +1$$

les égalités (p) et (q) permettent d'écrire : Soit $\lambda = \frac{\overline{PA}}{\overline{PB}}$ alors $\lambda = \frac{\overline{QA}}{\overline{QB}}$ Remarquons que : λ≠1

Les points P, A, B sont alignés et distincts .

La relation ($\frac{\overline{PA}}{\overline{PB}} = \lambda$) implique donc : $\overline{PA} - \lambda \overline{PB} = \overline{O}$

ce qui exprime que : P est le barycentre de $\{(A,1), (B,-\lambda)\}$ Q est le barycentre de $\{(A,1), (B,-\lambda)\}$ De même

donc P = Q, ce qui traduit que : {P} = (MN) ∩ (AB)

Les points M, N, P sont donc alignés

Théorème de Ménélaüs

2eme partie : Droite de Newton d'un quadrilatère complet

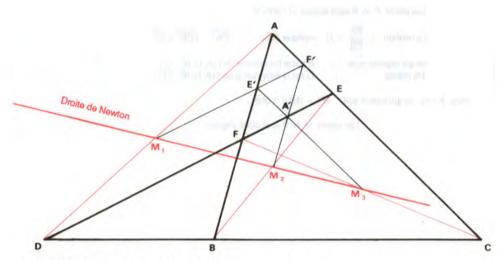
Un quadrilatère complet est la figure déterminée par quatre droites distinctes, sécantes deux à deux, l'intersection de trois quelconques d'entre elles étant vide . Trois d'entre elles déterminent un triangle ABC. La quatrième, Δ , coupe les droites (BC), (CA), (AB) en respectivement D, E, F.

- * Les quatre droites (BC), (CA), (AB), Δ , sont dites "côtés" du quadrilatère complet (qui admet ainsi six sommets A, B, C, D, E, F) .
- Les "diagonales" du quadrilatère complet sont les trois segments [AD], [BE], [CF] non portés par les côtés, ayant pour extrêm!tés deux sommets.
 Soit M₁, M₂, M₃ les milieux respectifs de (A,D), (B,E), (C,F).
 - 1°) Soit A', E', F' les milieux respectifs de (E,F), (F,A), (A,E); démontrer que : M₁, E',F' sont alignés; M₂, F', A' sont alignés; M₃, A', E' sont alignés
 - 2°) Appliquer le théorème de Ménélaüs au triangle AEF, coupé par la transversale (DBC) et établir la relation : $\frac{\overline{M_1F^*}}{\overline{M_1E^*}} \times \frac{\overline{M_2E^*}}{\overline{M_3A^*}} \times \frac{\overline{M_2A^*}}{\overline{M_2F}} = +1$

3°) Conclure que :

Les milieux M₁, M₂, M₃ des diagonales d'un quadrilatère complet sont alignés

La droite qui porte M₁, M₂, M₃ est dite Droite de Newton du quadrilatère complet



Notions utilisées : * Théorème de Ménélaüs .

* Droite contenant les milieux de deux côtés d'un triangle

Démontrons que M₁, E', F' sont alignés .

 $M_1 = m(A,D),$

E' = m(A,F) donc $\overline{M_1}E' = \frac{1}{2}\overline{DF}$

Dans le triangle ADE, on a :

 $M_1 = m(A,D),$ F' = m(A,E)

donc $\overline{M_1F'} = \frac{1}{2} \overline{DE'}$

M₁E' et M₁F' sont donc colinéaires (puisque DF et DE sont colinéaires),

ce qui démontre l'alignement de M, , E', F' .

- * On démontre de même l'alignement des points M_2 , F', A' (puisque $\overline{M_2A'} = \frac{1}{2} \overline{BF}$ et $\overline{M_2F'} = \frac{1}{2} \overline{BA}$).
- * De même, l'alignement des points M_3 , A', E' résulte des relations : $\overline{M_3E'} = \frac{1}{2}\overline{CA}$ et $\overline{M_3A'} = \frac{1}{2}\overline{CE}$

Appliquons le théorème de Ménélaüs au triangle AEF, coupé par la transversale (DBC) : 2°)

$$D \in (EF)$$
 et $B \in (FA)$ et $C \in (AE)$

les points D, B, C sont alignés, et distincts de A, E, F donc :

(m')

Puisque $\overline{M_1F}^* = \frac{1}{2} \overline{DE}^*$, on a: $\overline{M_1F} = \frac{1}{2} \overline{DE}$

 $\begin{cases} \overline{DE} \text{ , on a :} & M_1F' = \frac{1}{2}\overline{DE} \\ \\ \overline{DE} = 2\overline{M_1F'} \text{ et de même} \end{cases} \begin{cases} \overline{BF} = 2\overline{M_2A'} \text{ et } \begin{cases} \overline{CA} = 2\overline{M_3E'} \\ \\ \overline{BA} = 2\overline{M_2F'} \end{cases} \end{cases} \begin{cases} \overline{CE} = 2\overline{M_3A'} \end{cases}$

La relation (m) s'écrit alors :

 $\frac{\overline{M_1F'}}{\overline{M_1E'}} \times \frac{\overline{M_3E'}}{\overline{M_3A'}} \times \frac{\overline{M_2A'}}{\overline{M_2F'}} = + 1$

La relation (m') est une condition suffisante (réciproque de Ménélaüs) pour conclure que :

les points M₁, M₂, M₃ sont alignés

remarque

Les points M1, M2, M3 sont distincts,

en effet, si on avait, par exemple M2 = M3

le quadrilatère BCFE serait un parallèlogramme, ce qui contredirait l'hypothèse : (FE) est sécante avec (BC).

Théorème de Céva

Soit ABC un triangle

Soit A', B', C' trois points appartenant respectivement aux droites (BC), (CA), (AB) et distincts des sommets A, B, C du triangle ABC.

1°) On suppose que les droites (AA') , (BB') , (CC') sont parallèles . Démontrer que :

$$\frac{\overline{A'B}}{\overline{A'C}} \times \frac{\overline{B'C}}{\overline{B'A}} \times \frac{\overline{C'A}}{\overline{C'B}} = -1$$

relation de Céva (c)

2°) On suppose que les droites (AA'), (BB'), (CC') sont concourantes, en un point K . Démontrer, par deux méthodes, que l'égalité (c) est encore vraie :

a) en utilisant le théorème de Ménélaüs

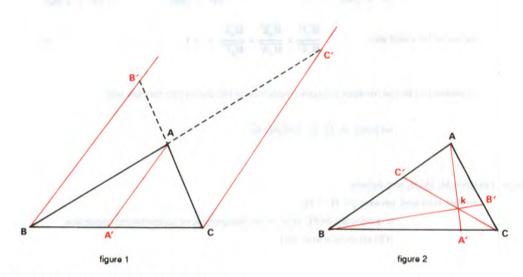
b) en considérant le point K comme barycentre de A, B, C affectés de coefficients dont la somme est égale à 1.

3°) Réciproquement, démontrer que si les points A', B', C' vérifient la relation (c), alors les droites (AA'), (BB'), (CC') sont parallèles ou concourantes .

Conclusion:

Pour que les droites (AA'), (BB'), (CC') soient parallèles ou

concourantes, il faut et il suffit que : $\frac{\overline{A'B}}{\overline{A'C}} \times \frac{\overline{B'C}}{\overline{B'A}} \times \frac{\overline{C'A}}{\overline{C'B}}$



Notions utilisées:

- * Théorème de Thalès
- * Barycentre (Théorème d'associativité)
- * Théorème de Ménélaüs (facultatif)

Giovanni Céva: Mathématicien italien (1648 - 1734)

1°) supposons (AA'), (BB'), (CC') parallèles . Utilisons le théorème de Thalès .

voir figure 1

Soit p la projection de la droite (BC) sur la droite (AC), suivant la direction de (AA') .

Soit q la projection de la droite (BC) sur la droite (AB), suivant la direction de (AA') .

Multiplions membre à membre les égalités (1) et (2) . On obtient :

$$\frac{\overline{B'C}}{\overline{B'A}} \times \frac{\overline{C'A}}{\overline{C'B}} = -\frac{\overline{CA'}}{\overline{BA'}}$$
(3)

(3) s'écrit aussi : $\frac{\overline{B'C}}{\overline{B'A}} \times \frac{\overline{C'A}}{\overline{C'B}} \times \frac{\overline{BA'}}{\overline{CA'}} = -1$

On reconnait la relation (c).

2°) a) voir figūre 2 supposons (AA'), (BB'), (CC') concourantes, (en un point nommé K) .

Utilisons le théorème de Ménélaüs en considérant :

* d'une part le triangle ACA' et la transversale (BKB') de ce triangle. On trouve :

$$\frac{\overline{BA'}}{\overline{BC}} \times \frac{\overline{B'C}}{\overline{B'A}} \times \frac{\overline{KA}}{\overline{KA'}} = +1$$
(4)

* d'autre part le triangle ABA' et la transversale (CKC') de ce triangle. On trouve :

$$\frac{\overline{CB}}{\overline{CA}} \times \frac{\overline{KA'}}{\overline{KA}} \times \frac{\overline{C'A}}{\overline{C'B}} = +1$$
 (5)

Multiplions membre à membre les égalités (4) et (5) . On obtient :

$$(-1) \times \frac{\overline{BA'}}{\overline{CA'}} \times \frac{\overline{B'C}}{\overline{B'A}} \times (+1) \times \frac{\overline{C'A}}{\overline{C'B}} = +1$$
(6)

(6) s'écrit aussi : $\frac{\overline{A'B}}{\overline{A'C}} \times \frac{\overline{B'C}}{\overline{B'A}} \times \frac{\overline{C'A}}{\overline{C'B}} = -1$ On reconnait (c)

2°) b) Déterminons trois réels α, β, γ de somme égale à 1 et tels que :

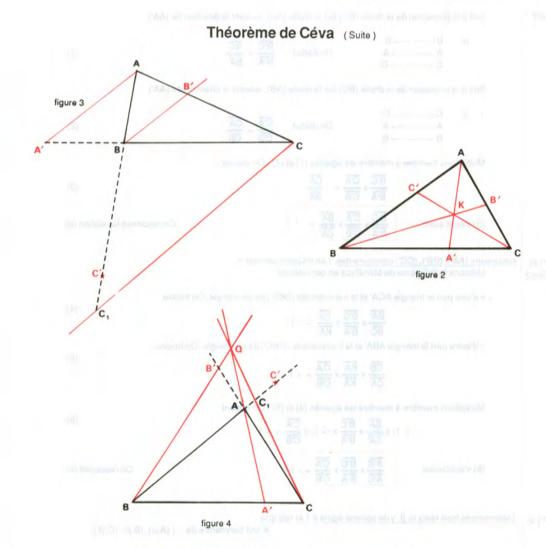
K soit barycentre de : $\{(A,\alpha), (B,\beta), (C,\gamma)\}$.

Soit (β,γ) le couple de coordonnées de K dans le repère (A, \overline{AB} , \overline{AC}) du plan ABC .

l'égalité:
$$\overrightarrow{AK} = \overrightarrow{\beta AB} + \overrightarrow{\gamma AC}$$
 s'écrit: $(1 - \beta - \gamma)\overrightarrow{KA} + \overrightarrow{\beta KB} + \overrightarrow{\gamma KC} = \overrightarrow{O}$ (r)

Posons α = 1 - β - γ La relation (r) traduit alors que : K = Bar { (A, α), (B, β), (C, γ) }, où α , β , γ vérifient les propriétés suivantes :

 $\alpha + \beta + \gamma = 1$ $\alpha \neq 0$ (sinon K appartiendrait à (BC) $\beta \neq 0$ (puisque K \notin (AC) $\gamma \neq 0$ (puisque K \notin (AB)



voir figure 2 $\frac{\text{Supposons } \gamma = -\beta \text{ . Alors}}{\text{Supposons } \gamma = -\beta \text{ . Alors}} \underbrace{\frac{AK}{AK} = \beta (\overline{AB} - \overline{AC})}_{\text{CB}}.$ c'est à dire : $\frac{AK}{AK} = \beta \overline{CB} \text{ . On aurait donc : (AK) // (BC)}.$ Le point A' n'existerait donc pas, \underline{d} 'où l'absurdité . $\underbrace{\frac{\text{Considérons donc le barycentre A, de } \{(B,\beta),(C,\gamma)\}}_{\text{Le théorème d'associativité barycentrique permet d'écrire : }} A_1 \in (BC)$ Le théorème d'associativité barycentrique permet d'écrire : $K = Bar \{(A,\alpha),(A_1,\beta+\gamma)\} \text{ . Les points K, A, A, sont donc alignés . } A_1 \in (AK)$ finalement, $A_1 \in (BC) \cap (AK)$ $A_1 \text{ est donc le point A' . }$

 $\beta \overline{\mathsf{A}'\mathsf{B}'} + \gamma \overline{\mathsf{A}'\mathsf{C}'} = \overline{\mathsf{O}'} \ ,$ Puisque A' = Bar $\{(B,\beta), (C,\gamma)\}$, on a: De même, on démontre : $\frac{\overline{B'C}}{\overline{B'A}} = -\frac{\alpha}{\gamma}$ $B' = Bar\{(C,\gamma), (A,\alpha)\}$ (8) $\frac{\overline{C'A}}{\overline{C'B}} = -\frac{\beta}{\alpha}$ $C' = Bar\{(A,\alpha), (B,\beta)\}$ Multiplions membre à membre les égalités (7), (8), (9). On obtient : Réciproquement, supposons que A', B', C' vérifient la relation : $\frac{\overline{A'B}}{\overline{A'C}} \times \frac{\overline{B'C}}{\overline{B'A}} \times \frac{\overline{C'A}}{\overline{C'B}} = -1$ 3°) (c) 1^{er}cas : <u>si (AA') et (BB') sont parallèles .</u>

Par le point C, menons la parallèle à (AA') qui coupe (AB) en un point noté C₁ . voir figure 3 D'après le 1°), A', B', C, vérifient : $\frac{\overline{A'B}}{\overline{A'C}} \times \frac{\overline{B'C}}{\overline{B'A}} \times \frac{\overline{C_*A}}{\overline{C_*B}} =$ (10)Des relations (c) et (10), on peut déduire : $\frac{\overline{C_1A}}{\overline{C_1B}} = \frac{\overline{C'A}}{\overline{C'B}}$ Remarquons que : $\mu \neq 1$ $\frac{\overline{C_1A}}{\overline{C_1B}} = \mu \text{)} \quad \text{implique donc} : \ \left(\overline{C_1A} - \mu \overline{C_1B} = \overline{O} \right) \text{)} ,$ Les points C₁, A, B sont alignés et distincts . (C_1 est le barycentre de { (A,1), (B,- μ) } C' est le barycentre de $\{(A,1), (B,-\mu)\}$ de même : donc C, = C Puisque (CC₁) = (CC'), alors (CC') est parallèle à (AA') 2eme cas: si (AA') et (BB') sont sécantes en un point Q. voir figure 4 Soit alors C, le point où (CQ) coupe (AB) D'après le 2°), puisque (AA'), (BB'), (CC₁) sont concourantes (en Q), on a (11) $\frac{\overline{\overline{A'B}}}{\overline{\overline{A'C}}} \times \frac{\overline{\overline{B'C}}}{\overline{\overline{B'A}}} \times \frac{\overline{\overline{C_1A}}}{\overline{\overline{C_1B}}} = -1$ Or, par hypothèse, A', B', C' vérifient la relation (c) . (12)Les relations (c) et (11) permettent d'écrire : Par la même démonstration que dans le premier cas, on peut déduire de la relation (12) : Puisque $(CC_1) = (CC')$ Q ∈ (CC,) alors Q ∈ (CC') Les trois droites (AA'), (BB') et (CC') sont donc concourantes en Q .

Triangle orthique

1ere partie : Théorème de Nagel et triangle orthique

Soit ABC un triangle non rectangle.

Soit I, J, K les pieds des hauteurs respectivement issues de A, B, C . Soit H l'orthocentre de ABC et O le centre du cercle C circonscrit à ABC .

1°) Démontrer le " Théorème de Nagel " :

Les paires de droites { (AB), (AC) } et { (AH), (AO) } ont les mêmes bissectrices .

(On pourra orienter le plan et comparer les angles orientés de droites (AB, AH) et (AO, AC) . en utilisant la tangente ΔA en A à C.)

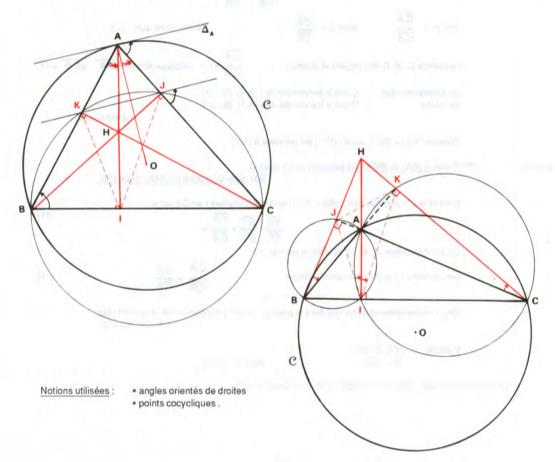
2°) Démontrer que les droites (OA), (OB), (OC), sont respectivement perpendiculaires aux côtés du triangle orthique : (JK), (KI), (IJ) .

On pourra démontrer : (JK) // Δ_A pour justifier : (JK) \perp (OA) .

 3°) Démontrer que : (IJ) et (IK) sont symétriques par rapport à la hauteur (AI) .

On pourra comparer les angles orientés (IJ, IA) et (IA, IK) en observant que les points A, I, J, B sont cocycliques ainsi que A, K, I, C.

Le triangle IJK est dit triangle orthique du triangle ABC .



```
(BC, BA) + (BA, AI) = \frac{\pi}{2} (\pi)
                                                                                                                            (1)
      Considérons le triangle ABI, rectangle en I:
      La droite \Delta_A tangente en A à C, est perpendiculaire à (OA): (\overline{AO,AC}) + (\overline{AC,\Delta_A}) \equiv \frac{\pi}{2} (\pi)
                                                                                                                            (2)
      La doite \Delta_A vérifie en outre : (BC, BA) = (AC, \Delta_A) (\pi)
              En retranchant membre à membre (1) et (2), on obtient donc :
              (BA, AI) - (AO, AC) \equiv 0 (\pi) , que nous lisons : (AB, AH) \equiv (AO, AC) (\pi)
                                                                                                                            (3)
      Soit \delta une des bissectrices de la paire de droites \{(AH), (AO)\}. Elle vérifie : (AH, \delta) \equiv (\delta, AO) (\pi)
                                                                                                                           (4)
              Additionnons membre à membre (3) et (4) . On trouve :
                                                                                                                            (4 bis)
              (AB, AH) + (AH, \delta) \equiv (\delta, AO) + (AO, AC) (\pi) c'est à dire : (AB, \delta) \equiv (\delta, AC) (\pi)
              (4 bis) traduit alors que δ est aussi bissectrice de { (AB), (AC) }.
2°) Les points B, K, J, C sont cocycliques (sur un cercle de diamètre [BC]) donc :
              (BC, BK) = (JC, JK) (\pi) lisons: (BC, BA) = (AC, JK) (\pi)
                                Par ailleurs, \Delta_A vérifie : (\overline{BC}, \overline{BA}) = (\overline{AC}, \Delta_A) (\pi)
                                De (5) et (6) on déduit :
                                                                          (AC, JK) \equiv (AC, \Delta_A) (\pi)
                                                                           d'où : (JK) // ΔΑ
              Puisque \Delta_A \perp (OA), on conclut (JK) \perp (OA)
      Les points A, I, J, B sont cocycliques, sur un cercle de diamètre [AB]. On a donc : \overline{(IJ,IA)} \equiv \overline{(BJ,BA)} (\pi) (7)
      Les points B, I, H, K sont cocycliques, sur un cercle de diamètre [BH]. On a donc : (BH, BK) \equiv (IH, IK) (\pi)
                                                                                                 (BJ, BA) \equiv (IA, IK) (\pi) (8)
                                                                        que nous lisons :
                                                                                                     (IJ, IA) = (IA, IK) (\pi) (9)
                                                  De (7) et (8) on déduit, par transitivité :
      La relation (9) exprime que :
              les droites (IK) et (IJ) sont symétriques par rapport à la hauteur (IA)
```

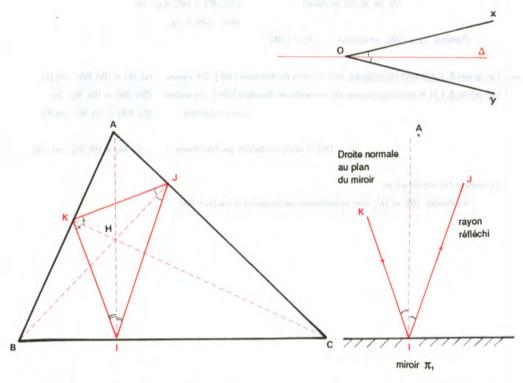
Triangle orthique

2eme partie : triangle orthique et trajectoire de lumière

On considère un triangle ABC dont <u>les trois angles sont aigus</u>
On oriente le plan (ABC) en sorte que les angles $(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC})$, $(\overrightarrow{BC}, \overrightarrow{BA})$, $(\overrightarrow{CA}, \overrightarrow{CB})$ admettent pour mesures respectives les réels α , β , γ appartenant à] 0, $\frac{\pi}{2}$ [. Soit I, J, K les pieds des hauteurs respectivement issues de A, B, C .

- a) Démontrer que le point l'appartient au segment [BC] privé des points B et C.
 b) Justifier que la hauteur (Al) est bissectrice de l'angle [KIJ]
 - c) En déduire que les points I, J, K sont les sommets d'une ligne brisée fermée, qui est une "trajectoire de lumière "

Rappel : On appelle bissectrice d'un angle $[\widehat{xoy}]$ la droite Δ telle que la symétrie S_{Δ} échange les demi-droites [ox) et [oy) .



Notions utilisées :

- * produit scalaire
- * symétries axiales
- * convexité d'un demi-plan
- * bissectrices (voir page 210)

```
BC . BA = BC x BI
                         \beta \in \left]0, \frac{\pi}{2}\right[ donc cos \beta > 0 . On a donc <math>\overline{BC} \times \overline{BI} > 0
                                      BC et BI sont colinéaires et de même sens.
                   Soit [BC) la demi-droite d'origine B, contenant C.
                                                                                      Alors l \in [BC) - \{B\}.
                                      CB . CA = CB x CA x cosy
                   Calculons
                                  CB . CA = CB x CI
                         y \in ]0, \frac{\pi}{2}[\text{ donc cos}y > 0 \text{ . On a donc } \overline{CB} \times \overline{CI} > 0 \text{ .} Alors } I \in [CB] - \{C\}.
                                 Or[BC) \cap [CB) = [BC] donc I \in [BC] - \{B, C\}
                         De même, on démontre que
                                                               J \in [CA] - \{C, A\} et K \in [AB] - \{A, B\}.
      1°) b)
                   On a déja démontré que SAI échange les droites (IJ) et (IK).
voir page 26
                   Il s'agit maintenant de démontrer que SAI échange les demi-droites [IK) et [IJ).
                         Soit PA le demi-plan fermé, de frontière (BC), contenant le point A.
 voir rappel
                         (BC) \perp (AI) donc \mathcal{P}_A est globalement invariant par S_{AI} .
                         [AB] \subset \mathcal{P}_A donc K \in \mathcal{P}_A; [AC] \subset \mathcal{P}_A donc J \in \mathcal{P}_A.
                         S_{IA}([IK)) est donc la demi-droite d'origine I, incluse dans \mathcal{P}_A, de support (IJ).
                         Le point J appartient à PA donc
                                                                   SIA([IK)) = [IJ)
                                                                                     (Al)est donc bissectrice de l'angle [ KIJ ] .
                                                                                     (BJ) est bissectrice de l'angle [ ÎJK]
                                      De même, on démontre que :
                                                                                     (CK) est bissectrice de l'angle [ĴKI]
       1°) c)
                   Considérons trois miroirs plans \pi_1, \pi_2, \pi_3, perpendiculaires au plan (ABC) et coupés par le plan (ABC)
                   suivant les droites respectives (BC), (CA), (AB).
                         Selon la loi de réflexion de Descartes, les rayons lumineux incident et réfléchi sont symétriques par
                         rapport à la normale au miroir passant par le point d'incidence
                   Un rayon lumineux incident, issu de K et dirigé par (KI) est donc réfléchi par le miroir \pi_1 suivant le rayon
                   lumineux porté par (IJ).
                         (JI) et (JK) étant symétriques par rapport à la normale (JB) en J à π<sub>2</sub> :
                   Par réflexion sur \pi_2 en J le rayon lumineux incident porté par (KJ) est réfléchi à son tour par \pi_3 suivant (KI).
                   La ligne "brisée fermée " UK est donc une "trajectoire de lumière ".
```

BC . BA = BC x BA x cosB

1°) a)

n°3

page 28

Calculons

Triangle orthique

2eme partie : périmètre du triangle orthique d'un triangle dont les trois angles sont aigus (suite)

```
On considère un triangle ABC dont les trois angles sont aigus.

Soit I, J, K les pieds des hauteurs issues respectivement des points A, B, C.

2°) Soit SAB et SAC les symétries orthogonales d'axes respectifs (AB) et (AC).

On note: I<sub>1</sub> = SAB(I) et I<sub>2</sub> = SAC(I)

a) Démontrer que I<sub>1</sub>, K, J, I<sub>2</sub> sont alignés dans cet ordre.

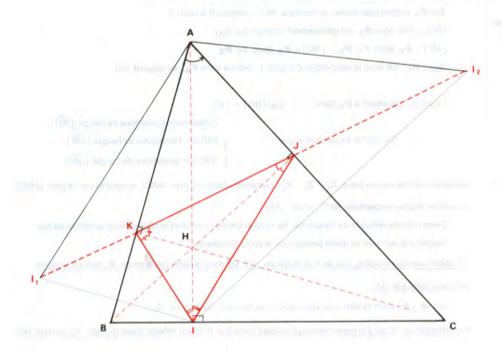
b) démontrer que: I<sub>1</sub>I<sub>2</sub> = 2AI. sina. (on pourra considérer (AI<sub>1</sub>, AI<sub>2</sub>))

c) En déduire que le périmètre du triangle orthique IJK de ABC est égal à :

où

S désigne l'aire du triangle ABC

a = BC; b = CA; c = AB.
```



Notions utilisées : * composée de deux symétries axiales d'axes sécants .

* Formule d'Al Kashi

```
On a : [KJ] = S_{KC}([KI]) et [KI] = S_{KB}([KI])
    2°) a)
                        On obtient : [KJ] = (S_{KC} \circ S_{KB})([KI_1))
voir 1°) b)
                        or (KC) ± (KB) donc S<sub>KC</sub> o S<sub>KB</sub> = S<sub>K</sub> (symétrie centrale de centre K).
                        On trouve [KJ] = S_K([KI_1))
               Les demi-droites [KJ) et [KI,), de même origine K sont donc deux demi-droites opposées, ce qui justifie
                                         l'alignement de I, K, J dans cet ordre.
                        De même, on justifie l'alignement de K, J, I<sub>2</sub> dans cet ordre .
               On a donc démontré l'alignement de I_1, K, J, I_2 dans cet ordre , lequel garantit l'égalité :I_1I_2=I_1K+KJ+JI_2 .
                                                                             alors : I_1I_2 = IK + KJ + JI
                                                                                        I,I2 est donc le périmètre du triangle orthique IJK.
               Considérons le triangle \ I_1AI_2 . La formule d'Al Kashi permet d'écrire :
    2°) b)
                        I_1I_2^2 = AI_1^2 + AI_2^2 - 2AI_1 \times AI_2 \times \cos(\overline{AI_1}, \overline{AI_2})
                                          * remarquons:
                                                                 (\overline{AB}, \overline{AC}) mesure \alpha et \alpha \in ]0, \frac{\pi}{2}[ donc 2\alpha \in ]0, \pi[
                                                                par conséquent : S_{AC} \circ S_{AB} = R(A, 2\alpha) (rotation de centre A et d'angle 2\alpha)
                                                                On en déduit : (\overline{\overline{Al_1}}, \overline{\overline{Al_2}}) \equiv 2\alpha (2\pi)
                                          * en outre : Al, = Al et Al<sub>2</sub> = Al (car SAC et SAB sont des isométries).
                         I_1I_2^2 = AI^2 + AI^2 - 2AI^2 \cdot \cos 2\alpha
                         I_1I_2^2 = 2AI^2 \cdot (1 - \cos 2\alpha) or : 1 - \cos 2\alpha = 2\sin^2 \alpha
                         I_1I_2^2 = 4AI^2 \cdot \sin^2\alpha
                         I_1I_2 = 2AI \cdot |\sin\alpha| or \alpha \in ]0, \frac{\pi}{2}[\text{donc }\sin\alpha > 0].
                                                                                                                                                       (1)
                         I_1I_2 = 2AI \times \sin\alpha
               S désigne l'aire du triangle ABC; On a : S = \frac{BC \times AI}{2}
     2°) c)
                        On a aussi: S = \frac{AC \times BJ}{2} donc: S = \frac{AC \times AB \times \sin \alpha}{2}
                          (1) devient : I_1I_2 = 2 \times \frac{2S}{a} \times \frac{2S}{bc}
                                     le périmètre du triangle IJK, (égal à I_1I_2) est donc : \frac{8S^2}{abc}
                   finalement
```

Inscrire un triangle de périmètre minimal dans un triangle ABC

On considère un triangle ABC dont les trois angles sont supposés aigus

On se propose de déterminer un triangle MNP tel que les points M, N, P appartiennent respectivement à] AB[,] BC[,] CA[et que le périmètre I de ce triangle soit minimal.

1°) Soit N un point arbitrairement choisi sur] BC [.

Soit N₁ et N₂ les symétriques respectifs de N par rapport à (AB) et (AC)

a) Etablir que : N₁N₂ = 2AN sin[BAC]

b) Soit M et P deux points appartenant respectivement à] AB [et] CA [. Démontrer que le périmètre IN de MNP est : IN = N₁M + MP + PN₂ .

c) Pour ce choix de N, déterminer les positions de M et P pour que IN soit minimal .

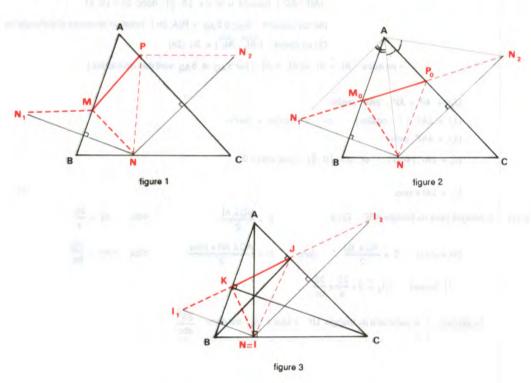
2°) Démontrer que IN est minimal si, et seulement si N est le projeté orthogonal I de A sur (BC)

Conclusion: Le triangle orthique IJK du triangle ABC est l'unique triangle "inscrit " dans ABC, de

8S2 voir 2°) c) page 2

voir figure 3

Ce périmètre est alors : p =



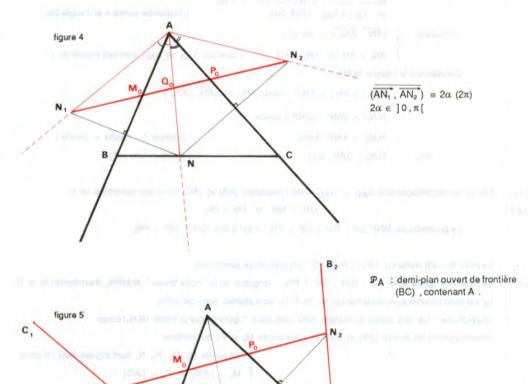
Notion utilisée : Composée de symétries axiales d'axes concourants .

remarque : Une étude utilisant un choix arbitraire de M sur] AB [aboutirait à la même conclusion .

```
Soit \alpha la mesure, en radians de [\widehat{BAC}]; on a : \alpha \in [0, \frac{\pi}{2}].
     1º) a)
                 Orientons le plan (ABC) en sorte que α soit une mesure de (AB, AC)
voir figure 2
                       SAC SAC
                          SACOSAB :
                                             or S_{AC} \circ S_{AB} = R(A, 2\alpha)
                                                                                                 (rotation de centre A et d'angle 2a)
                                          (\overline{AN_1}, \overline{AN_2}) \equiv 2\alpha (2\pi)
                           on a donc
                                             AN<sub>2</sub> = AN et AN<sub>1</sub> = AN
                                                                                  (puisque SAB et SAC sont des isométries)
                          Considérons le triangle N<sub>1</sub>AN<sub>2</sub>.
                                             N_1N_2^2 = AN_1^2 + AN_2^2 - 2AN_1 \cdot AN_2 \cdot \cos(\overline{AN_1}, \overline{AN_2})
                                              N_1N_2^2 = 2AN^2 - 2AN^2 \times \cos 2\alpha
                                                                                                (puisque:1 - \cos 2\alpha = 2\sin^2 \alpha)
                                              N_1N_2^2 = 4AN^2 \cdot \sin^2\alpha
                                                                                                (puisque: \sin \alpha > 0)
                                 d'où :
                                             N_1N_2 = 2AN \cdot \sin\alpha
                 Les symétries orthogonales SAB et SAC d'axes respectifs (AB) et (AC) étant des isométries, on a :
      1°) b)
                                                               MN_1 = MN et PN = PN_2
voir figure 2
                          Le périmètre de MNP est : NM + MP + PN , c'est à dire N₁M + MP + PN₂ .
                  Le point N étant choisi sur ] BC [, N, et N, sont alors deux points fixés.
       1°) c)
                  Le périmètre IN de MNP est : N<sub>1</sub>M + MP + PN<sub>2</sub> , longueur de la " ligne brisée " N<sub>1</sub>MPN<sub>2</sub> d'extrêmités N<sub>1</sub> et N<sub>2</sub> .
 voir figure 1
                  I_N est donc minimal si, et seulement si N_1, M, P, N_2 sont alignés, dans cet ordre .
                  L'hypothèse " les trois angles du triangle ABC sont aigus " garantit que la droite (N,N2) coupe
                  respectivement les droites (AB) et (AC) en deux points Mo et Po qui vérifient :
                                                                                 les points N<sub>1</sub>, M<sub>0</sub>, P<sub>0</sub>, N<sub>2</sub> sont alignés dans cet ordre
                                                                                 Mo ∈ JAB[ et Po ∈ JAC[ .
                                              périmètre de M_0NP_0 = N_1M_0 + M_0P_0 + P_0N_2
                          on a alors :
voir annexe
                                                                 I_N = N_1 N_2
page 27
                          \alpha est fixé et I_N = 2ANsin\alpha
       2°) a)
                          IN est minimal si, et seulement si la distance AN est minimale, c'est à dire si :
                                                                N est le projeté orthogonal I de A sur (BC)
                  Précisons M_0 et P_0 lorsque N est en I . Posons I_1 = S_{AB}(I) et I_2 = S_{AC}(I) .
                  Les pieds I, J, K des hauteurs issues de A, B, C dans le triangle ABC vérifient alors :
  voir 2°) a)
                                           ( I, ∈ ]BC[, J∈ ]CA[, K∈ ]AB[.
  page 30
                                             I1, K, J, I2 sont alignés dans cet ordre.
                          On a donc: Mo = J et Po = K
```

Triangle de périmètre minimal inscrit dans un triangle ABC

Annexe

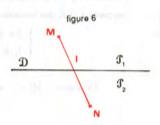


Rappel des propriétés de partage du plan :

Toute droite D du plan P réalise une partition de P en 3 parties: la droite D et les deux demi-plans ouverts P, et \mathcal{P}_2 de frontière \mathcal{D} .

Soit M et N deux points distincts de 9 :

- * Si $M \in \mathcal{P}_1$ et $N \in \mathcal{P}_1$, alors $[MN] \subset \mathcal{P}_1$
- * Si $M \in \mathcal{P}_2$ et $N \in \mathcal{P}_2$, alors $[MN] \subset \mathcal{P}_2$ * Si $M \in \mathcal{P}_1$ et $N \in \mathcal{P}_2$, alors $[MN] \cap \mathcal{D}$ est un singleton $\{I\}$



Notions utilisées :

- * convexité
- * secteurs angulaires adjacents
- * propriétés de partage du plan

* Les secteurs angulaires [BAN,] et [BAN], symétriques par rapport à (AB) ont donc même voir figure 4 mesure et sont adjacents de côté commun [AB) . * Les secteurs angulaires [CAN2] et [CAN], symétriques par rapport à (AC) ont donc même mesure et sont adjacents de côté commun [AC) . * N ∈] BC [donc [BAN] et [NAC] sont adjacents, de côté commun [AN) Les propriétés précédentes permettent d'affirmer : BAN + NAC = BAC . $N_1AN + NAN_2 = 2BAN + 2NAC$ et NAN + NAN = 2 BAC 0 < 2BAC < π On a donc : [N,AB] U [BAN] U [NAC] U [CAN2] est donc le secteur angulaire saillant [N,AN2] Démontrons que [N_1N_2] coupe les trois demi-droites [AB), [AN), [AC) respectivement en M_0 , Q_0 , P_0 alignés dans cet ordre . Soit \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 les demi-plans ouverts de frontière (AB) . (4) permet d'affirmer : si $N_1 \in \mathcal{P}_1$, alors $N_2 \in \mathcal{P}_2$. voir rappel $M_0 \in [N_1N_2]$ donc $[N_1N_2] \cap (AB) = \{M_0\}$ page 34 $Q_0 \in [M_0N_2]$ et $P_0 \in [Q_0P_2]$ De même on démontre : Les trois demi-droites [AB), [AN), [AC) coupent donc [N_1N_2] respectivement en M_0 , Q_0 , P_0 alignés dans cet ordre. remarquons que Mo et Po sont distincts de A puisque le segment [N,N2] ne contient pas A $(N_1AN_2 < \pi)$ Démontrons que $M_0 \in]AB[$ et $P_0 \in]AC[$. On sait, d'après ce qui précède, que $M_0 \in \]AB)$ et $P_0 \in \]AC)$. Démontrons que $\,M_{\scriptscriptstyle 0}\,$ et $\,P_{\scriptscriptstyle 0}\,$ appartiennent au demi-plan ouvert $\,{\cal P}_A\,$ de frontière (BC) , contenant $\,A\,$. [ABC] est aigu ; la demi-droite] BC₁) , symétrique de] BC) par rapport à (AB) est donc incluse dans \$\mathcal{P}_{A}\$. voir figure 5] BC,) c PA N∈]BC) donc N₁∈]BC₁). On en déduit : N,∈ PA . $N_2 \in \mathcal{P}_A$. De même on démontre : \mathcal{P}_{A} étant une partie convexe , $[N_1N_2] \subset \mathcal{P}_{A}$. (Mo ∈ PA $M_0 \in [N_1N_2]$ $N_0 \in [N_1N_2]$ permettent donc d'affirmer : $M_0 \in \mathcal{P}_A$ et $M_0 \in]AB)$ donc : $M_0 \in AB[$

De même :

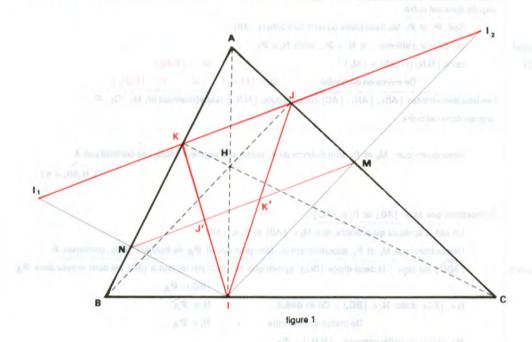
P₀ ∈]AC[

Triangle médian du triangle orthique. Cercle de Taylor.

1ere partie : triangle médian du triangle orthique

On considère un triangle ABC supposé non rectangle . Soit I, J, K les pieds des hauteurs du triangle ABC, issues respectivement de A, B, C. Soit M et N les projetés orthogonaux respectifs de I sur (AC) et (AB). On note: $I_1 = S_{AB}(I)$ et $I_2 = S_{AC}(I)$.

- 1°) Démontrer que : a) (MN) // (I₁I₂) . b) Les points I₁ , K , J , I₂ sont alignés .
 - c) La droite (MN) contient les milieux respectifs J' et K' de (I, K) et (I, J) .



Notions utilisées :

- * composées de symétries axiales
- * symétrie centrale
- * droite des milieux dans un triangle

```
Démontrons que : (MN) // (I_1I_2)
      1°) a)
                      · I<sub>1</sub> = S<sub>AB</sub>(I) . Le projeté orthogonal N de I sur (AB) est donc milieu de (I, I<sub>1</sub>) .
                         I<sub>2</sub> = S<sub>AC</sub>(I) Le projeté orthogonal M de I sur (AC) est donc milieu de (I, I<sub>2</sub>)
                                                                                        \overline{MN} = \overline{MI} + \overline{IN}
                                              Considérons le triangle I,II2 :
                         N = m(I, I_1) et M = m(I, I_2) donc : \overline{MN} = \frac{1}{2}(\overline{I_2I} + \overline{II_1})
                         \overline{MN} = \frac{1}{2} \overline{I_2 I_1} et par conséquent : (MN) // (I_1 I_2)
                Démontrons que les points I1, K, J, I2 sont alignés .
       1°) b)
                         On sait que les droites (KI) et (KJ) sont symétriques par rapport à (KC) .
voir page 26
                                                                                     On a donc : (KJ) = S<sub>KC</sub>(KI)
                         Par ailleurs, SKB: K
                                                                                                                     (KI) = S_{KB}(KI_1)
                                                                                et, par conséquent :
                                                              On en déduit : (KJ) = SKC o SKB(KI,)
                                                                                                                                            (1)
                         Les droites (KC) et (KB) sont perpendiculaires donc : SKCo SKB = SK
                                                                                              où SK désigne la symétrie centrale de centre K .
                                                                                                                     (KJ) = S_K(KI_1)
                                                                                              (1) s'écrit :
                         Or la symétrie centrale SK laisse globalement invariante toute droite contenant K.
                                                   Par conséquent : (KJ) = (KI<sub>1</sub>)
                          Cette égalité de droites traduit l'alignement des points I, K, J.
                          De même, on démontre que les points K, J, I<sub>2</sub> sont alignés.
                 Les quatre points I, K, J, I2 sont donc alignés .
                 Démontrons que : J' ∈ (MN) et K' ∈ (MN)
       1°) c)
                          On sait que (MN) // (I_1I_2) et que I_1, K, I_2 sont alignés, donc (MN) // (I_1K).
                          Considérons le triangle I,KI:
                          La\,droite\,\,(MN)\,, parallèle\,\,\grave{a}\,\,(I,K)\,\,et\,contenant\,le\,milieu\,\,N\,\,de\,\,(I\,,\,I_1)\,\,contient\,donc\,\,aussi\,le\,milieu\,\,J'\,\,de\,\,(I\,,\,K)\,.
                                                                                                                      J' ∈ (MN)
                                                                                                                      K' ∈ (MN)
                          On démontre de même, en considérant le triangle l<sub>2</sub>JI:
```

Triangle médian du triangle orthique . Cercle de Taylor .

2eme partie : cercle de Taylor .

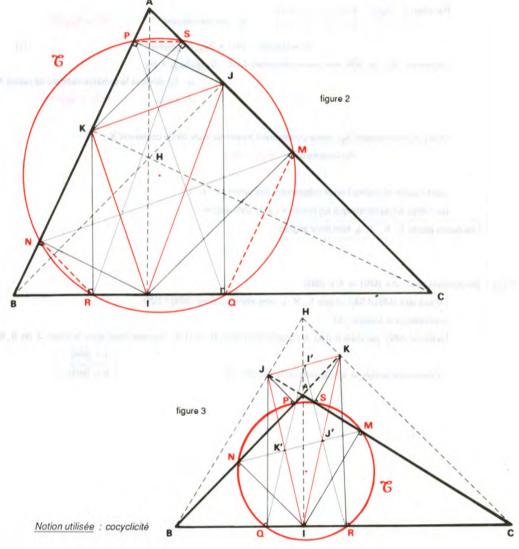
Soit M et N les projetés orthogonaux respectifs de I sur (AC) et (AB) .
Soit P et Q les projetés orthogonaux respectifs de J sur (AB) et (BC) .
Soit R et S les projetés orthogonaux respectifs de K sur (BC) et (CA) .

2°) Démontrer : (PS) // (BC) ; (NR) // (CA) ; (QM) // (AB) .

3°) Justifier que les six points M, N, P, Q, R, S sont cocycliques .

(M, N, P, S sont cocycliques R, N, P, Q sont cocycliques R, N, P, S sont cocycliques

Le cercle & qui contient M, N, P Q, R, S est dit cercle de Taylor du triangle ABC .



2°) Démontrons que les droites (PS) et (BC) sont parallèles voir figure 2 * Les points B, K, J, C sont cocycliques (sur un cercle de diamètre [BC]), donc (KB, KJ) = (CB, CJ) (π) . Ecrivons : (AB, KJ) = (CB, CA) (π) (1) * Les points P, K, J, S sont cocycliques (sur un cercle de diamètre [KJ]), donc (KP, KJ) = (SP, SJ) (π). Ecrivons: (AB, KJ) = (SP, CA) (π) (2)Des relations (1) et (2), on déduit : (CB, CA) = (SP, CA) (π) Il en résulte : (CB) // (SP) . De même, on démontre : (NR) // (AC) et (QM) // (BA) Démontrons que les points M, N, P, S sont cocycliques . 3°) a) * PSKJ est un quadrilatère inscriptible (dans un cercle de diamètre [KJ]), $(KP, KJ) \equiv (SP, SJ) (\pi)$ (3) donc : (4) voir 1°) a) * Par ailleurs, puisque (KJ) // (NM), on a : $(KP, KJ) \equiv (NP, NM) (\pi)$ $(SP, SJ) \equiv (NP, NM) (\pi)$ page 36 Des relations (3) et (4), on déduit : $(SP, SM) = (NP, NM) (\pi)$ qui peut se lire : Cette égalité traduit que : les points M, N, P, S sont cocycliques . De même, on démontre que : les points P, Q, R, N sont cocycliques . voir 2°) Démontrons que les points R, N, P, S sont cocycliques . Rappelons que : (NR) // (AC) donc (NR, NP) = (AC, NP) (π) c'est à dire : (NR, NP) = (AC, AB) (π) (5)ci-dessus * Les points A, B, J, I sont cocycliques (sur un cercle de diamètre [AB]. (6)donc : $(AJ, AB) \equiv (IJ, IB) (\pi)$ $(IJ, IB) = (RS, IB) (\pi)$ (7) Puisqu'on sait : (IJ) // (RS) , on peut donc écrire : Des relations (6) et (7) on peut déduire : $(AJ, AB) = (RS, IB) (\pi)$ $(AC, AB) = (SR, CB) (\pi)$ (8) c'est à dire : * Puisque (BC) // (SP), on a : $(SR, CB) \equiv (SR, SP) (\pi)$ (9) $(AC, AB) = (SR, SP) (\pi)$ (10)Des relations (8) et (9) on peut déduire : $(NR, NP) \equiv (SR, SP) (\pi)$ Des relations (5) et (10) on déduit : Cette dernière égalité traduit que les points R, N, P, S sont cocycliques . Les deux cercles MNPS et RNPS ont en commun les trois points N, P, S distincts (puisque le triangle ABC est supposé non rectangle) . Les deux cercles MNPS et RNPS sont donc confondus. Le sixième point Q appartient à ce cercle & (puisque & contient P, R, N).

Les six points M, N, P, Q, R, S sont donc cocycliques .

Triangle médian du triangle orthique . Cercle de Taylor

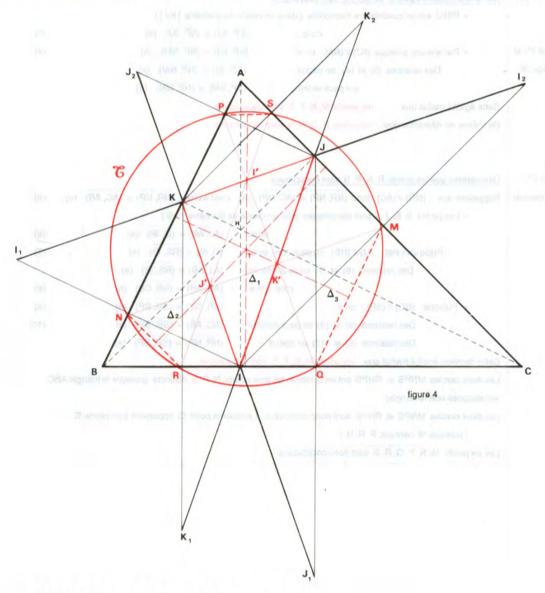
3eme partie : centre du cercle de Taylor

On considère un triangle ABC supposé non rectangle .

Soit I, J, K les pieds des hauteurs du triangle ABC , issues respectivement de A, B, C .

Soit I', J', K' les milieux respectifs des bipoints (J, K) , (K, I) , (I, J) .

Démontrer que : Le centre T du cercle de Taylor 📽 est le point de concours de trois bissectrices du triangle I'J'K'



Notions utilisées :

* Théorème de Thalès

* médiatrice d'un bipoint

Recherche du centre T du cercle de Taylor 📽 . voir figure 4 * Contient les points P et S donc T appartient à la médiatrice de (P, S) . * Contient les points R et Q donc T appartient à la médiatrice de (R, Q) . Puisque (PS) // (RQ), la médiatrice de (P, S) et la médiatrice de (R, Q) qui contiennent le point T sont alors confondues en une même droite Δ_1 . Δ_1 // (KR) Δ₁ // (JQ) Le théorème de Thalès assure donc que : Δ_1 contient le milieu de (R, Q) Δ_1 contient le milieu l' de (K, J) . * Enoutre l'∈ (PQ) et l'∈ (RS). voir 1°) c) * Puisque l' ∈ med(R, Q), le triangle Rl'Q est isocèle . Donc : page 36 la médiatrice Δ, de (R, Q) est aussi une bissectrice de la paire de droites { (l'R) , (l'Q) } , qui est aussi la paire { (l'J') , (l'K') } . Δ_t est donc une bissectrice (intérieure ou extérieure) de $\left[J'l'K'\right]$. De même on démontre que (la médiatrice Δ₂ de (M, S) est une bissectrice de [K'J'l'] la médiatrice Δ₃ de (N, P) est une bissectrice de [l'K'J']. Le centre T du cercle & appartient donc à trois bissectrices du triangle I'J'K'. * Si les trois angles du triangle ABC sont aigus, T est le centre du cercle inscrit remarque dans le triangle l'J'K' . * Si [BAC] est obtus, T est le centre du cercle exinscrit dans l'angle [J'I'K'] .

1ere partie : Droite de Simson ·

Soit ABC un triangle , de cercle circonscrit C .
Soit P un point quelconque du plan dont les projetés orthogonaux sur les droites (BC) , (CA) , (AB) sont respectivement nommés P_1 , P_2 , P_3 .

1°) On suppose que P n'appartient à aucune des droites (AB), (BC), (CA).

a) Démontrer : $(P_1P_2, P_1P_3) \equiv (CA, CP) + (BP, BA)$ (π)

b) En déduire que : P_1 , P_2 , P_3 sont alignés si, et seulement si P appartient à ${\bf C}$ - { A, B, C } .

2°) On suppose que P appartient à (AB) ∪ (BC) ∪ (CA) . Justifier que : P1, P2, P3 sont alignés si, et seulement si P appartient à { A, B, C } .

3°) Conclure que, pour tout point P du plan, l'alignement de P_1, P_2, P_3 équivaut à l'appartenance de P au cercle ${\bf C}$.

A chaque point P de C on peut alors associer une droite Δ_P contenant P_1, P_2, P_3 . Δp est dite droite de Simson associée au point P de C, relativement au triangle ABC.

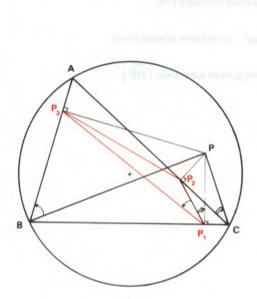


figure 1

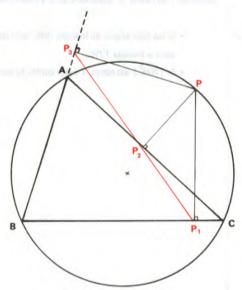


figure 2

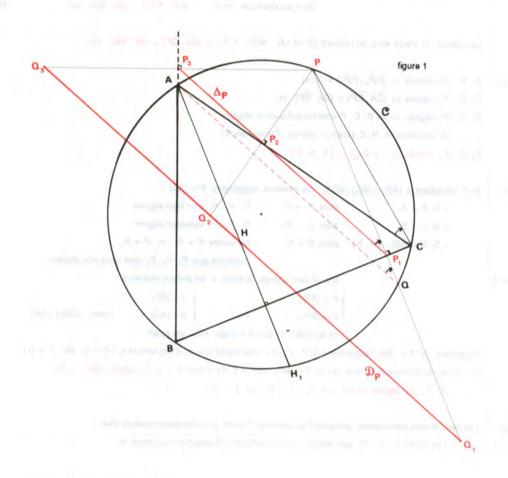
Notions utilisées : * cocyclicité

* droites du plan perpendiculaires à une même troisième .

```
SiP n'appartient pas à (AB), ni à (BC), ni à (CA), alors : P \neq P_1 et P \neq P_2 et P \neq P_3.
       1°) a)
                          Les projetés P<sub>1</sub>, P<sub>2</sub>, P<sub>3</sub> sont distincts (si on avait, par exemple P<sub>1</sub> = P<sub>2</sub>, alors les droites (CA) et (CB)
voir figure 1
                                                                         seraient parallèles, ce qui traduirait que le triangle ABC est aplati )
                                                                                                                                                      (1)
                                                                                  relation de Chasles
                 *(P_1P_2, P_1P_3) \equiv (P_1P_2, P_1P) + (P_1P, P_1P_3) (\pi)
                 * P1, P2, P, C sont cocycliques, sur un cercle de diamètre [PC].
                          ** Si P_2 \neq C, alors (P_1P_2, P_1P) \equiv (CP_2, CP) (\pi) lisons : (P_1P_2, P_1P) \equiv (CA, CP) (\pi)
                          ** Si P<sub>2</sub> = C, alors ((P<sub>1</sub>P<sub>2</sub>) = (P<sub>1</sub>C) donc (P<sub>1</sub>P<sub>2</sub>, P<sub>1</sub>P) \equiv \frac{\pi}{2} (\pi)
                                                       (CA) \perp (CP) donc (CA, CP) = \frac{\pi}{2} (\pi)
                                                                Dans les deux cas, on a: (P_1P_2, P_1P) = (CA, CP) (\pi)
                                                                                                                                                      (2)
                 * P1, P3, P, B sont cocycliques, sur un cercle de diamètre [PB]
                           ** Si P_3 \neq B, alors (\overline{P_1P_1P_3}) \equiv (\overline{BP_1BP_3}) (\pi) lisons : (\overline{P_1P_1P_3}) \equiv (\overline{BP_1BA}) (\pi)
                                                       (P_1P_3) = (P_1B) \text{ donc } (P_1P_1, P_1P_3) = \frac{\pi}{2} (\pi)
                                                       (BA) \perp (BP) donc (BP, BA) = \frac{\pi}{2} (\pi)
                                                                 Dans les deux cas, on a: (P_1P_1, P_2P_3) = (BP_1, BA) (\pi)
                                                                                                                                                      (3)
                  La relation (1) s'écrit alors, en utilisant (2) et (3) : (P_1P_2, P_1P_3) = (CA, CP) + (BP, BA) (\pi)
                  P_1, P_2, P_3 alignés \Leftrightarrow (P_1P_2, P_1P_3) \equiv 0 (\pi)
       1°) b)
                  P_1, P_2, P_3 alignés \Leftrightarrow (\overline{CA}, \overline{CP}) = (\overline{BA}, \overline{BP}) (\pi)
                  P1, P2, P3 alignés \Leftrightarrow A, B, C, P sont cocycliques ou alignés
                           Or les points A, B, C sont non alignés. On en conclut :
                  P_1, P_2, P_3 alignés \Leftrightarrow P \in C_{ABC} - \{A, B, C\}
                   Si P appartient à (AB) ∪ (BC) ∪(CA), par exemple supposons P ∈ (AB).
          2°)
                                                                                   P., P., P. sont bien alignés .
                                                          alors P_2 = P_3
                           * Si P = A
                                                                                   P. P. P. sont bien alignés .
                                                          alors P_1 = P_3
                           * Si P = B
                            * Si P ∈ (AB) - { A, B } alors P = P<sub>3</sub>
                                                                                   par contre P ≠ P, et P ≠ P2
                                                                                   Justifions que P1, P2, P3 sont alors non alignés .
                                                           S'ils étaient alignés, la droite d les portant vérifierait :
 voir figure 3
                                                                                                   ( d _ (BC)
                                                          d = (PP_1)
                                                                                                   d L(AC)
                                                                                                                          donc (CB) // (CA)
                                                          d = (PP_2)
                                                                                    d'où
                                                           ce qui traduirait que le triangle ABC est aplati.
                   finalement : si P ∈ (AB), l'alignement de P1, P2, P3 n'est vérifié que si, et seulement si (P = A ou P = B) .
                   Un même raisonnement, dans le cas où P \in (BC) ou P \in (CA) aboutit à : si P \in (AB) \cup (BC) \cup (CA) ,
                            P_1, P_2, P_3 alignés \Leftrightarrow (P = A \text{ ou } P = B \text{ ou } P = C)
                   Les deux études précédentes permettent de conclure, P étant un point quelconque du plan :
          3°)
                            Les points P1, P2, P3 sont alignés si, et seulement si P appartient au cercle C
  conclusion
```

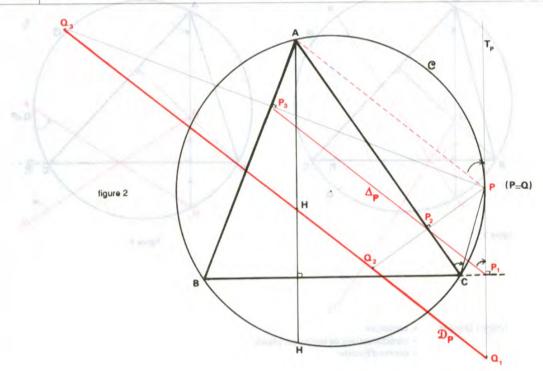
2eme partie : Droite de Steiner .

```
On suppose: P ∈ C
                   Les points P_1, P_2, P_3 sont alors alignés sur la droite de Simson \Delta p de P relative au triangle ABC .
                   On pose : Q_1 = S_{BC}(P) ; Q_2 = S_{AC}(P) ; Q_3 = S_{AB}(P) . Soit H l'orthocentre du triangle ABC .
                   On pose : H_1 = S_{BC}(H), et on rappelle : H_1 \in C. (voir page 10)
                          1°) Justifier que les points Q_1, Q_2, Q_3 sont alignés sur une droite \mathfrak{D}_P, parallèle à \Delta_P.
                                  Ձp est dite droite de Steiner du point P de C relative au triangle ABC .
On suppose: P ∈ C - {A, B, C, H,}
                   Soit Q le point où (PP<sub>1</sub>) recoupe \mathbb{C} . Si (PP<sub>1</sub>) est tangente à \mathbb{C} , on pose \mathbb{Q}=\mathbb{P} . 2°) a) Démontrer : (AQ, PP<sub>1</sub>) \equiv (\Delta \mathbb{P}, PP<sub>1</sub>) (\pi) . En déduire : (AQ) /\!\!/\Delta \mathbb{P} .
```



Notions utilisées : * Homothétie

```
Par construction : P_1 = m(P,Q) ; P_2 = m(P,Q_2) ; P_3 = m(P,Q_3) .
      1°)
               Les points Q_1,Q_2,Q_3 sont donc homothétiques respectivement des points P_1,P_2,P_3 par l'homothétie \mathcal{R}(P,2).
                       Les points P<sub>1</sub>, P<sub>2</sub>, P<sub>3</sub> sont alignés sur la droite Δp, donc :
               Les points Q_1, Q_2, Q_3 sont alignés sur la droite \mathfrak{D}_P, homothétique de \Delta_P par \mathfrak{R}(P,2).
                                                   ( car l'image d'une droite, par une homothétie, est une droite qui lui est parallèle )
                        En outre \mathfrak{D}_{\mathbf{P}} /\!\!/ \Delta_{\mathbf{P}}
    2°) a)
               On suppose: P \in C - \{A, B, C, H_1\},
                        Si (PP<sub>1</sub>) recoupe \mathbb{C} en \mathbb{Q}, \mathbb{Q} distinct de \mathbb{P}, alors \mathbb{Q} \neq \mathbb{A} car \mathbb{P} \neq \mathbb{H}_1.
   1er cas
                                   Les points Q, A, C, P sont cocycliques (sur C) donc : (QA, QP) = (CA, CP) (\pi)
                                                                                                                                               (1)
                                   Les points P_1, P_2, \bar{C}, P sont cocycliques sur le cercle de diamètre [ CP ], donc :
voir figure 1
                               Call a condense (a) (Add a size a size a condense (P,P<sub>2</sub>,P<sub>1</sub>P) \equiv (CA,CP) (\pi)
                                                                                                                                               (2)
                                                                 De (1) et (2) on déduit : (QA, QP) \equiv (P_1P_2, P_1P) (\pi)
                                                                                   qui peut se lire : (AQ, PP_1) = (\Delta P, PP_1) (\pi)
                          d'où ; (AQ) //Δp .
                      Si (PP<sub>1</sub>) est tangente en P à C . Posons (PP<sub>1</sub>) = Tp .
2eme cas
                                    \mathbb{C} contient A, C, P donc la tangente en P à \mathbb{C} vérifie : (PA, T_P) \equiv (CA, CP) (\pi)
                                                                                                                                               (3)
                                                                      De (2) et (3) on déduit : (PA, TP) \equiv (P_1P_2, P_1P) (\pi)
voir figure 2
                                                               Or Q = P , nous lisons donc : (AQ, PP_1) \equiv (\Delta P, PP_1) (\pi)
                                    d'où :
                                                (AQ) // Δp
```



2eme partie (suite) : Droite de Steiner .

On suppose P∈ C-{A,B,C,H₁}.

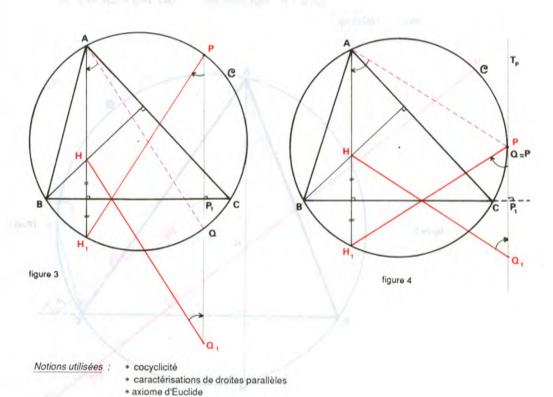
Rappelons que : { \mathscr{D}_P désigne la droite de Steiner du point P . Δ_P désigne la droite de Simson du point P ($\mathscr{D}_P /\!\!/ \Delta_P$) . Q est le point où (PP₁) recoupe \mathscr{C} . Si (PP₁) est tangente à \mathscr{C} , on pose Q = P .

2°) b) Démontrer : $(\overline{HQ_1}, PP_1) = (\overline{AQ_1}, \overline{AH_1}) (\pi)$. En déduire : $(HQ_1) // (AQ_1)$.

2°) c) Démontrer que la droite de Steiner &p du point P contient le point H .

On suppose $P \in \{A, B, C, H_1\}$.

3°) a) Reconnaître les droites de Simson Δ_A , Δ_B , Δ_C des points A, B, C. Vérifier que les droites de Steiner \mathcal{D}_A , \mathcal{D}_B , \mathcal{D}_C contiennent le point H.



```
On a : H = S_{BC}(H_1) . Par ailleurs Q_1 = S_{BC}(P) et P \neq H_1 , donc : Q_1 \neq H .
      2°) b)
                         SBC : H, -
                                                       → H
                                  Q, F
                         SBC contrarie les angles orientés donc :
                                                                              (Q_1H_1, Q_1P) = -(PH_1, PQ_1)(\pi)
                                                                              (HQ_1, PP_1) = + (PP_1, PH_1) (\pi)
                                            que nous pouvons lire :
   1er cas
                Supposons que (PP<sub>1</sub>) recoupe C en Q et Q distinct de P
                         H_1, A, P, Q sont cocycliques, sur C, donc : (PQ, PH_1) = (AQ, AH_1) (\pi)
voir figure 3
                                                        que nous lisons : (PP_1, PH_1) = (AQ, AH_1) (\pi)
                              De (5) et (6) on déduit, par transitivité : (HQ_1, PP_1) = (AQ, AH_1) (\pi)
                              Or (PP<sub>1</sub>) ± (BC)
                           (AH<sub>1</sub>) \(\pm (BC) \) donc (PP<sub>1</sub>) // (AH<sub>1</sub>)
                                   La relation (7) peut donc s'écrire : (\overline{HQ_1}, \overline{PP_1}) = (\overline{AQ}, \overline{PP_1}) (\pi)
                                                                                           relation qui traduit que :
                                                                                                                           (HQ<sub>1</sub>) // (AQ)
  2eme cas
                Supposons que (PP,) soit tangente à C en P, alors Q = P.
voir figure 4
                         C contient A, H, P. La tangente en P à C vérifie :
                                                                                              (T_P, PH_1) \equiv (AP, AH_1) (\pi)
                                                                                              (PP_1, PH_1) = (AQ, AH_1) (\pi)
                                                 relation que nous pouvons lire :
                                   De (5) et (6'), on déduit encore : (HQ_1, PP_1) = (AQ, AH_1) (\pi)
                                                                        Puisque (PP<sub>1</sub>) // (AH<sub>1</sub>) , on trouve encore : (HQ<sub>1</sub>) // (AQ)
                                                                                                                           (HQ<sub>1</sub>) // (Δp .
                D'après 2°) b) et 2°) a) , on a : (HQ_1)//(AQ) et (AQ)//\Delta p
       2°) c)
                         La droite (HQ_1) est donc parallèle à \Delta p et elle contient le point Q_1.
                           Or ( Dp est parallèle à Ap
                                  et Dp contient le point Q1
                                                                              donc :
                                                                                               \mathcal{D}_{P} = (HQ_{1})
                 Dp contient donc l'orthocentre H de ABC, quand P appartient à C- {A,B,C,H₁}
                Supposons P = A, alors P_2 = A, P_3 = A.
      3°) a)
                         La droite Δ<sub>A</sub> est la hauteur issue de A dans le triangle ABC . Δ<sub>A</sub> contient A .
                         La droite \mathfrak{D}_{A} , homothétique de \Delta_{A} par \mathfrak{R}(A,2) est donc égale à \Delta_{A} .
                                           \Delta_B et \mathfrak{D}_B sont confondues en la hauteur issue de B .
                         De même
                                            \Delta_{\mathbb{C}} et \mathfrak{D}_{\mathbb{C}} sont confondues en la hauteur issue de \mathbb{C} .
                On a donc encore:
                                           HE DA, HE DB, HE DC
```

2eme partie (fin) : caractérisation de la droite de Steiner .

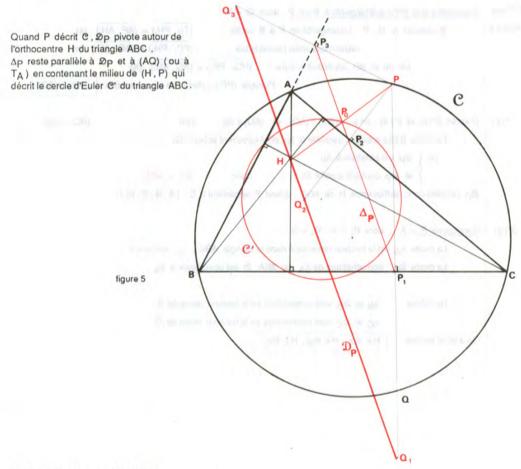
On suppose P∈ {A,B,C,H₁}

3°) b) Démontrer que la tangente T_A en A à C est parallèle à Δ_{H_1} et à \mathfrak{D}_{H_1} . Vérifier que \mathfrak{D}_{H_1} contient H .

Conclusion générale .

- * Pour tout point P de C, la droite de Steiner ⊅p de P relative au triangle ABC contient l'orthocentre H de ABC et admet pour direction celle de la droite (AQ) (lorsque Q ≠ A).
- ** La droite de Simson d'un point P quelconque de C contient le milieu Po de (H,P).

Remarque: quand P décrit C, Po décrit le cercle d'Euler C' du triangle ABC.



Notions utilisées :

- * Cocyclicité
- * Homothéties

3°) b) voir figure 6 Supposons: $P = H_1$, alors $Q_1 = H$; or \mathcal{D}_{H_1} contient Q_1, Q_2, Q_3 donc \mathcal{D}_{H_1} contient H.

La tangente T_A en A à C vérifie : $(\overline{T}_A, AP) = (\overline{C}A, CP)$ (π) (8)

Les points P1, P2, C, P sont cocycliques sur un cercle de diamètre [CP], donc :

 $(\overline{CP_2}, CP) \equiv (\overline{P_1P_2}, P_1P)$ (π) que nous lisons : $(\overline{CA}, CP) \equiv (\Delta_{H_1}, AP)$ (π) (9)

Des relations (8) et (9), on déduit : $(T_A, AP) = (\Delta_{H_1}, AP)$ (π), ce qui traduit : $\Delta_{H_1} /\!\!/ T_A$.

Puisque $\mathfrak{D}_{\mathsf{H}_1}/\!\!/\Delta_{\mathsf{H}_1}$, $\mathfrak{D}_{\mathsf{H}_1}$ est donc la parallèle à T_{A} , contenant le point H .

4°)

Les études du 2°) et du 3°) prouvent que pour tout point P de \mathfrak{C} , \mathfrak{D}_{P} contient le point H . La droite Δ_{P} est l'image de \mathfrak{D}_{P} par l'homothétie $\mathfrak{R}(P,\frac{1}{2})$, réciproque de l'homothétie $\mathfrak{R}(P,2)$.

 $H \in \mathcal{D}_P \text{ donc } \mathcal{R}(P, \frac{1}{2})(H) \in \Delta_P$

Or $\Re(P, \frac{1}{2})(H) = m(P, H)$. Par conséquent : $m(P, H) \in \Delta p$.

Conclusion

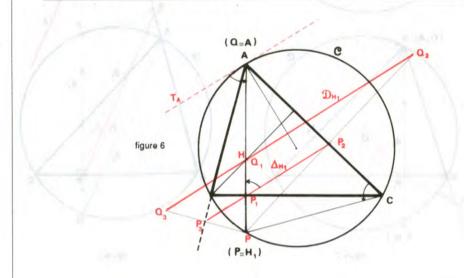
La droite de Simson ∆p de P relative au triangle ABC contient le milieu Po de (H,P) .

conséquence voir figure 5 On sait que le cercle d'Euler C' du triangle ABC est homothétique du cercle C par l'homothétie $\Re (H, \frac{1}{2})$.

On a aussi: $P_0 = \Re(H, \frac{1}{2})(P)$.

Lorsque P décrit le cercle @, le milieu P_0 de (H,P) décrit donc le cercle @ et :

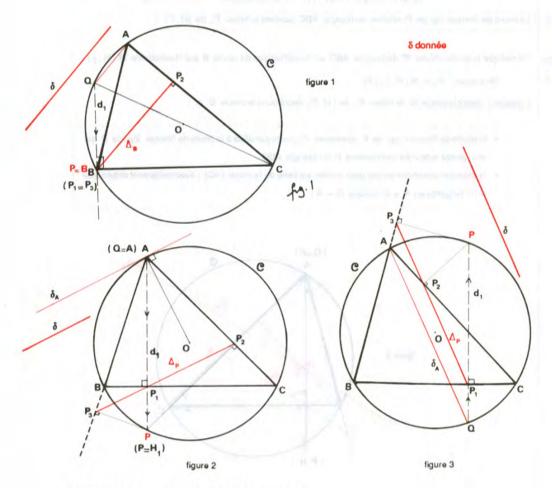
- la droite de Simson Δp de P, contenant P₀, reste parallèle à la droite de Steiner Dp de P qui, elle, pivote autour de l'orthocentre H du triangle ABC.
- la direction commune de ces deux droites est celle de la droite (AQ) (éventuellement dégénérée en la tangente en A à C lorsque Q = A).



3eme partie : directions des droites de Simson .

- 1°) Soit P un point quelconque du cercle C. Soit Δp la droite de Simson du point P. Soir d, la droite contenant P, et perpendiculaire à la droite (BC). Soit Q le point où d, recoupe C. Si d, est tangente en P à C, on pose Q = P. δ_A désigne la droite (AQ) si Q ≠ A, la tangente en A à C si Q = A. Justifier que, quel que soit le point P de C, on a : δ_A //Δp.
- 2°) En déduire que :

Il existe sur C un point et un seul dont la droite de Simson ait une direction imposée .



Notions utilisées : * droite de Simson d'un point de C .

* tangente à un cercle .

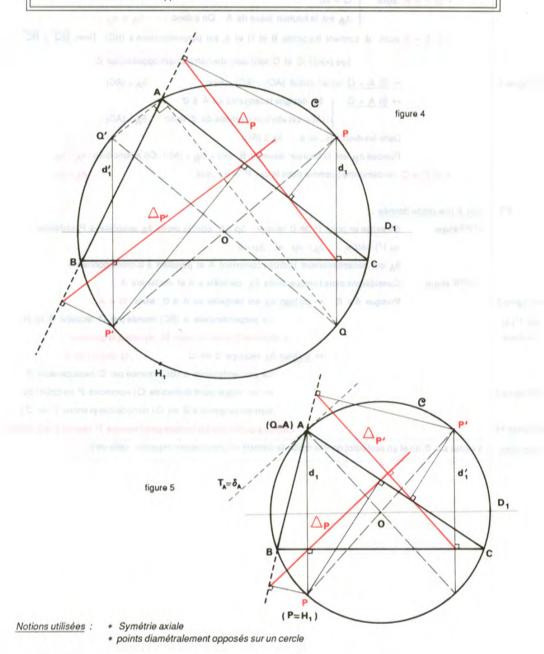
```
Soit P un point quelconque de C . Soit Ap la droite de Simson de P .
     1°) a)
voir pages
               On a déja démontré :
                       * Si P ∈ C - {A,B,C,H₁} alors (AQ) // Δp et (AQ) = δA.
 46 et 48
                       * Si P = H<sub>1</sub> (c'est à dire Q = A), alors T_A /\!\!/ \Delta_{H_1}, où T_A désigne la tangente en A à \mathbb C (T_A = \delta_A).
               Il reste à démontrer que si P \in \{A, B, C\}, on a encore \delta_A /\!\!/ \Delta p.
      1°) b)
                                                Q = H,
                       * Si P = A alors
                                                ΔA est la hauteur issue de A . On a donc :
                                                                                                    \delta_A = \Delta_A.

    Si P = B alors d₁ contient les points B et Q et d₁ est perpendiculaire à (BC). Donc BQ ⊥ BC .

                                                Les points Q et C sont alors diamétralement opposés sur C .
                                    ** Si A ≠ Q, on en déduit (AQ) ⊥ (AC) donc :
voir figure 1
                                    ** Si A = Q, ( δ<sub>A</sub> désigne la tangente en A à C.
                                                      (AC) est alors un diamètre de C donc : δ<sub>A</sub> ⊥ (AC)
                                    Dans les deux cas, on a : \delta_A \perp (AC).
                                    Puisque ΔB est la hauteur issue de B, alors ΔB ± (AC). On a donc bien : δA // ΔB.
                        * Si P = C, on démontre (comme dans le cas P = B), que :
                                                                                                                  δA // ΔC .
        2°)
                Soit 8 une droite donnée .
                *1ere étape :
                                    S'il existe un point P de C tel que : Δp // δ, alors la droite δ<sub>A</sub> associée à P et définie
                                    au 1°) vérifie : \delta_A /\!\!/ \Delta_P et \Delta_P /\!\!/ \delta .
                                    \delta_A est nécessairement la droite contenant A et parallèle à la droite donnée \delta .
                                    Considérons alors l'unique droite \delta_A parallèle à \delta et contenant A .
                * 2eme étape :
                                    Puisque A ∈ C ** ou bien δ<sub>A</sub> est tangente en A à C, alors Q = A.
voir figure 2
                                                                    La perpendiculaire à (BC) menée par Q recoupe C en H, .
 voir 1°) a)
                                                               La droite de Simson du point H, répond à la question .
 ci-dessus
                                                                                                        Q distinct de A.
                                                        ** ou bien δ<sub>A</sub> recoupe C en Q,
                                                                    La perpendiculaire à (BC) menée par Q recoupe alors C
                                                                    en un unique point distinct de Q (nommons P ce point) ou
 voir figure 3
                                                                    bien est tangente à C en Q (dans ce cas prenons P en Q).
                                                               La droite de Simson de l'unique point nommé P répond à la question .
voir page 44
                Il existe sur {\mathfrak C} un et un seul point dont la droite de Simson ait une direction imposée , celle de \delta .
conclusion
```

4eme partie : droites de Simson perpendiculaires .

Démontrer que les droites de Simson de deux points P et P' de C sont perpendiculaires si, et settlement si P et P' sont diamétralement opposés sur le cercle C .



```
Soit P et P' deux points distincts de C . Les notations sont celles du 1°) .
       3°)
                                SiP \neq H<sub>1</sub> et P' \neq H<sub>1</sub>.
                                    On a alors : Q \neq A ; Q' \neq A ; \Delta p / (AQ) ; \Delta p \cdot / (AQ').
voir figure 4
                                    \Delta p \perp \Delta p^{,} \Leftrightarrow (AQ) \perp (AQ^{,})
                                Δp ⊥ Δp· ⇔ Q et Q' sont diamétralement opposés sur le cercle C .
               * 2eme cas : Si P = H_1, alors P' \neq H_1 (puisque P' \neq P).
                                     On a alors : Q = A ; Q' \neq A ; \Delta p // T_A ; \Delta p \cdot // (AQ') .
voir figure 5
                                    \Delta p \perp \Delta p' \Leftrightarrow T_A \perp (AQ') , or T_A est la tangente en A au cercle C, donc :
                                     Δp ⊥Δp· ⇔ A et Q' sont diamétralement opposés sur le cercle C
                                                                     or : A = Q , d'où :
                                \Delta p \perp \Delta p \iff Q et Q' sont diamétralement oppposés sur le cercle C.
                * 3eme cas : Si P' = H1, alors P ≠ H1. On trouve de même :
                                \Delta p \perp \Delta p' \Leftrightarrow Q et Q' sont diamétralement oppposés sur le cercle C.
                Dans les trois cas , ( ∆p ⊥ ∆p ⇔ Q et Q' sont diamétralement oppposés sur le cercle C )
    résultat
                Il reste à démontrer l'équivalence : O = m(Q, Q') \Leftrightarrow O = m(P, P')
                        Soit D, la droite parallèle à (BC), contenant le point O.
                                * Si P ≠ Q D₁ est la médiatrice de (P,Q).
 voir figures
                                 * Si P = Q D, est perpendiculaire en P à la tangente en P à C.
 4 et 5
                        Les points P et Q sont donc symétriques par rapport à D1 .
                        De même, les points P' et Q' sont symétriques par rapport à D1 .
                                                0 ----
                         Puisque SD, conserve les milieux, on a :
                                                O = m(Q, Q') \Leftrightarrow O = m(P, P')
                Les droites de Simson Δp et Δp· sont perpendiculaires si, et seulement si les points P et P' sont
conclusion
                diamétralement opposés sur le cercle C .
```

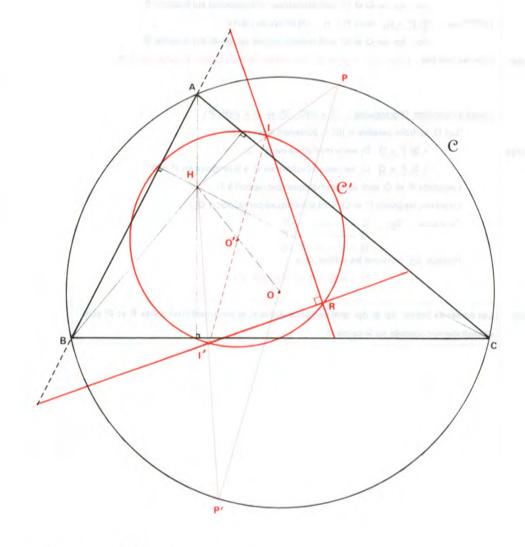
4eme partie (suite) : droites de Simson perpendiculaires

Soit H l'orthocentre du triangle ABC.

Soit O le centre du cercle circonscrit au triangle ABC .

Soit P et P'deux points diamétralement opposés sur le cercle C .

4°) Démontrer que les droites de Simson Δp et Δp· (qui sont perpendiculaires) sont sécantes en un point R du cercle d'Euler C' du triangle ABC.



Notions utilisées : * homothéties

* cercle d'Euler

Les points P et P' sont diamétralement opposés sur le cercle C, donc : 4°) Δp et Δp , qui sont perpendiculaires, sont sécantes en un point R . voir page 52 On sait que le cercle d'Euler C' du triangle ABC est l'homothétique par 🕱 (H , $\frac{1}{2}$) du cercle C circonscrit à ce voir page 12 triangle . Soit I = m(H, P); I' = m(H, P') $\mathfrak{R}(\mathsf{H},\frac{1}{2}):\mathsf{P}$ P∈ C donc l∈ C' P'∈ C donc l'∈ C' O est le centre du cercle C, donc O' est le centre du cercle C'; l'homothétie " conserve les milieux " et, par conséquent : O = m(P, P') implique : O' = m(I, I')[II'] est donc un diamètre du cercle C'. Δp ⊥Δp· permet d'écrire : RI ⊥RI' Le point R appartient donc au cercle de diamètre [II'], c'est à dire :

5eme partie : une propriété des droites de Simson .

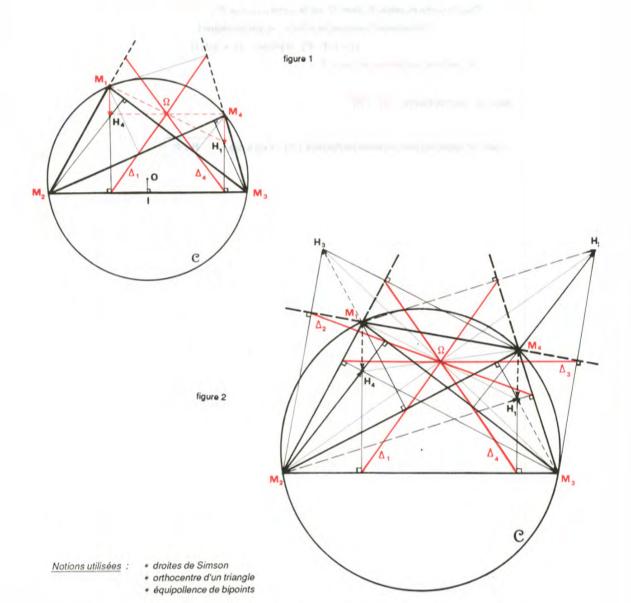
Soit C un cercle du plan euclidien

Soit C un cercie du pian euclicien.

Soit M₁, M₂, M₃, M₄ quatre points distincts du cercle C et (p,q,r,s) une permutation des indices 1, 2, 3, 4

Démontrer que: Les quatre droites de Simson des points M_p par rapport aux triangles M_qM_r M_s

ont un point commun Ω.



voir page 8

Rappels: * Si un triangle ABC est inscrit dans un cercle C de centre O, l'orthocentre H $\overrightarrow{OH} = \overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OB} + \overrightarrow{OC}$. de ce triangle vérifie :

> * La droite de Simson de tout point P de C par rapport au triangle ABC contient le milieu du bipoint (P, H).

Soit Δ_1 la droite de Simson du point M_1 relative au triangle $M_2M_3M_4$ d'orthocentre H_1 .

Alors Δ_1 contient le milieu du bipoint (M_1, H_1) .

De même,

Soit Δ_D la droite de Simson du point M_D relative au triangle $M_QM_TM_S$ d'orthocentre H_D . Alors Δp contient le milieu du bipoint (Mp, Hp).

voir page 49

voir figure 1

On va démontrer que : le milieu de (M_i, H_i) est un point Ω indépendant du choix de l'indice $i, i \in \{1, 2, 3, 4\}$.

Démontrons, par exemple, que : $m(M_1, H_1) = m(M_4, H_4)$.

Il suffit donc de prouver que :

 $\overline{M_1H_4} = \overline{M_4H_1}$.

Puisque H₄ est orthocentre du triangle M₁M₂M₃ inscrit dans le cercle C de centre O,

 $\overline{OH_4} = \overline{OM_1} + \overline{OM_2} + \overline{OM_3}$

et, par conséquent : $\overrightarrow{OH_4}$ - $\overrightarrow{OM_1}$ = $\overrightarrow{OM_2}$ + $\overrightarrow{OM_3}$

c'est à dire :

 $\overline{M_1H_4} = 2\overline{OI}$ (où I désigne le milieu de (M_2, M_3)) (1)

Puisque H_1 est orthocentre du triangle $M_2M_3M_4$, lui aussi inscrit dans le cercle $\mathfrak C$ de centre O ,

$$\overline{M_4H_1} = 2\overline{OI}$$

(2)

Des relations (1) et (2), on déduit :

 $M_4H_1 = M_4H_1$

ce qui démontre que : $m(M_1, H_1) = m(M_4, H_4)$

De même, on démontre que : $(m(M_1, H_1) = m(M_2, H_2)$

 $m(M_1, H_1) = m(M_3, H_3)$

Les quatre milieux des bipoints (M_1,H_1) , (M_2,H_2) , (M_3,H_3) , (M_4,H_4) sont donc confondus en un point Ω .

conclusion

voir figure 2

Les quatre droites de Simson Δ_1 , Δ_2 , Δ_3 , Δ_4 , qui contiennent les milieux respectifs des bipoints (M_1, H_1) , $(M_2, H_2), (M_3, H_3), (M_4, H_4)$ sont donc concourantes en Ω .

Point de Miquel . Cercle de Miquel .

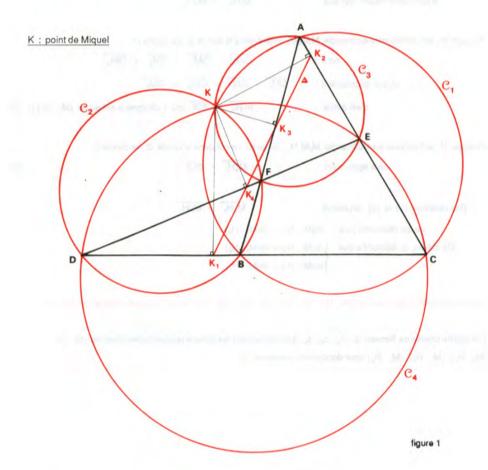
1ere partie : point de Miquel .

Soit ABC un triangle .

Soit d une transversale de ce triangle, c'est à dire une droite coupant (BC), (CA), (AB) en des points respectifs D, E, F distincts des sommets A, B, C du triangle .

1°) Démontrer que : les quatre cercles C₁, C₂, C₃, C₄ respectivement circonscrits aux triangles ABC, DBF, AEF, DCE sont concourants .

Le point de concours K de ces quatre cercles est dit point de Miquel du quadrilatère complet ABCDEF.



Notions utilisées :

- * droite de Simson
- * homothétie .

1º) a)

Considérons seulement deux cercles parmi les quatre : par exemple C_1 et C_2 .

- * C1 et C2 ont au moins le point B en commun .
- * C₁ et C₂ sont deux cercles distincts (D ∈ C₂ mais D ∉ C₁) .
- * Pev.-on avoir C1 et C2 tangents en B ?

Si C, et C2 étaient tangents en B, alors B serait le centre d'une homothétie X transformant C, en C2

R laisserait globalement invariantes les droites (BC) et (BA) qui contiennent B .

On a: $C \in (BC) \cap C_1$ et $A \in (BA) \cap C_1$

On aurait : $\mathfrak{R}(C) \in (BC) \cap C_2$ et $\mathfrak{R}(A) \in (BA) \cap C_2$.

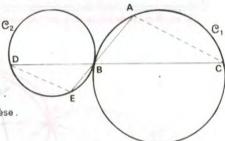
On aurait: $\Re(C) \in \{B, D\}$ et $\Re(A) \in \{B, E\}$.

Puisque B n'a qu'un antécédent par ₹ (qui est B lui-même),

on aurait donc: $\mathfrak{R}(C) = D$ et $\mathfrak{R}(A) = E$

L'image, par \$2, de la droite (CA) serait la droite (DE)

On aurait donc : (DE) // (CA) , ce qui contrarie l'hypothèse .



1°) b)

conclusion: Les cercles C₁ et C₂ ont donc en commun exactement deux points: l'un est B; nommons l'autre K.

voir page 42

Démontrons que : $K \in C_3$ et $K \in C_1$ (voir variante au b) bis)

- * K∈ C₁, et C₁ est le cercle circonscrit au triangle ABC. Donc: les projetés orthogonaux K₁, K₂, K₃ de K respectivement sur (BC), (CA), (AB) sont alignés sur la droite de Simson Δ de K relative au triangle ABC.
- * K ∈ C₂, et C₂ est le cercle circonscrit au triangle DBF. Donc : les projetés orthogonaux K₁, K₃, K₄ de K respectivement sur (DB), (BF), (FD) sont alignés sur la droite de Simson de K relative au triangle DBF.

finalement : K_1 , K_2 , K_3 , K_4 sont alignes sur la droite Δ (remarquer : $K_1 \neq K_3$ puisque $K \neq B$, et $\Delta = (K_1K_3)$)

- ** Puisque K₂, K₃, K₄ sont alignés et que K₂, K₃, K₄ sont projetés respectifs de K sur (AE), (AF), (FE), alors: K appartient au cercle circonscrit C₃ au triangle AEF.

donc : Kappartient au cercle circonscrit C4 au triangle DCE .

conclusion

KE CINCINCINCI

Remarquons que K est l'unique point commun à C1, C2, C3, C4.

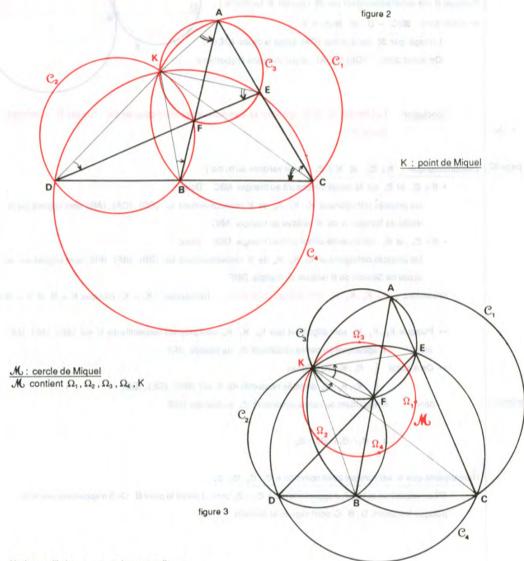
S'il en existait un autre, J, J appartiendrait à C₁ ∩ C₂ donc J serait le point B . Or B n'appartient pas à C₄ puisque les points D , B , C sont alignés et distincts .

Point de Miquel . Cercle de Miquel .

2eme partie : cercle de Miquel

Démontrer que : 2°) Les centres respectifs $\Omega_1, \Omega_2, \Omega_3, \Omega_4$ des cercles $\mathcal{C}_1, \mathcal{C}_2, \mathcal{C}_3, \mathcal{C}_4$ appartiennent à un même cercle.

Mo est dit cercle de Miquel du quadrilatère complet ABCDEF.



Notions utilisées :

- * points cocycliques .
- * angles orientés de droites à
 - "côtés" respectivement perpendiculaires .

```
voir figure 2
                        * Si on avait, par exemple K = A,
                                le cercle C2, contenant B, F, K contiendrait trois points distincts alignés B, F, A,

    d'où l'absurdité

                * Les points K, D, B, F sont cocycliques sur C2, donc :
                                                                                     (DK, DF) = (BK, BF) (\pi)
                                                                                                                                           (1)
                * Les points K, A, B, C sont cocycliques sur C, donc :
                                                                                     (CK, CA) \equiv (BK, BA) (\pi)
                                                                                                                                           (2)
                         Des relations (1) et (2), on déduit par transitivité (puisque (BF) = (BA)) :
                               (DK, DF) = (CK, CA) (\pi), que nous lisons : (DK, DE) = (CK, CE) (\pi)
                                                                                                                                           (3)
                         La relation (3) traduit que les points K, D, C, E sont cocycliques (D, C, E étant non alignés)
                                                                                     donc: K∈ C.
                * Les points K, A, B, C sont cocycliques sur C, donc :
                                                                                     (AK, AB) = (CK, CB) (\pi)
                                                                                                                                           (4)
                La relation (3) ci-dessus assure que les points K, D, C, E sont cocycliques sur C4, donc que :
                                                                                     (EK, ED) = (CK, CD) (\pi)
                                                                                                                                           (5)
                         Des relations (4) et (5), on déduit par transitivité (puisque (CD) = (CB)) :
                               (AK, AB) = (EK, ED) (\pi), que nous lisons : (AK, AF) = (EK, EF) (\pi)
                                                                                                                                           (6)
                         La relation (6) traduit que les points K, A, E, F sont cocycliques (A, E, F étant non alignés)
                                                                                     donc : K∈ C,
                Démontrons que les points \Omega_1, \Omega_2, \Omega_3, \Omega_4 sont cocycliques .
      2°)
                Démontrons que les points \Omega_1, \Omega_2, \Omega_3, \Omega_4 sont distincts.
                         * Si on avait \Omega_1=\Omega_2 , on aurait C_1=C_2 puisque B\in C_1\cap C_2 .
                               Le point D, qui appartient à C2, appartiendrait à C1.
                               Le cercle C, contiendrait B, C, et ... D . Or les points B, C, D sont alignés et distincts .
                         * d'où la contradiction .
                Démontrons que : (\Omega_3\Omega_2, \Omega_3\Omega_4) \equiv (\Omega_1\Omega_2, \Omega_1\Omega_4) (\pi)
                                                                                                                                           (e)
                         \Omega_3 \in \text{med}(K, F) car C_3 contient K et F.
voir figure 3
                         \Omega_2 \in \text{med}(K, F) car C_2 contient K et F.
                                                                                     donc : (\Omega_3\Omega_2) = med(K, F)
                         On a donc (\Omega_3\Omega_2) \pm (KF) , et , de même , (\Omega_3\Omega_4) \pm (KE)
                                                                 On en déduit : (KF, KE) \equiv (\Omega_3\Omega_2, \Omega_3\Omega_4) (\pi)
                                                                                                                                           (7)
                         De même (\Omega_1\Omega_2) \perp (KB) et (\Omega_1\Omega_4) \perp (KC), donc : (KB, KC) \equiv (\Omega_1\Omega_2, \Omega_1\Omega_4) (\pi)
                                                                                                                                           (8)
                               Par ailleurs
                * Les points K, A, B, C sont cocycliques sur C1, donc :
                                                                                     (KB, KC) = (AB, AC) (\pi)
                                                                                                                                           (9)
                * Les points K, A, E, F sont cocycliques sur C_3, donc : (KF, KE) = (AF, AE) (\pi)
                                                                                                                                           (10)
                         Des relations (9) et (10), on déduit, puisque (AB) = (AF) et (AC) = (AE) :
                                                                                     (KB, KC) = (KF, KE) (\pi)
                Les relations (7), (8) et (11) démontrent que : (\Omega_3\Omega_2,\Omega_3\Omega_4)=(\Omega_1\Omega_2,\Omega_1\Omega_4) (\pi)
```

Démontrons que $K \in \mathbb{C}_3$ et $K \in \mathbb{C}_4$ sans utiliser la propriété de Simson .

Démontrons que K est distinct des points A, C, D, E, F.

On sait déjà que : K ∈ C1 ∩ C2 - {B}.

1°) b) bis

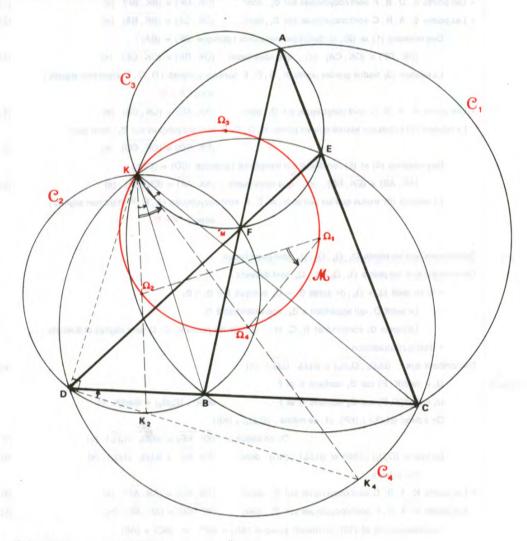
voir page 59

Point de Miquel . Cercle de Miquel

3eme partie : le point de Miquel appartient au cercle de Miquel .

Démontrer que

3°) Le point de Miquel K appartient au cercle de Miquel $\mathcal M$ contenant les points Ω_1,Ω_2 , Ω_3 , Ω_4



Notion utilisée :

* cocyclicité

figure 4

```
On a démontré que : (\Omega_3\Omega_2, \Omega_3\Omega_4) \equiv (\Omega_1\Omega_2, \Omega_1\Omega_4) (\pi)
suite de la
                          Les points \,\Omega_1 , \,\Omega_2 , \,\Omega_3 , \,\Omega_4 sont donc cocycliques ou alignés .
2eme partie
voir page 61
                   Démontrons qu'ils ne sont pas alignés .
                               \Omega_3 \in \text{med}(K, A) car C_3 contient K et A.
                               \Omega_1 \in \text{med}(K, B) car C_1 contient K et B.
                               \Omega_4 \in \text{med}(K, C) car C_4 contient K et C.
                          * Si les points \Omega_1, \Omega_3, \Omega_4 étaient alignés (sur une droite d.), les droites (KA), (KB), (KC), perpendiculaires
                              à d et contenant le point K, seraient confondues . Les points A, B, C seraient donc alignés,
                           * d'où la contradiction .
                          Les points \,\Omega_1,\,\Omega_2\,,\,\Omega_3\,,\,\Omega_4\, sont cocycliques . Soit \,{\cal M}_0\, le cercle qui les porte .
conclusion
 geme partie
                    Démontrons que : K ∈ M .
                    Il suffit de démontrer que les points K, \Omega_1, \Omega_2, \Omega_4 sont cocycliques (car \Omega_1, \Omega_2, \Omega_3, \Omega_4 sont distincts).
                    Démontrons donc que : (K\Omega_2, K\Omega_4) = (\Omega_1\Omega_2, \Omega_1\Omega_4) (\pi).
                           Soit K_2 et K_4 les points diamétralement opposés de K , respectivement sur les cercles \mathbb{C}_2 et \mathbb{C}_4 .
                                                                                         (K\Omega_2, K\Omega_4) \equiv (K\Omega_2, KB) + (KB, KC) + (KC, K\Omega_4) (\pi)
                                 utilisons la relation de Chasles:
                                                                                         (K\Omega_2, K\Omega_4) \equiv (KK_2, KB) + (KB, KC) + (KC, KK_4) (\pi) (9)
                                                         c'est à dire :
                           * D, K_2, B, K sont cocycliques sur C_2, donc : (KK_2, KB) = (DK_2, DB) (\pi)
 voir figure 4
                            * D, K<sub>4</sub>, C, K sont cocycliques sur \mathbb{C}_4, donc : (\overline{KC}, \overline{KK_4}) \equiv (\overline{DC}, \overline{DK_4}) (\pi)
                                    En outre, d'après 2°) relation (8) , on a : (KB, KC) \equiv (\overline{\Omega_1\Omega_2}, \Omega_1\overline{\Omega_4}) (\pi)
 voir page 61
                                                                                       (K\Omega_2, K\Omega_4) \equiv (DK_2, DB) + (\Omega_1\Omega_2, \Omega_1\Omega_4) + (DC, DK_4) (\pi)
                            La relation (9) s'écrit alors :
                            Or(DK_2) = (DK_4) puisque (DK_2) \perp (DK) et (DK_4) \perp (DK)
                                (DB) = (DC)
                                                                                          (K\Omega_2, K\Omega_4) = (DK_2, DB) + (\Omega_1\Omega_2, \Omega_1\Omega_4) + (DB, DK_2) (\pi)
                            La relation précédente s'écrit donc :
                                                        c'est à dire : (K\Omega_2, K\Omega_4) = (\Omega_1\Omega_2, \Omega_1\Omega_4) + 0 \quad (\pi)
                     Le point K appartient au cercle contenant \Omega_1,\Omega_2 , \Omega_4 : K\in\mathcal{M}_0
  conclusion
                     * Si K_2 = D, alors K_4 \neq D, sinon on aurait m(K, K_2) = m(K, K_4) donc \Omega_2 = \Omega_4.
    remarque
                            La démonstration précédente reste valable en y remplaçant la droite (DK2) par la tangente en D à C2,
                            qui est alors la droite (DK<sub>4</sub>) .
```

Point de Miquel

4eme partie : point de Miquel et centre de similitudes

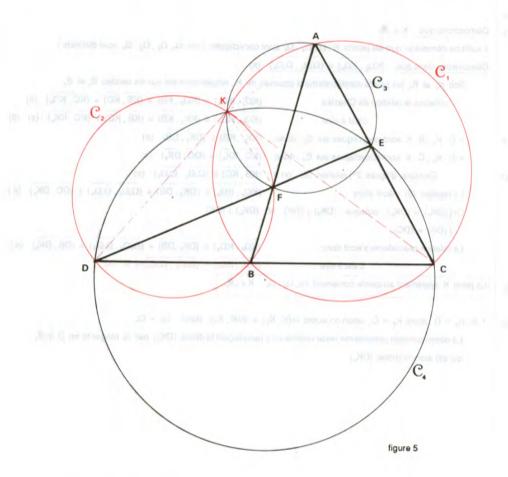
Soit ABC un triangle dans un plan orienté .

Une transversale de ce triangle coupe les droites (BC), (CA), (AB) respectivement aux points D, E, F, distincts des sommets A, B, C.

Soit 8, la similitude directe transformant A en C et F en D.

Soit 8₂ la similitude directe transformant A en F et C en D .

4°) Démontrer que : les similitudes 8₁ et 8₂ ont même centre de similitude, qui est le point K, K étant le point de Miquel du quadrilatère complet ABCDEF



Notions utilisées : * points cocycliques

* similitude directe

4°) a)

On sait qu'il existe une unique similitude directe \$1 transformant deux points donnés distincts. A et F respectivement en C et D.

* 8, n'est pas une translation (puisque l'image de la droite (AF) est la droite (CD), non parallèle à (AF)).

Soit donc :
$$\begin{cases} I, \text{ le centre de } \mathcal{S}, & \mathcal{S}, : A \longleftarrow C \\ \alpha \text{ une mesure de l'angle de } \mathcal{S}, & F \longmapsto D \end{cases}$$

On a alors
$$\begin{cases} \overline{(I_1A^-, I_1C^-)} \equiv \alpha & (2\pi) \\ \overline{(I_1F^-, I_1D^-)} \equiv \alpha & (2\pi) \end{cases}$$

$$\begin{cases} \overline{(I_1A, I_1C)} \equiv \alpha & (\pi) \\ \overline{(I_1F, I_1D)} \equiv \alpha & (\pi) \end{cases}$$

$$(1)$$

$$\overline{(I_1F, I_1D)} \equiv \alpha & (\pi)$$

$$\overline{(AF, CD)} \equiv \alpha & (\pi) \end{cases}$$
 (2)

La relation (3) s'écrit aussi :
$$(BA, BC) = \alpha (\pi)$$
 (3')

Des relations (1) et (3'), on déduit : $(I_1A, I_1C) \equiv (BA, BC)$ (π)

Donc les points I1, A, B, C sont cocycliques (puisque A, B, C sont non alignés).

* Le point I, appartient alors au cercle C, circonscrit au triangle ABC.

La relation (3) s'écrit encore :
$$(BF, BD) \equiv \alpha \quad (\pi)$$
Des relations (2) et (3"), on déduit : $(I_1F, I_1D) \equiv (BF, BD) \quad (\pi)$

Donc les points I, B, F, D sont cocycliques (puisque B, F, D sont non alignés).

* Le point I_1 appartient alors au cercle \mathfrak{C}_2 circonscrit au triangle BFD .

voir figure 5

finalement : $I_1 \in C_1 \cap C_2$.

Or on sait que : $C_1 \cap C_2 = \{B,K\}$, où K est le point de Miquel du quadrilatère complet ABCDEF . Justifions que Ω_1 n'est pas le point B .

* Si le centre de 8, était B, on aurait :

 \mathcal{S}_1 , similitude , conserve le barycentre .

Puisque B, A, F sont alignés et distincts, il existe un réel λ tel que $\lambda \neq 1$ et $\overline{BA} = \lambda \overline{BF}$ (4)

On reconnait : B = Bar { (A, 1), (F, -
$$\lambda$$
) } . Alors \mathscr{E}_1 (B) = Bar { (C, 1), (D, - λ) }

Si on avait
$$\mathscr{E}_1(B) = B$$
, on aurait donc aussi : $\overline{BC} = \lambda \overline{BD}$ (5)

Des relations (4) et (5), on déduirait : $\overline{AC} = \lambda \overline{FD}$ d'où (AC) // (FD).

* ce qui contrarie l'hypothèse , puisque les droites (FD) et (AC) sont sécantes .

conclusion

Le centre I, de la similitude 8, est donc le point K .

On démontre, par la même méthode, que la similitude 82 transformant les points A et C respectivement en F et D 4°) b) n'est pas une translation .

Soit
$$I_2$$
 son centre . Alors
$$\left\{ \begin{array}{l} \text{les points } I_2 \text{ , A , F , E sont cocycliques} \\ \text{les points } I_2 \text{ , C , D , E sont cocycliques} \end{array} \right.$$

 $\text{Donc } I_2 \in \, \mathbb{C}_3 \cap \mathbb{C}_4 \quad (\mathbb{C}_3 \, \text{\'etant le cercle circonscrit au triangle AFE et } \mathbb{C}_4 \, \text{le cercle circonscrit au triangle CDE} \,) \, .$

On a $\mathbb{C}_3 \cap \mathbb{C}_4 = \{ E, K \}$. On prouve, comme ci-dessus, que $\mathscr{E}_2 \left(E \right) \neq E$.

conclusion

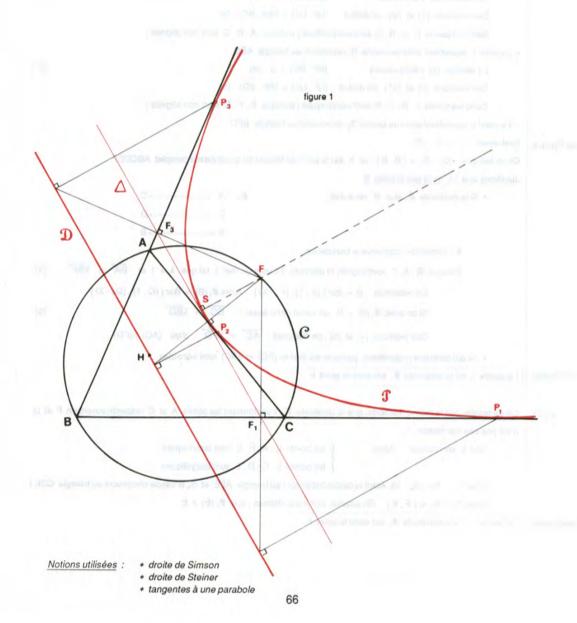
Le centre I_2 de la similitude \mathcal{S}_2 est donc le point K .

Paraboles tangentes aux trois côtés d'un triangle .

Soit ABC un triangle donné . Soit C le cercle circonscrit au triangle ABC . Démontrer :

- 1°) Si P est une parabole tangente aux droites (AB), (BC), (CA), alors :
 - * son foyer appartient au cercle C privé des points A, B, C.
 - * sa directrice 2 est la droite de Steiner de F relativement au triangle ABC .
- 2°) Réciproquement,

tout point M de \mathbb{C} - {A,B,C} est foyer d'une parabole \mathcal{P}_M tangente aux droites (AB), (BC), (CA). La directrice \mathcal{D}_M de cette parabole \mathcal{P}_M est la droite de Steiner de M relativement au triangle ABC.

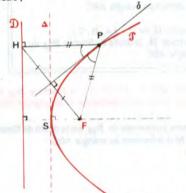


rappel

Tout point P d'une parabole ₽ de foyer F, de directrice D, vérifie :

PF = PH où H désigne le projeté orthogonal de P sur 2 .

En outre,



- La tangente δ en P à $\mathcal P$ est la médiatrice de (H,F) .
- Le symétrique de F par rapport à δ est H , il appartient donc à la directrice D .
- Le projeté orthogonal de F sur δ, qui est m(H, F), est aussi homothétique de H par $\Re(F, \frac{1}{2})$.
- Par ℜ(F, ½), l'image de Ձ est la tangente Δ au sommet S de la parabole P, donc ;

le projeté orthogonal du foyer $\,F\,$ sur la tangente $\,\delta\,$ en un point quelconque P de P appartient à la tangente Δ au sommet de P

1°)

voir figure 1

S'il existe une parabole P tangente à (BC), (CA), (AB), soit F le foyer de P.

* les projetés orthogonaux F₁, F₂, F₃ du foyer F sur les tangentes respectives (BC), (CA), (AB) à P appartiennent à la tangente Δ au sommet de ${\bf \mathcal{P}}$. Puisque F_1,F_2,F_3 sont alors alignés,

Le foyer F appartient donc au cercle C circonscrit au triangle ABC.

la tangente Δ portant F₁, F₂, F₃ est alors la droite de Simson du point F relativement au triangle ABC.

La directrice Ø de P , homothétique de Δ par 统(F, 2) , est donc la droite de Steiner du point F relativement au triangle ABC .

Démontrons qu'on $a : F \neq A ; F \neq B ; F \neq C$.

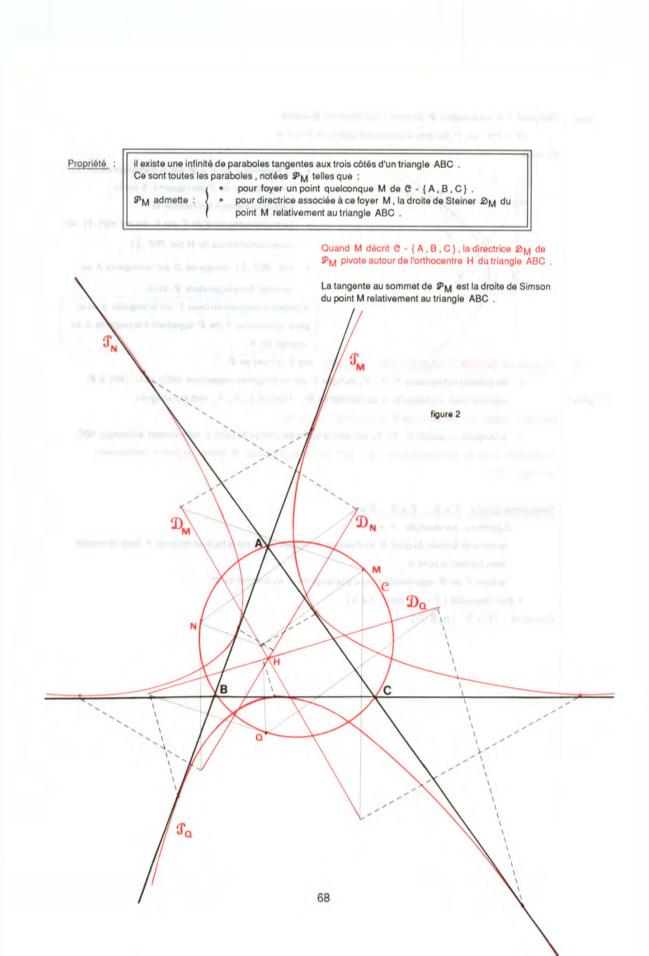
* Supposons, par exemple : F = A,

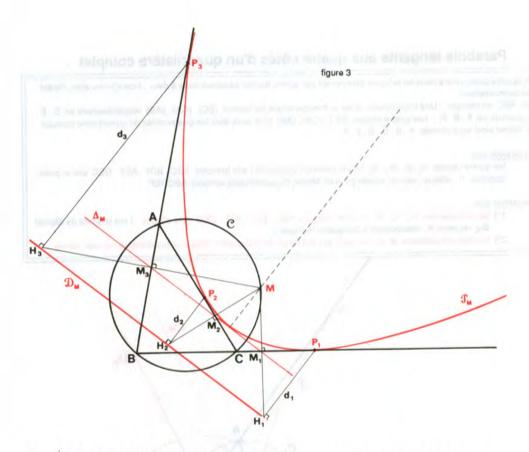
la droite de Simson du point A relativement au triangle ABC est la hauteur issue de A dans ce triangle, donc contient le point A;

le foyer F de ${\cal P}$ appartiendrait donc à la tangente Δ au sommet de ${\cal P}$,

* d'où l'absurdité (F ∉ Ø donc F ∉ △).

On a donc : F∈ C - {A,B,C}





2°) réciproque On suppose M ∈ C - {A,B,C}. Démontrons que la droite de Simson Δ_{M} du point M relativement au triangle ABC ne contient pas M .

Rappelons: M ≠ A, M ≠ B, M ≠ C. Les projetés orthogonaux M1, M2, M3 du point M respectivement sur les droites (BC), (CA), (AB) sont donc distincts et distincts de M .

 $(AB) \perp (M_3M)$ $(AB) \perp \Delta_M$. * Si on avait : M ∈ Δ_M , on aurait $(AC) \perp \Delta_M$ $(AC) \perp (M_2M)$ donc

On aurait donc : (AB) // (AC),

Donc M∉ ∆M . * d où l'absurdité . Soit D_M l'homothétique de ∆_M par \$(M, 2), alors M ∉ D_M

voir figure 3

Considérons alors la parabole \mathcal{P}_{M} , de foyer M, de directrice \mathfrak{D}_{M} .

Démontrons que \mathcal{P}_{M} est tangente à (AB) . Posons $H_3 = S_{AB}(M)$.

Démontrons que la perpendiculaire d_3 en H_3 à $\mathfrak{D}_{ extbf{M}}$ est alors sécante avec la droite (AB) .

* Supposons d₃ // (AB) .

Puisque $\mathfrak{D}_{\mathsf{M}} \perp \mathsf{d}_3$, on aurait $\mathfrak{D}_{\mathsf{M}} \perp (\mathsf{AB})$.

 $\mathfrak{D}_{\mathsf{M}}$ serait alors perpendiculaire à (AB) en contenant H_3 .

 \mathcal{D}_{M} serait (H₃M₃) donc \mathcal{D}_{M} contiendrait le point M .

Posons (AB) $\cap d_3 = \{P_3\}$ * d'où la contradiction

(AB) est médiatrice de (M, H₃) et $P_3 \in$ (AB), donc : $P_3M = P_3H_3$. Puisque $d(P_3, M) = d(P_3, \mathcal{D}_M)$, P_3 appartient à la parabole \mathcal{P}_M de foyer M et de directrice \mathcal{D}_M . En outre, la tangente en P₃ à P_M est la médiatrice de (M, H₃). C'est la droite (AB).

 \mathcal{P}_M est tangente à (AB) en P_3 . \mathcal{P}_M est tangente à (BC) en P_1 et à (CA) en P_2 . On démontre de même que :

voir rappel page 67 conclusion

Parabole tangente aux quatre côtés d'un quadrilatère complet .

On appelle quadrilatère complet la figure déterminée par quatre droites sécantes deux à deux , trois d'entre elles n'étant pas concourantes.

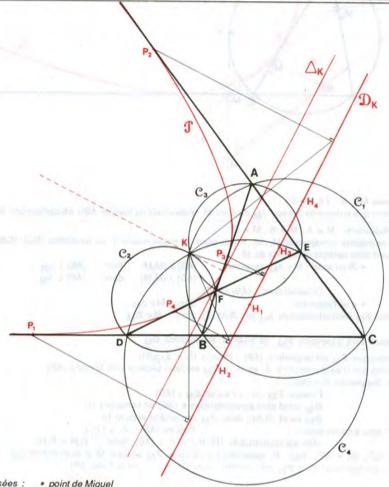
Soit ABC un triangle. Une transversale d de ce triangle coupe les droites (BC), (CA), (AB) respectivement en D, E, F, distincts de A, B, C. Les quatre droites (BC), (CA), (AB) et d sont dites les quatre côtés du quadrilatère complet qui admet ainsi six sommets A, B, C, D, E, F.

On rappelle que :

les quatre cercles C1, C2, C3, C4 respectivement circonscrits aux triangles ABC, BDF, AEF, DEC ont un point commun K, unique, qui est appelé point de Miquel du quadrilatère complet ABCDEF.

Démontrer que :

- 1°) les orthocentres H₁, H₂, H₃, H₄ des triangles ABC, BDF, AEF, DEC sont alignés (sur la droite de Steiner ⊅_K du point K relativement à ces quatre triangles).
 2°) il existe une parabole P et une seule qui soit tangente aux quatre côtés d'un quadrilatère complet donné



- * point de Miquel
- * droite de Steiner
- * parabole tangente aux trois côtés d'un triangle

Puisque le point K appartient aux quatre cercles $\,\mathfrak{C}_1,\,\mathfrak{C}_2\,,\,\mathfrak{C}_3\,,\,\mathfrak{C}_4\,,$ les projetés orthogonaux de K sur (BC) , 10) (CA), (AB), (DE) sont alignés. voir page 58 La droite Δ_K qui les porte est alors droite de Simson du point $\,K\,$ relativement à l'un quelconque des quatre triangles ABC, BDF, AEF, DEC. Soit \mathfrak{D}_K l'homothétique de la droite Δ_K par $\mathfrak{R}(K,2)$. Alors \mathfrak{D}_K est droite de Steiner du point K relativement à chacun des triangles ABC, BDF, AEF, DEC. Donc DK contient l'orthocentre de chacun de ces triangles . voir page 46 Les quatre orthocentres $\,H_1$, $\,H_2$, $\,H_3$, $\,H_4\,$ sont donc alignés sur la droite $\,\mathfrak{D}_{\mbox{\scriptsize K}}\,$. conclusion S'il existe une parabole 🎔 tangente aux quatre droites (AB), (BC), (CA), d, soit F son foyer et 🛭 sa directrice. 2°) Puisque P est tangente à (AB), (BC), (CA), alors F∈ C,- {A,B,C}. voir page 67 Puisque ₽ est tangente à (AB), (BC), (DE), alors F∈ C2 - {B,D,E}. Donc $F \in C_1 \cap C_2 - \{B\}$, d'où : F = K (K : point de Miquel). La directrice ${\mathcal D}$ de ${\mathcal P}$ est alors la droite de Steiner du point K relativement à ABC, et aussi à BDE. voir 2°) donc : 2 = 2K page 66 Une seule parabole ${m \mathcal P}$ solution reste donc envisageable ; celle de foyer ${f K}$ et de directrice ${m \mathcal D}_{f K}$. Cette solution est-elle acceptée ? Le point K appartient à chacun des cercles circonscrits aux triangles ABC, BDF, AEF, DEC. voir 2°) Le point K est distinct des sommets de ces triangles . page 69 𝔄 K étant la droite de Steiner du point K relativement à chacun de ces triangles, nous avons établi que : la parabole ${\cal P}$ est tangente aux trois côtés de chacun de ces triangles , c'est à dire aux quatre droites (BC), (CA), (AB), d. La parabole 🎐 est donc tangente aux quatre côtés du quadrilatère complet donné . Il existe une unique parabole ${\cal P}$ tangente aux quatre côtés du quadrilatère complet ABCDEF . conclusion * Son foyer est le point K de Miquel de ce quadrilatère complet . * Sa directrice est la droite de Steiner DK du point K relative à chacun des triangles ABC, BDF, AEF, DEC.

1ere partie : propriétés barycentriques des pieds des bissectrices .

Soit ABC un triangle supposé non isocèle . On note : a = BC; b = AC; c = AB. Soit I_1 le point où la bissectrice de [BAC] coupe la droite (BC) .

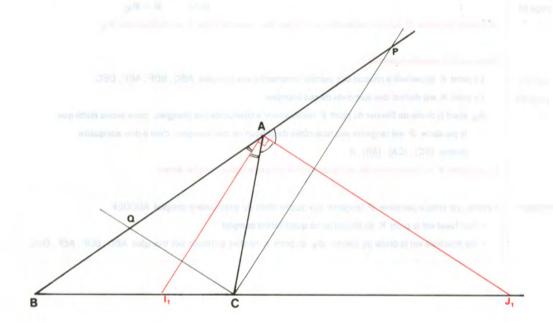
1°) a) Démontrer que la bissectrice extérieure de [BAC] coupe (BC) en un point , noté J1.

1°) b) Démontrer :

I₁B

En déduire que : $I_1 = Bar\{(B,b),(C,c)\}$

et que : $J_1 = Bar\{(B,b),(C,-c)\}$



On dit que le quadruplet des quatre points alignés distincts (B, C, I₁, J₁) constitue une division harmonique pour exprimer que :

 $\overline{J_1C}$

Notions utilisées :

* bissectrices (voir page 210)

* barycentre

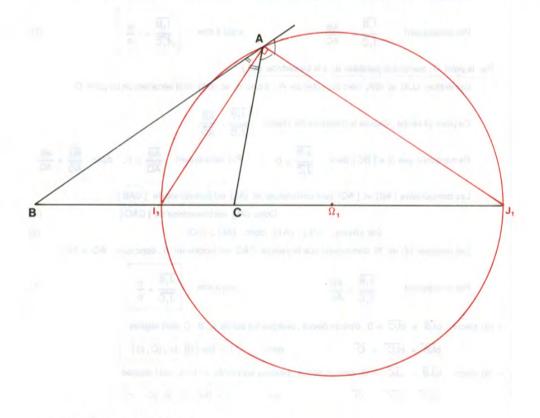
* théorème de Thalès

Démontrons l'existence du point J_1 . Soit Δ la bissectrice extérieure de $[\widehat{\mathsf{BAC}}]$. 1°) a) * Supposons $\Delta // (BC)$. On sait que : $(Al_1) \perp \Delta$. On aurait donc : $(Al_1) \perp (BC)$. La bissectrice (Al,) de [BAC] étant perpendiculaire à (BC), le triangle ABC serait isocèle en A * ce qui contrarie l'hypothèse . La droite Δ coupe donc (BC) en un point J₁. (AJ₁) est bissectrice extérieure de [BAC], donc J₁∉ [BC]. Par le point C, menons la parallèle d, à la bissectrice (Al,). 1°) b) Les droites (I,A) et (BA) sont sécantes en A . Donc d₁ et (BA) sont sécantes en un point P . Ce point P vérifie , d'après le théorème de Thalès : $\frac{\overline{I_1B}}{\overline{IC}} = \frac{\overline{AB}}{\overline{AB}}$ Remarquons que $I_{1} \in \]BC[$ donc $\frac{\overline{I_{1}B}}{\overline{I_{1}C}} < 0$. Par conséquent : $\frac{\overline{AB}}{\overline{AP}} < 0$, donc $\frac{\overline{AB}}{\overline{AP}} = -\frac{AB}{\overline{AP}}$ Les demi-droites [AB) et [AP) sont donc opposées et (AJ1) est bissectrice extérieure de [CAB] . Donc (AJ₁) est bissectrice de [CAP] . Par ailleurs, $(AJ_1) \perp (AI_1)$ donc $(AJ_1) \perp (CP)$. Les relations (1) et (2) démontrent que le triangle CAP est isocèle en A, donc que : AP = AC . Par conséquent : $\frac{\overline{I_1B}}{\overline{I_1C}} = -\frac{AB}{AC}$ c'est à dire : $\frac{\overline{I_1B}}{A\overline{I_1C}} = -\frac{c}{b}$ (3) * Par le point C, menons la parallèle d₂ à la bissectrice (AJ₁). Les droites (J₁A) et (BA) sont sécantes en A . Donc d₂ et (BA) sont sécantes en un point Q . Ce point Q vérifie , d'après le théorème de Thalès : $\frac{\overline{J_1B}}{\overline{J_1C}} = \frac{\overline{AB}}{\overline{AQ}}$ Remarquons que $J_1 \notin [BC]$ donc $\frac{\overline{J_1B}}{\overline{J_1C}} > 0$. Par conséquent $\frac{\overline{AB}}{\overline{AQ}} > 0$, donc $\frac{\overline{AB}}{\overline{AQ}} = \frac{AB}{AQ}$. Les demi-droites [AB) et [AQ) sont confondues et (AI,) est bissectrice de [CAB] Donc (Al,) est bissectrice de [CAQ] . (4) Parailleurs, $(AI_1) \perp (AJ_1)$ donc $(AI_1) \perp (CQ)$. (5) Les relations (4) et (5) démontrent que le triangle CAQ est isocèle en A, donc que : AQ = AC . c'est à dire : $\frac{\overline{J_1B}}{\overline{J_1C}} = \frac{c}{b}$ Par conséquent : $\frac{\overline{J_1B}}{\overline{LC}} = \frac{AB}{AC}$ (6)* (3) s'écrit : $\overline{bl_1B}$ + $\overline{cl_1C}$ = 0 , d'où on déduit , puisque les points l_1 , B , C sont alignés : $b\overline{l_1B} + c\overline{l_1C} = \overline{O}$ donc : I, = Bar { (B, b), (C, c) } * (6) s'écrit : $b\overline{J_1B}$ - $c\overline{J_1C}$ = 0, d'où on déduit, puisque les points J_1 , B, C sont alignés : $b\overline{J_1B} - c\overline{J_1C} = \overline{O}$ $J_1 = Bar\{(B,b),(C,-c)\}$ donc :

2eme partie : cercles d'Apollonius .

Soit ABC un triangle supposé non isocèle . On note : a = BC; b = AC; c = AB . La bissectrice de $[\widehat{BAC}]$ coupe [BC] en I_1 . La bissectrice extérieure de $[\widehat{BAC}]$ coupe (BC) en J_1 . On note Ω_1 le milieu du bipoint (I_1,J_1) . 1°) c) Démontrer que : $\overline{\Omega_1B} \times \overline{\Omega_1C} = \overline{\Omega_1I_1^2} = \overline{\Omega_1J_1^2}$ (relation d d) Justifier que Ω_1 est barycentre de { (B, b²), (C, - c²)} ... (relation dite de Newton) Soit C, l'ensemble des points M du plan qui vérifient : $\frac{MB}{MC} = \frac{c}{b}$ 2°) a) Démontrer que C_1 est un cercle contenant le point A, dont un diamètre est $[I_1J_1]$.
b) Démontrer que, pour tout point M de C_1 - $\{I_1,J_1\}$, les droites (MI_1) et (MJ_1) sont bissectrices de la paire { (MB), (MC) }.

C, est un des trois cercles d'Apollonius du triangle ABC, qui feront l'objet d'une étude plus complète en fin d'ouvrage.



Notions utilisées : * barycentre

* produit scalaire

```
Les relations (3) et (6) permettent d'écrire : \frac{\overline{I_1B}}{\overline{I_1C}} = -\frac{\overline{J_1B}}{\overline{J_1C}} d'où : \overline{I_1B} \times \overline{J_1C} + \overline{I_1C} \times \overline{J_1B} = 0
                  1°) c)
voir page 73
                                                                  Les points \,\Omega_1 , B , C , I, , J, sont alignés . La relation (7) peut donc s'écrire :
                                                                                                         (\overline{\Omega_1B} - \overline{\Omega_1I_1}) \times (\overline{\Omega_1C} - \overline{\Omega_1J_1}) + (\overline{\Omega_1C} - \overline{\Omega_1I_1}) \times (\overline{\Omega_1B} - \overline{\Omega_1J_1}) = 0
                                                                   En remarquant que : \Omega_1 J_1 = -\Omega_1 I_1, la relation précédente s'écrit : 2\Omega_1 B \times \Omega_1 C - 2\Omega_1 I_1^2 = 0
                                                                                                                                                                                                                          d'où : \Omega_1 B \times \Omega_1 C = \Omega_1 I_1^2
                                                                                                                                                                                          b\Omega_1B + c\Omega_1C = (b + c)\Omega_1I_1
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              (8)
                                            Puisque I_1 = Bar\{(B,b),(C,c)\},on a:
                    1°) d)
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              (9)
                                                                                                                                                                                          b\Omega_1B - c\Omega_1C = (b - c)\Omega_1J_1
                                             Puisque J_1 = Bar\{(B,b),(C,-c)\},on a:
 voir page 72
                                                                   Multiplions les deux membres de (8) par (b - c) et les deux membres de (9) par (b + c), puis
                                                                   additionnons terme à terme les deux relations ainsi obtenues , en tenant compte de : \Omega_1 l_1 = -\Omega_2 l_1
                                                                                                                                                                                   O = b^2 \Omega_1 B - c^2 \Omega_1 C
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              (10)
                                                                                                                                                   La relation (10) traduit que : \Omega_1 = Bar\{(B, b^2), (C, -c^2)\}
                                                                   Le point \Omega_1 est donc extérieur à [BC], du même côté que J_1 .
     remarque
                                             M \in \mathbb{C}_1 \Leftrightarrow \left( \, b^2 \, MB^2 \, - \, c^2 \, MC^2 \, = \, 0 \, \right) \, . \, \, \\ \text{Remarquons que} : \  \  b^2 \, MB^2 \, - \, c^2 \, MC^2 \, = \, b^2 \, \overline{MB}^2 \, - \, c^2 \, \overline{MC}^{2} \, = \, b^2 \, \overline{MB}^2 \, - \, c^2 \, \overline{MC}^{2} \, = \, b^2 \,
                     2°) a)
                                             M \in C_1 \Leftrightarrow (b\overline{MB} + c\overline{MC}) \cdot (b\overline{MB} - c\overline{MC}) = 0
                                                                     Puisque I, = Bar{(B,b),(C,c)}, on a : \overline{bMB} + \overline{cMC} = (b + c)\overline{MI},
  voir page 72
                                                                     Puisque J_1 = Bar\{(B,b),(C,-c)\},ona: \overline{bMB} - \overline{cMC} = (b-c)\overline{MJ_1}
                                                                     Par conséquent :
                                               M \in C_1 \Leftrightarrow (b^2 - c^2) \overline{MI_1} \cdot \overline{MJ_1} = 0.
                                                                                                                                                                                    Rappelons que b ≠ c .
                                              M \in C_1 \Leftrightarrow \overline{MI_1} \perp \overline{MJ_1}
                                                                     C_1 est donc le cercle de diamètre [I_1J_1]. Remarquons que C_1 contient A puisque : \frac{AB}{AC} = \frac{c}{b}
                                               Soit M un point quelconque de C_1 - \{I_1, J_1\}. On a : \frac{MB}{MC} = \frac{AB}{AC}
                     2°) b)
                                                                                                                                                             \frac{\overline{I_1B}}{\overline{I_1C}} = -\frac{AB}{AC} \quad \text{et} \quad \frac{\overline{J_1B}}{\overline{J_1C}} = \frac{AB}{AC}
\frac{\overline{I_1B}}{\overline{I_1C}} = -\frac{MB}{MC} \quad \text{et} \quad \frac{\overline{J_1B}}{\overline{J_1C}} = \frac{MB}{MC}
                                                                       I, et J, vérifient donc aussi :
                                                Considérons le triangle MBC .
                                                                                                                                                                                                                                                    J_1 = Bar\{(B, MC), (C, -MB)\}
                                                                                                            I, = Bar { (B, MC), (C, MB) }
                                                                       On a:
                                                                       I, est donc le point où la bissectrice de [BMC] coupe (BC) .
     voir page 72
                                                                       J, est donc le point où la bissectrice extérieure de [BMC] coupe (BC)
                                                 Pour tout point M de C1 - { I1, J1}, les droites (MI1) et (MJ1) sont bissectrices de la paire { (MB), (MC) }
       conclusion
```

3eme partie : centre du cercle inscrit

Soit ABC un triangle quelconque. On pose: a = BC, b = CA, c = AB.

Soit d₁, d₂, d₃ les bissectrices respectives de [BAC], [CBA], [ACB].

On pose : $I = Bar\{(A,a),(B,b),(C,c)\}$

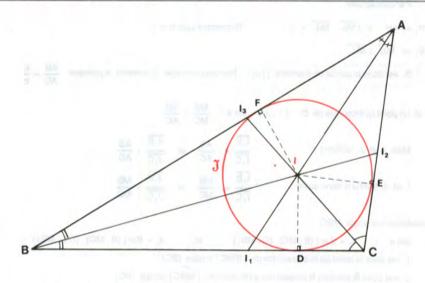
- 1°) a) Démontrer que I ∈ d₁∩ d₂ ∩ d₃.
 b) Justifier que I est intérieur strictement au triangle ABC et centre d'un cercle J tangent aux trois droites (AB), (BC), (CA).
- Justifier que les points de contact de J avec (AB), (BC), (CA) appartiennent respectivement à]AB[,]BC[,]CA[.
- 3°) S désigne l'aire du triangle ABC et r le rayon de J .

Démontrer que : $S = p \times r$ où $p = \frac{a+b+c}{2}$

Justifier que J est le seul cercle tangent à (AB), (BC), (CA) en des points appartenant à]AB[,]BC[,]CA[.

Le cercle 3 est dit le cercle inscrit dans le triangle ABC . Son centre 1 est le point de concours des

bissectrices de [BAC],[CBA],[ACB].



remarque : les droites d₁, d₂, d₃ sont souvent nommées les trois bissectrices " intérieures" du triangle ABC .

- * associativité barycentrique
- * produit scalaire
- * bissectrices (voir page 210)

```
Utilisons les résultats établis dans la première partie .
       1°) a)
                               La bissectrice d, de [BAC] coupe (BC) en I, barycentre de { (B,b), (C,c) } .
voir page 72
                               La bissectrice d_2 de [CBA] coupe (AC) en l_2, barycentre de {(C,c),(A,a)}.
                                La bissectrice d<sub>3</sub> de [ACB] coupe (AB) en l<sub>3</sub>, barycentre de { (A, a), (B, b) }.
                 Utilisons le théorème d'associativité barycentrique : I = Bar { (A, a), (B, b), (C, c) } .
                         Associons B et C : I = Bar\{(A, a), (I_1, b + c)\}. Donc I \in (AI_1).
                         Associons C et A: I = Bar\{(B,b),(I_2,c+a)\}. Donc I \in (BI_2).
                 Associons A et B : I = Bar { (C,c), (I_3,a+b) } . Donc I \in (CI_3) . finalement I \in (AI_1) \cap (AI_2) \cap (AI_3) , donc \boxed{I \in d_1 \cap d_2 \cap d_3}
                 Les trois bissectrices " intérieures " d'un triangle sont donc concourantes ( au point 1) .
  remarque
                 Le point I est barycentre de A, B, C affectés de coefficients strictement positifs, donc :
        1°) b)
                                                                              le point I est intérieur strictement au triangle ABC.
                         l \in d_1. Donc l est équidistant des droites (AB) et (AC).
                         I ∈ d₂ . Donc I est équidistant des droites (BA) et (BC)
                                Soit r la valeur commune des distances de I aux droites (AB), (BC), (CA).
                 Le cercle J de centre I, de rayon r, est alors tangent aux droites (AB), (BC), (CA), puisque la distance de
                 son centre à chacune de ces trois droites est égale à son rayon .
                 Soit D le point de contact de J avec la droite (BC) . Démontrons que : D ∈ ]BC[.
          20)
                          Le point D est le projeté orthogonal de I sur la droite (BC) .
                                                    BI . BC = BD × BC
                                D'une part :
                                                                                                          IBC = 1 ABC
                                                    BI . BC = BI × BC × cos IBC
                                D'autre part :
                                                                                                         cos IBC > 0
                          \widehat{ABC} \in ]0, \pi[ \text{ donc} : \widehat{IBC} \in ]0, \frac{\pi}{2}[
                                                                               donc :
                                                                                         D ∈ ] BC) .
                  On a donc : BD x BC > 0 , ce qui prouve :
                  De même, en considérant le signe de CI . CB , on trouve : D ∈ ] CB) .
                          On a, par conséquent D ∈ ]BC) ∩ ]CB), c'est à dire : D ∈ ]BC[
                                                    On démontre de même que :
                  Le point de contact E de J avec la droite (CA) appartient à ] CA[.
                  Le point de contact F de J avec la droite (AB) appartient à ] AB[.
                  Puisque I est intérieur strictement au triangle ABC , on a : aire(ABC) = aire(AIB) + aire(BIC) + aire(CIA) .
           3°)
                                 \frac{\mathsf{AB} \times \mathsf{IF}}{2} + \frac{\mathsf{BC} \times \mathsf{ID}}{2} + \frac{\mathsf{CA} \times \mathsf{IE}}{2}
                                                                               c'est à dire :
                                 \frac{(a+b+c)}{2} \times r
                                                                               d'où :
                  Soit \Gamma un cercle de centre \omega, tangent aux droites (AB) et (AC) en des points E et F appartenant
                  respectivement à ] AB[ et ] AC[ .
                                                                                                           donc : (A\omega) = med(E, F).
                          Alors: AE = AF, donc A \in med(E, F)

AE = AF, donc A \in med(E, F)
                   Les demi-droites [AE) et [AF) sont donc symétriques par rapport à (Aω)
   voir rappel
   page 210
                                                      (Aω) est la bissectrice de [BAC], donc :
                                                                                                           ω∈d,.
                           Par conséquent :
                                                                          On démontre de même :
                                                                                                           \omega \in d_2 et \omega \in d_3.
                           On sait, en outre que : d_1 \cap d_2 \cap d_3 = \{1\},
       voir ci-
       dessus
                   \Gamma est par conséquent le cercle de centre \Gamma et de rayon \Gamma lest à dire que : \Gamma = \Gamma
```

4eme partie : centres des cercles exinscrits

Soit ABC un triangle quelconque . On pose : a = BC; b = CA; c = AB. Soit d_1 , d_2 , d_3 les bissectrices respectives de [BAC], [CBA], [ACB].

Soit $\delta_1, \delta_2, \delta_3$ les bissectrices extérieures respectives de [\widehat{BAC}], [\widehat{CBA}], [\widehat{ACB}].

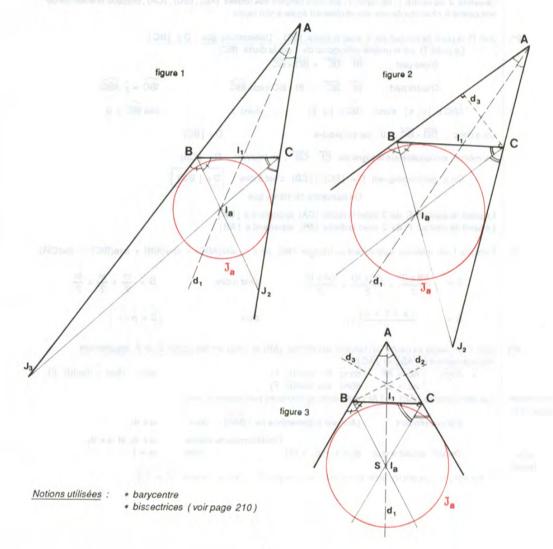
On pose : $I_a = Bar\{(A, -a), (B, b), (C, c)\}$.

1°) Démontrer que : $I_a \in d_1 \cap \delta_2 \cap \delta_3$.

2°) En déduire que d_1, δ_2, δ_3 sont concourantes en un point appartenant au secteur [\widehat{BAC}] et extérieur strictement au triangle ABC .

3°) Justifier que I a est centre d'un cercle ${\bf J_a}$ tangent aux droites (AB) , (BC) , (CA) .

Ja est dit cercle exinscrit "dans l'angle A" du triangle ABC .



```
Supposons le triangle ABC non isocèle . Utilisons les résultats établis dans la 1<sup>ere</sup> partie .
       1°) a)
                            la droite d_1 coupe (BC) en I_1, barycentre de \{(B,b),(C,c)\}.
                            la droite \delta_2 coupe (CA) en J_2, barycentre de { (A, -a), (C, c) }. On a :
                            la droite \delta_3 coupe (AB) en J_3, barycentre de { (A, -a), (B, b) }.
                 Utilisons le théorème d'associativité barycentrique : I_a = Bar\{(A, -a), (B, b), (C, c)\}. Remarquons que A \notin (BC), donc que : BC < AB + AC, c'est à dire : b + c - a > 0 * Associons B et C : I_a = Bar\{(A, -a), (I_1, b + c)\}, donc I_a \in (AI_1).
voir figure 1
                                 * Associons C et A : I_a = Bar\{(B,b),(J_2,c-a)\}, donc * Associons A et B : I_a = Bar\{(C,c),(J_3,b-a)\}, donc
                                                                                                                         la ∈ (BJ2) .
                                                                                                                        la ∈ (CJ3)
                                                                                                                                l_a \in d_1 \cap \delta_2 \cap \delta_3
                  finalement: I_a \in (AI_1) \cap (BJ_2) \cap (CJ_3)
                  La démonstration du 1°) a) n'est plus valable si (b = a ou c = a)
     1°) b)
                            * Supposons (b = a et c \neq a). On a encore l_a \in (Al_1) et l_a \in (BJ_2).
voir figure 2
                                 Le point J<sub>3</sub> n'existe plus mais le triangle ACB est isocèle de sommet C
                                  On a alors (\delta_3 \perp d_3) et (d_3 \perp (AB)), d'où \delta_3 /\!/ (AB)
                                 I_a = Bar\{(A, -a), (B, a), (C, c)\}\ d'où:
                                         \overrightarrow{Cl}_a = \frac{1}{C} \cdot (-a\overrightarrow{CA} + a\overrightarrow{CB}). On a donc : \overrightarrow{Cl}_a = \frac{a}{C}. \overrightarrow{AB}
                                  la appartient à la droite parallèle à (AB), contenant C . On reconnait :
                             * finalement I_a \in d_1 \cap \delta_2 \cap \delta_3
                                Supposons (b = a et c = a). Le triangle ABC est alors équilatéral ; d_1 est médiatrice de (B,C). Les droites \delta_2 et \delta_3 sont respectivement parallèles à (AC) et (AB). Elles se coupent donc en un point S.
voir figure 3
                                 Le parallèlogramme CABS est un losange puisque AB = AC . On en déduit : SB = SC , donc : S \in d<sub>1</sub> .
                                  S appartient donc à \delta_2 \cap \delta_3 \cap d_1 et on a : \overline{SA} = \overline{SB} + \overline{SC}
                                                                                                                         donc S = Ia .
                                  On reconnait S = Bar\{(a, -a), (B, a), (C, a)\}\ (a \neq 0)
                             ** On a encore prouvé que : I_a \in d_1 \cap \delta_2 \cap \delta_3
                   Dans tous les cas , on a justifié que : I_a \in d_1 \cap \delta_2 \cap \delta_3
conclusion
                    I_a = Bar\{(A, -a), (I_1, b + c)\}\ donc: \overline{AI_a} = \frac{b + c}{b + c - a}\overline{AI_1}
                             Dans le triangle ABC, on a : BC < AB + AC, d'où : b + c > b + c - a > 0
                                                              garantit que la ∈ [Al₁) donc que la appartient au secteur [BAC]
                                      b + c
                                                               garantit que I_a \notin [AI_1] donc I_a est extérieur au triangle ABC et I_a \notin (BC).
                                   b + c - a
                             Parailleurs I_1 \in ]BC[ donc I_a \notin (AB) et I_a \notin (AC)
                   Le point la est donc extérieur strictement au triangle ABC .
                    Le point I_a appartient à \delta_2 donc I_a est équidistant des droites (AB) et (BC).
                   Le point I_a appartient à \delta_3 donc I_a est équidistant des droites (BC) et (CA) .
                             Soit ra la distance commune de la aux droites (AB), (BC), (CA)
                   Le cercle J_a , de centre I_a , de rayon r_a est alors tangent aux droites (AB) , (BC) , (CA)
                                  ( puisque la distance de son centre à chacune de ces trois droites est égale à son rayon ) .
```

5eme partie : intersection du cercle circonscrit et des bissectrices d'un triangle

Soit ABC un triangle et C son cercle circonscrit

La bissectrice d, de [BAC] coupe C en A et P, .

1°) Démontrer que P, appartient à la médiatrice Δ, de (B, C) .

a) en ayant recours uniquement aux symétries axiales .

b) en utilisant les propriétés des angles inscrits .

2°) Soit Q, le point, autre que P,, οù Δ, recoupe le cercle C .

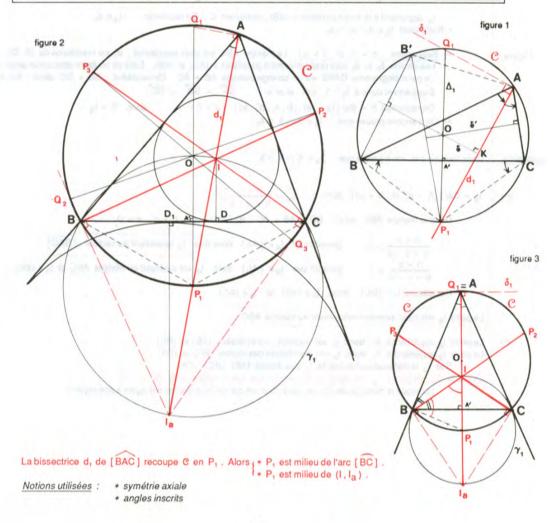
Démontrer que Q, appartient à la bissectrice extérieure δ, de [BAC] .

3°) Soit { I le centre du cercle J inscrit dans le triangle ABC .

{ I_a le centre du cercle J_a exinscrit "dans l'angle A " du triangle ABC .

* Démontrer que P, est milieu de (I, I_a) .

* En déduire que les points de contact respectifs D et D, de (BC) avec J et J_a sont symétriques par rapport au milieu A' de (B, C) .



```
Considérons la médiatrice \delta de (A, P<sub>1</sub>). Soit B' = S<sub>\delta</sub>(B).
       1°) a)
                                                                                                               ( P,B' = AB ; AB ≠ 0
                                  A = S_{\delta}(P_1)
                                                                            (AB) = S_{\delta}((P_1B'))
                                                                                                               ( AB' = P,B
                                                                                                                                               (1)
                                                            donc :
                                    B = S_{\delta}(B')
                                    B' = S_{\delta}(B)
                                                                                                         d'où : (AC) = (S_{d_1}o S_{\delta}) ((P_1 B'))
                                                                            (AC) = S_{d_1}((AB))
 voir figure 1
                         d_1 \perp \delta , donc S_{d,0} \circ S_{\delta} est la symétrie centrale de centre K, où K désigne le milieu de (A,P_1) .
                                                                                       On en déduit alors : (AC) // (P<sub>1</sub>B') .
                 Considérons la médiatrice δ' de (A, C) . δ' est perpendiculaire à (AC) et contient le point O
                         δ' est donc perpendiculaire à (P<sub>1</sub>B').
                                                                            δ' est donc aussi médiatrice de (P1, B')
                         Par ailleurs, OP, = OB'.
                                                                         \begin{cases} A = S_{\delta'}(C) \\ B' = S_{\delta'}(P_1) \end{cases}
                                                    On a alors :
                                                                                                                                               (2)
                         Des relations (1) et (2), on déduit : P<sub>1</sub>B = P<sub>1</sub>C
                                                                                                          d'où : P, ∈ med(B, C)
                Orientons le plan contenant les points A, B, C
       1°) b)
                                                                            d'une part (CB, CP_1) \equiv (AB, AP_1) (\pi)
                                                                                                                                               (3)
                         A, B, C, P, sont cocycliques donc :
                                                                            d'autre part (BC, BP_1) \equiv (AC, AP_1) (\pi)
                                                                                                                                               (4)
                          (AB) et (AC) sont symétriques par rapport à (AP<sub>1</sub>) donc : (AB, AP<sub>1</sub>) = - (AC, AP<sub>1</sub>) (\pi)
                                                                                                                                               (5)
                                                                            (CB, CP_1) = -(BC, BP_1) (\pi)
                         Des relations (3), (4), (5) on déduit :
                         La relation (6) démontre que (CP, ) et (BP, ) sont symétriques par rapport à la médiatrice \Delta_1 de (B, C).
                 Leur point commun P_1 appartient donc à \Delta_1.
                 La médiatrice Δ, de (B,C) contient O. Le point Q, est donc diamétralement opposé de P, sur le cercle C.
          20)
                         A \in C, donc on a : \overline{AQ_1} \perp \overline{AP_1}.
                         Le point Q_1 appartient à la droite contenant A et perpendiculaire à (AP_1), c'est à dire : Q_1 \in \delta_1
                 Si le triangle ABC est isocèle de sommet A, alors Q, = A. Dans ce cas, δ, est tangente à C en A.
 remarque 1
                 Les points P, et Q, sont donc les milieux des deux arcs de C d'extrêmités B et C .
 remarque 2
                  Les points I, B, I_a, C sont cocycliques sur le cercle \gamma_i de diamètre [II_a].
         3°)
                          Le centre \omega de \gamma_1 est le milieu de (I,I_a). Le point \omega appartient donc à (II_a), qui est la droite d_1.
                          Par ailleurs , le point \omega appartient à la médiatrice de (B , C) , qui est la droite \Delta_1 , donc \omega \in d_1 \cap \Delta_1 .

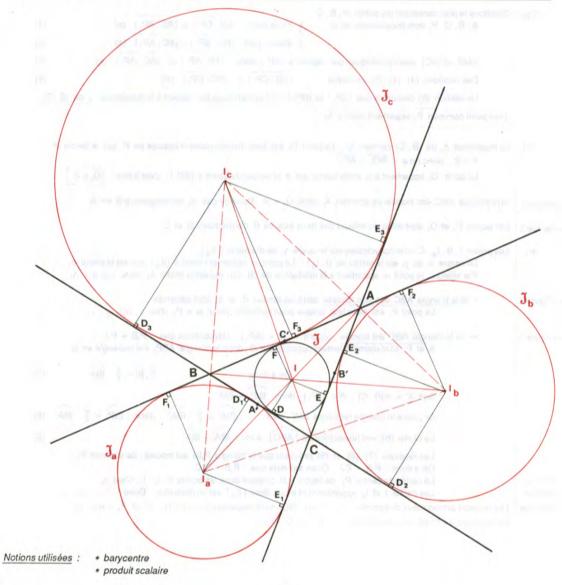
    Si le triangle ABC est non isocèle, alors les droites d₁ et Δ₁ sont sécantes

 voir figure 2
                                      Le point P<sub>1</sub> est alors leur unique point commun , donc \omega = P_1 , d'où : m(I, I_a) = P_1 .
                          ** Si le triangle ABC est isocèle , alors d = \Delta_1 = (AP_1) . Démontrons que : P_1B = P_1I .
  voir figure 3
                                      A et P, sont diamétralement opposés sur C, donc le triangle ABP, est rectangle en B.
                                                                                                                                                (7)
                                                                             On a donc :
                                      Soit A' = m(B, C); A' e [IP1) donc BIP1 = BIA'
                                                                                            BIA' = \frac{\pi}{2} - IBA'
                                                                                                                                                (8)
                                      Or, dans le triangle rectangle BIA', on a :
                                                                                                                  donc: BIP<sub>1</sub> = \frac{\pi}{2}
                                      La droite (BI) est bissectrice de [ABC], donc : IBA = IBA'
                                                                                                                                                (9)
                                      Les relations (7), (8) et (9) prouvent que le triangle P<sub>1</sub>BI est isocèle, de sommet P<sub>1</sub>.
                                      On a donc : P<sub>1</sub>B = P<sub>1</sub>I . Or on sait déja que : P<sub>1</sub>B = P<sub>1</sub>C .
                                      Le cercle de centre P_1, de rayon P_1B contient donc les points B, C, I. C'est \gamma_1.
   voir 1º) a)
                                      Les points I et I_a appartiennent à \gamma_i, dont [II_a] est un diamètre . Donc : P_i = m(I,I_a)
   ci-dessus
                  Les projetés orthogonaux des points I, Ia, P1 sur (BC) sont respectivement D, D1, A', et P1 = m(I, Ia).
conséquence
                  Le théorème de Thalès assure alors que : A' = m(D, D_1)
```

6eme partie : segments déterminés sur les côtés d'un triangle par les points de contact du cercle inscrit et des cercles exinscrits .

Soit ABC un triangle quelconque . On pose : a = BC ; b = CA ; c = AB ; $p = \frac{a+b+c}{2}$

- 1°) Soit D_1 , E_1 , F_1 les points de contact du cercle exinscrit J_a avec les droites respectives (BC) , (CA) , (AB) . Démontrer que : $D_1 \in \]BC[\ ; \ B \in \]AF_1[\ ; \ C \in \]AE_1[\ .$
- 2°) Calculer les longueurs des segments déterminés sur les droites (BC), (CA), (AB) par les points de contact de ces droites avec le cercle inscrit J et les cercles exinscrits J_a, J_b, J_c.



```
Soit A' = m(B, C).
                Les points de contact respectifs D<sub>1</sub> et D de (BC) avec les cercles J<sub>a</sub> et J sont symétriques par rapport à A'.
voir page 80
                         D∈ ]BC[ donc D₁∈ ]BC[.
voir page 76
                      Le point F, est le projeté orthogonal de la sur la droite (AB) , donc : \overline{BF_1} \times \overline{BA} = \overline{Bl_a}. \overline{BA}
                         Le centre I_a de J_a est barycentre de \{(A, -a), (B, b), (C, c)\}, donc : <math>\overrightarrow{BI_a} = \frac{1}{b+c-a}.(-a\overrightarrow{BA}+c\overrightarrow{BC})
                                                \overline{BF_1} \times \overline{BA} = \frac{1}{b+c-a} \cdot (-a\overline{BA}^2 + c \ \overline{BC} \cdot \overline{BA})
                         Par conséquent :
                         \overrightarrow{BC} . \overrightarrow{BA} = c.a.cos\overrightarrow{ABC} ; \overrightarrow{BA}^2 = c^2 ; b + c - a > 0 ; 1 - cos\overrightarrow{ABC} > 0 .
   voir 2°)
                         On obtient: \overline{BF_1} \times \overline{BA} = \frac{-ac^2}{b+c-a} \cdot (1 - \cos \widehat{ABC}) et par conséquent : \overline{BF_1} \cdot \overline{BA} < 0
   page 79
                 On en déduit : B ∈ ] AF, [ . On établit de même : C ∈ ] AE, [
                 Les points D_2, E_2, F_2 sont les points de contact respectifs de \mathbb{J}_b avec les droites (BC), (CA), (AB).
        2°)
                 Les points D_3, E_3, F_3 sont les points de contact respectifs de J_C avec les droites (BC), (CA), (AB).
   notations
                 Les points D, E, F sont les points de contact respectifs de J avec les droites (BC), (CA), (AB).
                                                                     Soit T' et T'' les points de contact d'un cercle \Gamma avec deux droites
                                                                     sécantes en P.
    rappel
                                                                      Appliquons le théorème de Pythagore aux triangles PT'\Omega et PT''\Omega.
                                                                      PT^{*2} = P\Omega^2 - \Omega T^{*2}
                                                                                                   Par conséquent : PT' = PT" .
                 On a : AE = AF = x ; BF = BD = y ; CD = CE = z
                          D∈ ]BC[ donc BD + DC = BC
                                                                         c'est à dire :
                          E ∈ ] CA[ donc CE + EA = CA
                                                                         c'est à dire :
                          F∈ ]AB[ donc AF + FB = AB c'està dire :
                          Par conséquent : 2x + 2y + 2z = a + b + c, c'est à dire : x + y + z = p
                  On trouve alors: x = p - a; y = p - b; z = p - c
                  Les points D<sub>1</sub> et D sont symétriques par rapport au milieu A' de (B, C), donc : CD<sub>1</sub> = BD = p - b
                          Puisque CE, = CD, , on a :
                          Puisque BF, = BD, , on a :
                  B \in ]AF_1[ donc AF_1 = AB + BF_1 ; AF_1 = c + (p - c) d'où : <math>AF_1 = p.
                          On trouve ainsi : AF_1 = AE_1 = p et de même : BF_2 = BD_2 = p ; CE_3 = CD_3 = p .
                          Remarquons alors : B \in \ ]F_1F_2[\ donc: F_1F_2 = BF_1 + BF_2 \ . \ F_1F_2 = p + (p-c) \ d'où: \ \boxed{F_1F_2 = a+b}
                                                                          On trouve de même : D_2D_3 = b + c ; E_1E_3 = c + a
```

Triangle dont les sommets sont les centres des cercles exinscrits . Triangle dont les sommets sont les points de contact du cercle inscrit .

1ere partie : ces deux triangles sont homothétiques

Soit I le centre du cercle J inscrit dans un triangle ABC . a = BC ; b = AC ; c = AB . Soit I_a , I_b , I_c les centres des cercles exinscrits du triangle ABC . Soit R le rayon du cercle ${\tt C}$ circonscrit au triangle ABC et r le rayon du cercle ${\tt J}$.

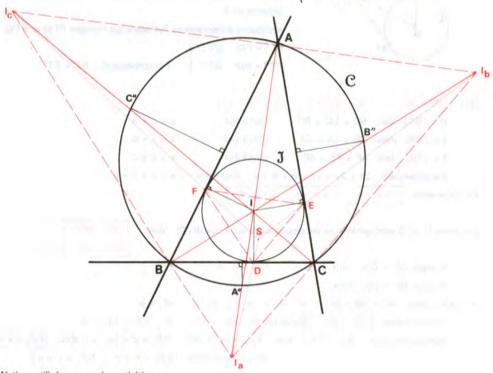
- 1°) a) Reconnaître l'orthocentre du triangle $l_a l_b l_c$ et le cercle d'Euler de ce triangle . b) Soit A", B", C" les milieux respectifs de (I, l_a), (I, l_b), (I, l_c).

Justifier que : * A", B", C" appartiennent au cercle @ circonscrit au triangle ABC .

* A", B", C" appartiennent aux médiatrices respectives de (B, C), (C, A), (A, B) .

2°) Soit D, E, F les points de contact du cercle J avec les droites (BC), (CA), (AB). Démontrer que les triangles DEF et $l_al_bl_c$ sont homothétiques . Justifier que le rapport de l'homothétie transformant respectivement D,E,F en l_a , l_b , l_c est égal à 2R

rappel:
$$\begin{cases} S = \text{ aire du triangle ABC} \\ p = \frac{a+b+c}{2} \end{cases}$$
 On a:
$$\begin{cases} S = \frac{abc}{4R} \\ S = \sqrt{p(p-a)(p-b)(p-c)} \end{cases}$$



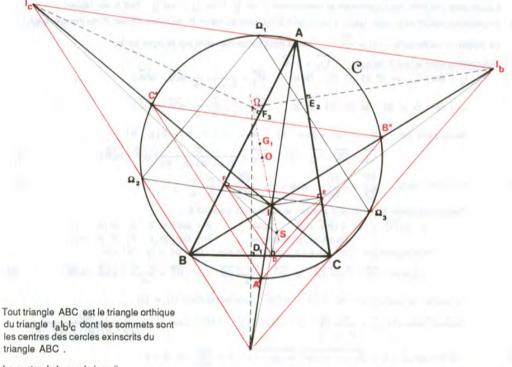
- * homothéties
- * cercle d'Euler
- * barycentre
- * relations métriques dans un triangle (voir page 98)

```
Les points I<sub>C</sub> et I appartiennent à la bissectrice d<sub>3</sub> de [BCA].
        1º) a)
                              Les points la et lb appartiennent à la bissectrice extérieure δ<sub>3</sub> de [BCA].
                              d_3 \perp \delta_3 . La hauteur issue de \, I_C \, dans le triangle \, I_a I_b I_C \, est donc la droite \, d_3 \, .
                              De même , la hauteur issue de l_b dans le triangle l_a l_b l_c est la droite d_2 .Or d_2 \cap d_3 = \{1\} .
                    L'orthocentre du triangle lalble est donc le point 1, centre du cercle 3 inscrit dans le triangle ABC
                   Le cercle d'Euler du triangle la lblc contient les pieds des hauteurs de ce triangle , qui sont les points A , B , C .
                   Le cercle d'Euler du triangle Ialblc est donc le cercle C circonscrit au triangle ABC
                              Le point I est l'orthocentre du triangle IalbIc. Le cercle d'Euler C du triangle IalbIc contient donc
voir page 12
                              les milieux de (I, Ia), (I, Ib), (I, Ic), c'est à dire que : le cercle C contient les points A", B", C".
                              Par ailleurs , les points I , B , I_a , C sont cocycliques sur un cercle \gamma de diamètre [ II_a ] .
                                         Le point A", milieu de (I,I_a) est donc centre du cercle \gamma.
                    Le point A" appartient donc aussi à la médiatrice de (B,C). De même: B"∈ med(C,A) et C"∈ med(A,B)
                               Cette propriété a déjà été établie directement , sans recourir au cercle d'Euler (voir page 80 ) .
    remarque
                               \begin{array}{lll} \text{CE = CD} & \text{donc} & \text{C} \in \text{med} \left( \text{E} \,, \text{D} \right) \\ \text{IE = ID = r} & \text{donc} & \text{I} \in \text{med} \left( \text{E} \,, \text{D} \right) \end{array} \right\} & \text{Par conséquent} : \qquad \text{(IC) = med} \left( \text{E} \,, \text{D} \right) \end{array}
         2°)
   voir rappel
                                                                                                                 (lalb) // (DE) .
                               Donc (DE) \pm d_3. Mais on a aussi (l_a l_b) \pm d_3, d'où :
   page 83
                                         On démontre de même que : (IbIc) // (EF) et
                    Les triangles DEF et lalblc ont leurs côtés respectivement parallèles
voir page 123
                     ll existe donc une homothétie-translation φ transformant D en la, E en lb, F en lc. Soit k son rapport .
                    Le cercle circonscrit au triangle l_a l_b l_c a pour rayon 2R (double du rayon R du cercle d'Euler {\mathfrak C} du triangle l_a l_b l_c).
    remarque
                    Le rapport k vérifie donc : |k| = \frac{2R}{r}
                                                                                   Mais nous ne connaissons pas le signe de k
                    Déterminons donc le réel k tel que : \overrightarrow{l_a l_b} = k \overrightarrow{DE}
I_a = Bar\{(A, -a), (B, b), (C, c)\} \cdot Donc : \overrightarrow{Cl_a} = \frac{1}{b + c - a} (\overrightarrow{bCB} - \overrightarrow{aCA})
                               I_b = Bar\{(A, a), (B, -b), (C, c)\}. Donc: \overline{CI_b} = \frac{1}{c + a - b}(a\overline{CA} - b\overline{CB})
                               Remarquons que : (b + c - a) = 2(p - a) et (c + a - b) = 2(p - b)
                                                            \overrightarrow{I_aI_b} = \overrightarrow{CI_b} - \overrightarrow{CI_a} d'où : \overrightarrow{I_aI_b} = \frac{c}{2(p-a)(p-b)} (\overrightarrow{aCA} - \overrightarrow{bCB})
                                                                                                                                                                               (1)
                               E \in \ ]CA[\ donc: \frac{\overline{EC}}{\overline{EA}} = -\frac{EC}{EA}, \ c'est à dire: \frac{\overline{EC}}{\overline{EA}} = -\frac{p \cdot c}{p \cdot a}
                                                                                                                                                                               (2)
 voir page 83
                                Puisque les points E, C, A sont alignés, la relation (2) équivaut à :
                                          On a alors : \overrightarrow{CE} = \frac{p + c}{b} \overrightarrow{CA} et \overrightarrow{CD} = \frac{p - c}{a} \overrightarrow{CB} d'où : \overrightarrow{DE} = \frac{p - c}{ab} . (a \overrightarrow{CA} - b \overrightarrow{CB})
                                                                                                                                                                                 (3)
                                Comparons les expressions de \overline{a} \overline{CA} - \overline{b} \overline{CB} dans les relations (1) et (3)
                                \frac{2(p-a)(p-b)}{c} \overrightarrow{I_{a^lb}} = \frac{ab}{p-c} \overrightarrow{DE} \text{ . On a donc : } \overrightarrow{I_a^lb} = k \overrightarrow{DE} \text{, avec } k = \frac{abc}{2(p-a)(p-b)(p-c)}
                                  Or on sait que : S = \sqrt{p(p-a)(p-b)(p-c)}; S = \frac{abc}{4R} et S = p.r
  voir page 84
                                   On trouve alors: k = \frac{2R}{r}; puisque r \neq 2R, on a k \neq 1
                      k\neq 1 \ , \ donc \ \phi \ est \ une \ homothétie \ et \ non \ une \ translation \ . Son centre S est barycentre de \{(D,\frac{2R}{r}),(I_a,-1)\} . S\in (DI_a)\cap (EI_b)\cap (FI_C) .
```

Triangle dont les sommets sont les centres des cercles exinscrits.

Triangle dont les sommets sont les points de contact du cercle inscrit.

2eme partie : droite d'Euler du triangle lalblc



Le centre I du cercle inscrit dans le triangle ABC est orthocentre du triangle $I_aI_bI_c$.

- * homothéties
- * droite d'Euler
- * théorème de Nagel

		ABC	lalblc	DEF	A"B"C"	$\Omega_1\Omega_2\Omega_3$
	ı	centre du cercle inscrit	orthocentre	centre du cercle circonscrit	orthocentre	
(0	centre du cercle circonscrit	centre du cercle d'Euler		centre du cercle circonscrit	centre du cercle circonscrit

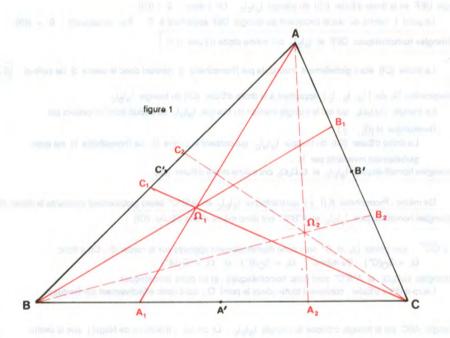
```
L'homothétie R conserve les barycentres .
                                       L'image, par $7, du centre O du cercle circonscrit au triangle ABC est le centre O₀ du cercle
                                                                                                                                                                                On a donc : $ (O) = O.
                                       circonscrit au triangle AoBoCo
                                              Le triangle ABC étant non équilatéral , les points O et G , distincts , déterminent la droite
                                              d'Euler (OG) du triangle ABC .
                                              De même , les points Oo et Go, (distincts car 🕫 est bijective) déterminent la droite
                                              d'Euler (O_0G_0) du triangle A_0B_0C_0
                                       Rappelons que l'image , par une homothétie , d'une droite est une droite qui lui est parallèle
                          Par conséquent : \mathfrak{R}((OG)) = (O_0G_0) et (OG) // (O_0G_0)
                          Le cercle d'Euler du triangle la lblc est le cercle C, de centre O, circonscrit au triangle ABC.
                                       La droite d'Euler du triangle la lblc contient l'orthocentre I de ce triangle ainsi que le centre O du
                                        cercle d'Euler du triangle lalblc.
                                              Le triangle ABC est non équilatéral , donc les points O et I sont distincts .
                           La droite d'Euler du triangle la lblc est donc la droite (OI) .
                          L'homothétie \varphi (S , \frac{2R}{r} ) , qui transforme D , E , F en I_a , I_b , I_c transforme aussi la droite d'Euler 8 du
                           triangle DEF en la droite d'Euler (OI) du triangle lalblc . On a donc : 8 // (OI) .
                                        Le point 1, centre du cercle circonscrit au triangle DEF appartient à 8 . Par conséquent : 8 = (OI) .
                          Les triangles homothétiques DEF et lalblc ont même droite d'Euler (OI)
                                        La droite (OI) étant globalement invariante par l'homothétie φ contient donc le centre S de celle-ci . S ∈ (OI)
       remarque
                           L'isobarycentre G_1 de \{I_a,I_b,I_c\} appartient à la droite d'Euler (OI) du triangle I_aI_bI_c . .
                                        Le triangle \Omega_1\Omega_2\Omega_3, qui est le triangle médian du triangle I_aI_bI_c se déduit donc de celui-ci par
                                        l'homothétie H(G_1, -\frac{1}{2}).
                                              La droite d'Euler (OI) du triangle l_a l_b l_c, qui contient le centre G_1 de l'homothétie H est donc
                                               globalement invariante par H .
                           Les triangles homothétiques l_a l_b l_c et \Omega_t \Omega_z \Omega_s ont même droite d'Euler (OI) .
conséquence
                                        De même , l'homothétie K(I,\frac{1}{2}) qui tranforme I_aI_bI_c en A"B"C" laisse globalement invariante la droite (OI) .
                           Les triangles homothétiques lalblc et A"B"C" ont donc même droite d'Euler (OI)
                           \overline{C\Omega_3} \perp \overline{CC}^* . Les points \Omega_3 et C^* sont donc diamétralement opposés sur le cercle C . On a donc :
                                               \Omega_{\rm a} = S_{\rm O}({\rm C}^*) . De même : \Omega_{\rm c} = S_{\rm O}({\rm B}^*) et \Omega_{\rm 1} = S_{\rm O}({\rm A}^*) .
                          Les triangles \Omega_1\Omega_2\Omega_3 et A"B"C" sont donc homothétiques , et en outre isométriques .
                                        Leurs droites d'Euler, contenant toutes deux le point O, sont donc effectivement confondues.
                           Le triangle ABC est le triangle orthique du triangle IaIbIc . Or on sait (théorème de Nagel) que le centre
                 3°)
                           \Omega du cercle circonscrit au triangle \mbox{ } \mbox{ }
  voir page 26
                                        Mais on sait aussi que la droite (BC) est tangente en D_1 à J_a , donc : (BC) \pm (D_1I_a) .
                                                Les deux droites parallèles (\Omega l_a) et (D_1 l_a) sont donc confondues, d'où : \Omega \in (D_1 l_a).
                                               On démontre de même que : \Omega \in (E_2|_{D_1}) et \Omega \in (F_3|_{C_1}).
                           Les trois droites (I_aD_1), (I_bE_2), (I_cF_3) sont donc concourantes en \Omega .
```

1ere partie : céviennes isotomiques

Vocabulaire: *

- On appelle <u>cévienne</u> d'un triangle ABC toute droite Δ contenant un sommet de ce triangle et sécante avec le côté opposé.
- * Le point où la droite Δ coupe ce côté opposé est dit pied de la cévienne Δ.
- * Deux céviennes Δ_1 et Δ_2 issues d'un même sommet (A par exemple) sont dites isotomiques lorsque leurs pieds A_1 et A_2 sont symétriques par rapport au milieu A' de (B,C).

Démontrer que les céviennes isotomiques de trois céviennes concourantes ou parallèles sont elles-mêmes trois céviennes concourantes ou parallèles .



Lorsque les points Ω_1 et Ω_2 existent et n'appartiennent pas à $(AB) \cup (BC) \cup (CA)$, on dit qu'ils sont points réciproques l'un de l'autre .

- * théorème de Thalès
- * théorème de Céva

```
Soit trois céviennes (AA_1), (BB_1), (CC_1) de pieds respectifs A_1, B_1, C_1.
voir figure 1
                             Soit A', B', C' les milieux respectifs de (B, C), (C, A), (A, B).
                                                               alors : \begin{cases} \overline{A_1B} = -\overline{A_2C} \quad ; \quad \overline{B_1C} = -\overline{B_2A} \quad ; \quad \overline{C_1A} = -\overline{C_2B} \\ \overline{A_2B} = -\overline{A_1C} \quad ; \quad \overline{B_2C} = -\overline{B_1A} \quad ; \quad \overline{C_2A} = -\overline{C_1B} \end{cases}
                                    (A2 = SA' (A1)
                                    B_2 = S_{B'}(B_1)

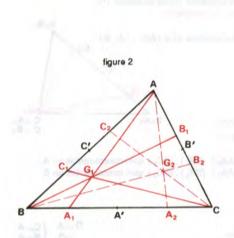
C_2 = S_{C'}(C_1)
                   \frac{\text{Supposons les trois céviennes } (AA_1), (BB_1), (CC_1) \text{ parallèles}}{\text{Démontrons que } A_1 \not\in \{B,C\}}
     1er cas
                                     * Supposons, par exemple, A_1 = B. Alors (AA_1) = (AB). Or (CC_1)//(AA_1) donc (CC_1)//(AB).
                                                                  Plus précisément : (CC<sub>1</sub>) ∩ (AB) = Ø car C ∉ (AB) .
                                     * ce qui contrarie l'hypothèse puisque (CC₁) ∩ (AB) = { C₁} .
                             De même, on démontre B, ∉ {C,A} et C, ∉ {A,B}.
                    \text{Les droites (AA}_1), (BB_1), (CC_1) \text{ \'etant parallèles , le th\'eorème de C\'eva assure que } : \frac{\overline{A_1B}}{\overline{A_1C}} \times \frac{\overline{B_1C}}{\overline{B_1A}} \times \frac{\overline{C_1A}}{\overline{C_1B}} 
voir page 23
                                                            Compte tenu des relations (\alpha), la relation (1) s'écrit : \frac{\overline{A_2C}}{\overline{A_2B}} \times \frac{\overline{B_2A}}{\overline{B_2C}} \times \frac{\overline{C_2B}}{\overline{C_2A}} = -1
                   ce qui démontre que les droites (AA2), (BB2), (CC2), céviennes isotomiques respectives de (AA1), (BB1), (CC1),
                   sont concourantes ou parallèles .
   2eme cas
                   Supposons les céviennes (AA,), (BB,), (CC,) concourantes en un point \,\Omega_1\,
                              * Si Ω, ∉ (AB) ∪ (BC) ∪ (CA),
            a)
                                      le même raisonnement que ci-dessus permet de déduire la relation (2) de la relation (1) .
                                 Les céviennes (AA2), (BB2), (CC2) sont donc concourantes ou parallèles
                                                                                                                                                                        A=B,
                              * Si \Omega_1 \in (AB) \cup (BC) \cup (CA) - \{A,B,C\}. Supposons, par exemple \Omega_1 \in (AB) - \{A,B\}.
            b)
                                            On a alors : ((AA_1) = (A\Omega_1) donc :
                                                                                                    A_1 = B
                                                              (BB_1) = (B\Omega_1)
                                                                                      donc :
                                                                                                    B_1 = A
                                                             (CC_1) = (C\Omega_1) donc : \Omega_1 = C_1
                                           Les relations (\alpha) assurent alors que : 

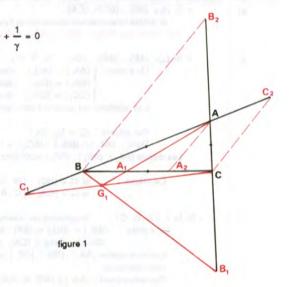
\begin{cases}
A_2 = C \\
B_2 = C
\end{cases}
                                           Par ailleurs : C_2 = S_{C'}(\Omega_1)
                                                                                                                                                                             C = A<sub>2</sub>
C = B<sub>2</sub>
                                                                                                                                       B=A1
                                           Donc : (AA_2) \cap (BB_2) \cap (CC_2) = (AC) \cap (BC) \cap (CC_2)
                                 Les droites (AA2), (BB2), (CC2) sont donc concourantes en C
                                                              si \Omega_1 \in (BC) - { B, C } , les droites (AA<sub>2</sub> ), (BB<sub>2</sub> ), (CC<sub>2</sub> ) sont concourantes en A .
                                                              si \Omega_1 \in (CA) - { C, A }, les droites (AA<sub>2</sub>), (BB<sub>2</sub>), (CC<sub>2</sub>) sont concourantes en B.
                                                              Supposons par exemple: \Omega_1 = A
            c)
                          * Si Ω, ∈ {A, B, C}.
                                     On a alors: (BB_1) = (B\Omega_1) = (BA) donc: B_1 = A
                                                         (CC_1) = (C\Omega_1) = (CA) donc : C_1 = A
                                                                                                                                                                           C1=A
B1=A
                                      Les trois droites (AA<sub>1</sub>), (BB<sub>1</sub>), (CC<sub>1</sub>) sont concourantes ,
                                      donc distinctes
                                      Par conséquent : (AA_1) \neq (AB) et (AA_1) \neq (AC),
                                       donc A_1 \in (BC) - \{B, C\}.
                                                              B_1 = A donc B_2 = C
                                                                                                                                                                           C=B,
                                                               C_1 = A donc C_2 = B
                                      A2 = SA' (A1)
                                                              \begin{array}{ll} \text{C} & \text{donc} & A_2 \in (BC) - \{B, C\} \\ & (BB_2) \cap (CC_2) \cap (AA_2) = (BC) \cap (BC) \cap (AA_2) = \{A_2\} \end{array}
                                      A1 ∈ (BC) - {B, C}
                          Les droites (AA_2), (BB_2), (CC_2) admettent donc un point commun A_2, A_2 \in (BC) - {B, C}.
                          On obtient un résultat analogue si (\Omega_1 = B) ou si (\Omega_1 = C).
```

2eme partie : points réciproques et coordonnées barycentriques .

Soit trois céviennes (AG_1) , (BG_1) , (CG_1) concourantes en un point G_1 n'appartenant pas à $(AB) \cup (BC) \cup (CA)$. Il existe alors trois réels α , β , γ de somme non nulle, tels que : $G_1 = Bar\{(A, \alpha), (B, \beta), (C, \gamma)\}$.

- 1°) Vérifier que les trois réels α , β , γ sont non nuls .
- 2°) Démontrer que : $\alpha + \beta \neq 0$; $\beta + \gamma \neq 0$; $\alpha + \gamma \neq 0$.
- 3°) Soit $A_1 = Bar\{(B,\beta),(C,\gamma)\}$. Démontrer que A_1 est le pied de la cévienne (AG_1) et que le barycentre de $\{(B,\frac{1}{\beta}),(C,\frac{1}{\gamma})\}$ est le pied de la cévienne isotomique de (AG_1) .
- 4°) Si $\frac{1}{\alpha} + \frac{1}{\beta} + \frac{1}{\gamma} = 0$, alors les céviennes isotomiques de (AG₁) , (BG₁) , (CG₁) sont parallèles .
- 5°) Si $\frac{1}{\alpha} + \frac{1}{\beta} + \frac{1}{\gamma} \neq 0$, alors les céviennes isotomiques de (AG₁), (BG₁), (CG₁) sont concourantes et leur point de concours est le barycentre de $\{(A, \frac{1}{\alpha}), (B, \frac{1}{\beta}), (C, \frac{1}{\gamma})\}$





Si G_1 est strictement intérieur au triangle ABC, on peut choisir α , β , γ strictement positifs . . Alors $\frac{1}{\alpha}$, $\frac{1}{\beta}$, $\frac{1}{\gamma}$ sont strictement positifs . Par conséquent :

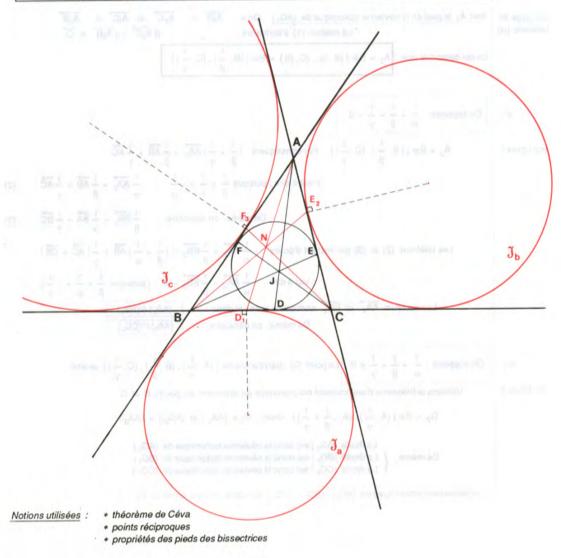
$$\frac{1}{\alpha} + \frac{1}{\beta} + \frac{1}{\gamma} \neq 0$$

Tout point G_1 , strictement intérieur au triangle ABC admet donc un unique point réciproque G_2 lui-même strictement intérieur au triangle ABC.

Notion utilisée : * barycentre

```
* Supposons \alpha = 0. Alors G_1 = Bar\{(B, \beta), (C, \gamma)\}, donc G_1 \in (BC).
              10)
                                       * Ce qui contrarie l'hypothèse G₁ ∉ (AB) ∪ (BC) ∪ (CA) .
                          Parconséquent \alpha \neq 0 ; de même \beta \neq 0 ; \gamma \neq 0 .
                                       * Supposons \beta + \gamma = 0 . On a donc \gamma = -\beta .
              2°)
                                                 Par définition du point G_1, \alpha \overline{G_1A} + \beta \overline{G_1B} - \beta \overline{G_1C} = \overline{O}, c'est à dire : \alpha \overline{G_1A} + \beta \overline{CB} = \overline{O}
                                                 α et β sont deux réels non nuls , donc GA et CB sont colinéaires . On a donc (GA) // (CB) .
                                                 Plus précisément (G₁A) ∩ (CB) = Ø puisque A ∉ (BC).
                                       * Ceci est impossible puisque (G,A) est une cévienne issue de A et donc sécante avec (BC)
voir page 88
                          On a donc \beta + \gamma \neq 0; de même \alpha + \beta \neq 0 et \alpha + \gamma \neq 0.
                          Puisque : \beta + \gamma \neq 0, le point A<sub>1</sub>, barycentre de { (B, \beta), (C, \gamma)} existe et : \beta \overline{A_1B} + \gamma \overline{A_1C} = \overline{O}
                                                                                                                                                                                                                             (1)
              3°)
                                       Par ailleurs , le théorème d'associativité barycentrique permet d'écrire :
                                       G_1 = Bar\{(A,\alpha),(B,\beta),(C,\gamma)\} = Bar\{(A,\alpha),(A_1,\beta+\gamma)\}. G_1 \in (AA_1) \quad \text{et} \quad A_1 \in (BC) \quad \text{donc} \quad A_1 \text{ est le pied de la cévienne } (AG_1).
                          Soit A_2 le pied de la cévienne isotomique de (AG_1). On a : \overline{A_1B} = -\overline{A_2C} et \overline{A_1C} = -\overline{A_2B} La relation (1) s'écrit alors : \overline{A_2C} + \gamma \overline{A_2B} = \overline{O}
voir page 89
                         La relation (1) s'écrit alors :  \text{ce qui démontre que : } A_2 = \text{Bar}\{(B,\gamma),(C,\beta)\} = \text{Bar}\{(B,\frac{1}{\beta}),(C,\frac{1}{\gamma})\} 
relations (a)
               4°)
                                        A_2 = Bar\{(B, \frac{1}{\beta}), (C, \frac{1}{\gamma})\}. Parconséquent (\frac{1}{\beta} + \frac{1}{\gamma})\overrightarrow{AA_2} = \frac{1}{\beta}\overrightarrow{AB} + \frac{1}{\gamma}\overrightarrow{AC}
voir figure 1
                                                                                               c'est à dire , puisque \frac{1}{\beta} + \frac{1}{\gamma} = -\frac{1}{\alpha} : -\frac{1}{\alpha}\overrightarrow{AA_2} = \frac{1}{\beta}\overrightarrow{AB} + \frac{1}{\gamma}\overrightarrow{AC}
                                                                                                                     De même , on démontre : -\frac{1}{\beta}\overrightarrow{BB_2} = \frac{1}{\alpha}\overrightarrow{BA} + \frac{1}{\gamma}\overrightarrow{BC}
                                        Les relations (2) et (3) permettent d'écrire : -\frac{1}{\alpha}\overrightarrow{AA_2} + \frac{1}{\beta}\overrightarrow{BB_2} = (\frac{1}{\beta} + \frac{1}{\alpha})\overrightarrow{AB} + \frac{1}{\gamma}(\overrightarrow{AC} + \overrightarrow{CB})
                                                                                                 c'est à dire : -\frac{1}{\alpha}\overrightarrow{AA_2} + \frac{1}{\beta}\overrightarrow{BB_2} = \overset{\bullet}{0} (puisque \frac{1}{\beta} + \frac{1}{\alpha} = -\frac{1}{\gamma})
                                                Les vecteurs \overline{AA_2} et \overline{BB_2} sont colinéaires, et donc : (AA_2) // (BB_2)
                                                                                                    De même , on démontre : (AA<sub>2</sub>) // (CC<sub>2</sub>)
                            On suppose : \frac{1}{\alpha} + \frac{1}{\beta} + \frac{1}{\gamma} \neq 0. Le point G_2, barycentre de \{(A, \frac{1}{\alpha}), (B, \frac{1}{\beta}), (C, \frac{1}{\gamma})\} existe.
               5°)
 voir figure 2
                                     Utilisons le théorème d'associativité barycentrique en associant les points B et C
                                              G_2 = Bar\{(A, \frac{1}{\alpha}), (A_2, \frac{1}{\beta} + \frac{1}{\gamma})\}\ donc : G_2 \in (AA_2) \text{ et } (AG_2) = (AA_2)
                                               \begin{array}{c} \text{La droite } (AG_2) \text{ est donc la cévienne isotomique de } (AG_1) \text{ .} \\ \text{De même ,} & \begin{cases} \text{La droite } (BG_2) \text{ est donc la cévienne isotomique de } (BG_1) \\ \text{La droite } (CG_2) \text{ est donc la cévienne isotomique de } (CG_1) \end{cases} 
                           Les céviennes isotomiques de (AG<sub>1</sub>), (BG<sub>1</sub>), (CG<sub>1</sub>) sont donc concourantes en G<sub>2</sub>
```

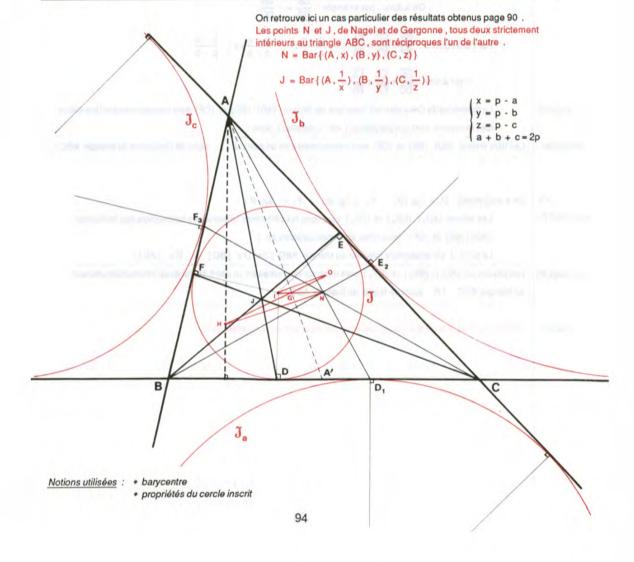
3eme partie : existence et définition des points de Gergonne et de Nagel .



Démontrons que (AD) et (BE) sont non parallèles . 1°) a) * Supposons (AD) // (BE) Le théorème de Thalès garantirait que : $\frac{\overline{DB}}{\overline{DC}} = \frac{\overline{AE}}{\overline{AC}}$ (B) Or on sait que $D \in]BC[$ et $E \in]AC[$. On a donc : $\frac{\overline{DB}}{\overline{DC}} < 0$ et $\frac{\overline{AE}}{\overline{AC}} > 0$ -* Ces inégalités sont incompatibles avec la relation (β) Les droites (AD) et (BE) sont donc sécantes . Démontrons que (AD), (BE) et (CF) sont concourantes . 1°) b) Rappelons : $\begin{cases} FA = EA = p - a \\ DB = FB = p - b \\ DC = EC = p - c \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} D \in \]BC[\\ E \in \]AC[\\ F \in \]AB[\end{cases}$ voir page 83 On a donc, par exemple: $\frac{\overline{DB}}{\overline{DC}} = -\frac{\overline{DB}}{\overline{DC}}$ $\mathsf{Parcons\'equent}: \frac{\overline{\mathsf{DB}}}{\overline{\mathsf{DC}}} \times \frac{\overline{\mathsf{EC}}}{\overline{\mathsf{EA}}} \times \frac{\overline{\mathsf{FA}}}{\overline{\mathsf{FB}}} = (-\frac{p-b}{p-c}) \times (-\frac{p-c}{p-a}) \times (-\frac{p-a}{p-b})$ c'est à dire : $\frac{\overline{DB}}{\overline{DC}} \times \frac{\overline{EC}}{\overline{EA}} \times \frac{\overline{FA}}{\overline{EB}} = -1$ Le théorème de Céva garantit donc que les droites (AD), (BE) et (CF) sont concourantes ou parallèles . voir page 23 Ces droites ne sont pas parallèles (voir ci-dessus) donc : Les trois droites (AD), (BE) et (CF) sont concourantes en un point J (J: point de Gergonne du triangle ABC) conclusion On a déjā établi : $D_1 = S_{A'}(D)$; $E_2 = S_{B'}(E)$; $F_3 = S_{C'}(F)$. voir page 80 Les droites (AD₁), (BE₂) et (CF₃) sont donc les céviennes isotomiques respectives des céviennes (AD), (BE) et (CF), lesquelles sont concourantes en J. Le point J est strictement intérieur au triangle ABC (car D ∈]BC[et E ∈]AC[) . voir page 90 Les céviennes (AD₁), (BE₂) et (CF₃) sont donc concourantes en un point N, lui aussi strictement intérieur au triangle ABC . (N: point de Nagel du triangle ABC) . Les points N et J sont donc points réciproques relativement au triangle ABC conclusion

4eme partie : propriétés des points de Gergonne et de Nagel

```
Soit \{ * J \text{ le cercle inscrit dans un triangle ABC} : \\ * J_a, J_b, J_c \text{ les cercles exinscrits du triangle ABC} . \\ \text{Soit } \{ * D, E, F \text{ les points de contact respectifs de J avec les droites (BC), (CA), (AB)} . \\ * D_1, E_2, F_3 \text{ les points de contact respectifs de J}_a \text{ avec (BC), J}_b \text{ avec (CA), J}_c \text{ avec (AB)} . \\ \text{On pose : AF = x : BD = y : CE = z} . \\ \text{1°) Déterminer a) le barycentre J de } \{ (A, yz), (B, xz), (C, xy) \} . \\ \text{b) le barycentre N de } \{ (A, x), (B, y), (C, z) \} . \\ \text{Démontrer ainsi que : } \{ \text{les droites (AD), (BE), (CF) sont concourantes .} \\ \text{les droites (AD_1), (BE_2), (CF_3) sont concourantes .} \\ \text{les droites (AD_1), (BE_2), (CF_3) sont concourante de } \{ A, B, C \} . \\ \text{H est l'orthocentre du triangle ABC .} \\ \text{O est le centre du cercle inscrit } J . \\ \text{I est le centre du cercle inscrit } J . \\ \text{I est le centre du cercle inscrit } J . \\ \text{I est le centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{I est le centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J . \\ \text{Note the centre du cercle inscrit } J
```



1°) a) voir page 82 Les réels x , y , z sont strictement positifs . Rappelons que : CD = CE = z .

On sait que : Bar { (B, xz), (C, xy) } = Bar { (B, z), (C, y) } .

Or $D \in]BC[$, donc : $Bar\{(B,CD),(C,BD)\} = D$.

Utilisons le théorème d'associativité barycentrique en associant les points B et C .

 $J = Bar\{(A, yz), (B, xz), (C, xy)\}\ donc\ J = Bar\{(A, yz), (D, xz + xy)\}.$

Donc $J \in (AD)$. De façon plus précise : $J \in]AD[$ car yz > 0 et xz + xy > 0.

De même , on prouve : $J \in]BE[$ et $J \in]CF[$, ce qui démontre que :

Les trois droites (AD), (BE), (CF) sont concourantes. Leur point de concours J, qui est le point de Gergonne du triangle ABC, est le barycentre de { (A, yz), (B, xz), (C, xy)}.

1°) b)

Rappelons que : $CD_1 = BD = y$ et $BD_1 = CD = z$.

On a alors : $Bar\{(B,y),(C,z)\} = Bar\{(B,CD_1),(C,BD_1)\}$.

Or $D_1 \in]BC[, donc : Bar\{(B, CD_1), (C, BD_1)\} = D_1.$

Utilisons le théorème d'associativité barycentrique en associant les points B et C .

 $N = Bar\{(A, x), (B, y), (C, z)\}\ donc\ N = Bar\{(A, x), (D_1, y + z)\}$

Donc $N \in (AD_1)$. De façon plus précise : $N \in]AD_1[$ puisque x > 0 et y + z > 0

De même , on prouve : $N \in \]BE_2[$ et $N \in \]CF_3[$, ce qui démontre que :

Les trois droites (AD_1) , (BE_2) , (CF_3) sont concourantes. Leur point de concours N, qui est le point de Nagel du triangle ABC, est le barycentre de $\{(A,x),(B,y),(C,z)\}$.

2°) voir page 76 Rappelons que : $\left\{ \begin{array}{l} \text{le centre I du cercle J inscrit dans le triangle ABC est Bar} \left\{ (A,a), (B,b), (C,c) \right\}. \\ a = y + z \; ; \; b = z + x \; ; \; c = x + y \; ; \; a + b + c = 2(x + y + z). \end{array} \right.$

On a alors: $\overrightarrow{GI} = \frac{1}{a+b+c} (a\overrightarrow{GA} + b\overrightarrow{GB} + c\overrightarrow{GC})$

c'est à dire :
$$\overrightarrow{GI} = \frac{1}{2(x+y+z)}[(y+z)\overrightarrow{GA} + (x+z)\overrightarrow{GB} + (x+y)\overrightarrow{GC}]$$
 (1)

Par ailleurs, $N = Bar\{(A,x),(B,y),(C,z)\}$.

Donc:
$$\overrightarrow{GN} = \frac{1}{x + y + z} [x \overrightarrow{GA} + y \overrightarrow{GB} + z \overrightarrow{GC}]$$
 (2)

Additionnons membre à membre les relations (1) et (2) : $2\overrightarrow{GI} + \overrightarrow{GN} = \frac{x + y + z}{x + y + z} (\overrightarrow{GA} + \overrightarrow{GB} + \overrightarrow{GC})$

Or G est isobarycentre de { A, B, C }, donc: $\overrightarrow{GA} + \overrightarrow{GB} + \overrightarrow{GC} = \overrightarrow{O}$

Finalement, on a prouvé:
$$2\overline{GI} + \overline{GN} = \overline{O}$$
 (3)

. Les points G, I, N sont donc alignés .

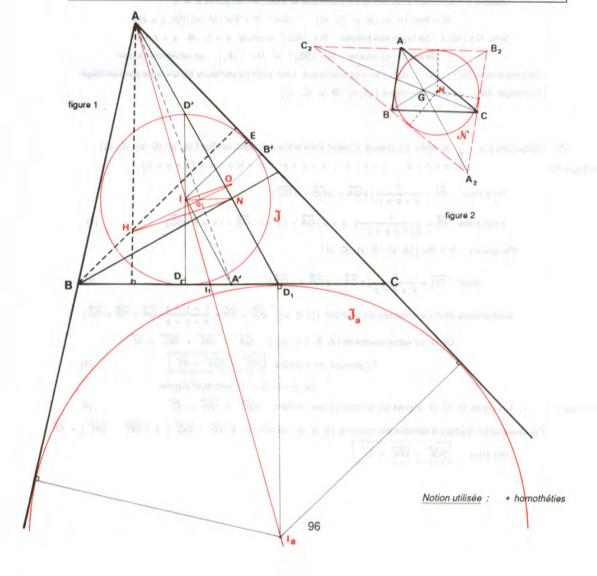
voir page 8

Les points O, G, H, alignés sur la droite d'Euler vérifient : 2GO + GH = O

Par soustraction membre à membre des relations (3) et (4), on obtient : 2 (GI - GO) + (GN - GH) = O

c'est à dire : $2\overrightarrow{OI} + \overrightarrow{HN} = \overrightarrow{O}$

5eme partie : propriétés du point de Nagel (démontrées à l'aide des homothéties)



Les points A, I, Ia sont alignés. Leurs projetés orthogonaux respectifs A, E, E, sur (AC) vérifient donc : 1°) a) $\frac{\overline{AE}}{\overline{AE_1}} = \frac{\overline{AI}}{\overline{AI_a}} \text{. Posons } k = \frac{\overline{AI}}{\overline{AI_a}} \text{; alors } \overrightarrow{AI} = k \overrightarrow{AI_a} \text{ et } \overrightarrow{AE} = k \overrightarrow{AE_1}$ voir figure 1 L'homothétie h, de centre A, de rapport k, transforme alors I_a en I, et E_1 en E. Donc h transforme le cercle J_a (de centre I_a , contenant E_1) en le cercle J (de centre I, contenant E). Soit r_a et r les rayons respectifs de J_a et J. Remarquons que : $\frac{\overline{Al}}{\overline{Al_a}} > 0$, donc k > 0 ; $r = |k| r_a$ donc : $k = \frac{r}{r_a}$ Les points I₁, I, I_a sont alignés. Leurs projetés orthogonaux respectifs I₁, D, D₁ sur (BC) vérifient donc : $\frac{\overline{I_1D}}{\overline{I_1D_1}} = \frac{\overline{I_1I}}{\overline{I_1I_a}} \text{. Posons } k' = \frac{\overline{I_1I}}{\overline{I_1I_a}} \text{ ; alors } \overline{I_1I} = k' \overline{I_1I_a} \text{ et } \overline{I_1D} = k' \overline{I_1D_1}$ L'homothétie h', de centre I,, de rapport k', transforme alors Ia en I, et D, en D. Donc h' transforme le cercle J_a (de centre I_a , contenant D_1) en le cercle J (de centre I, contenant D). Remarquons que : $\frac{\overline{l_1 l_a}}{\overline{l_1 l_a}} < 0$, donc k' < 0 ; $r = |k'| r_a$ donc k' = $-\frac{r}{r_a}$. L'homothétie h' transforme I_a en I et D_1 en D . Donc : $\overrightarrow{ID} = -\frac{r}{r_0}\overrightarrow{IaD_1}$ (1) 2°) a) L'homothétie h transforme le cercle Ja en le cercle J laisse globalement invariante la droite (AN) qui contient le centre A de h . $D_1 \in (AN) \cap J_a$ donc : $h(D_1) \in (AN) \cap J$. Notons $D' = h(D_1)$. L'homothétie h transforme I_a en I et D_1 en D'. Donc : $\overrightarrow{ID'} = \frac{r}{r_0} \overrightarrow{I_0D_1}$ (2)Des relations (1) et (2), on déduit : $\overline{\text{ID}}^{+} = -\overline{\text{ID}}^{-}$. D' est donc diamétralement opposé de D sur J . Le point D', diamétralement opposé de D sur le cercle J, appartient à la droite (AN). conclusion Rappelons que : A' = m(D,D₁) donc : $\overline{IA'} = \frac{1}{2}\overline{D'D_1}$ (3) 2°) b) voir page 80 En outre: I = m(D, D'). La droite (AN), qui est la droite (D'D,), est donc parallèle à (IA'). L'isobarycentre G de $\{A, B, C\}$ vérifie : $\overline{GA} = -2\overline{GA}$ 3°) a) Considérons l'homothétie \Re , de centre G , de rapport (-2) . On a : \Re (A') = A . voir page 13 Par \$2, l'image de (A'I) est une droite contenant A et parallèle à (A'I). Or on sait que : (AN) // (A'I) . On en déduit : \Re ((A'I)) = (AN) . De même, on établit que : $\Re((B'I)) = (BN)$ où B' = m(A, C). Or $l \in (A'l) \cap (B'l)$. Donc $\Re(l) \in (AN) \cap (BN)$, d'où $\Re(l) = N$. On en déduit : Rappelons qu'on a : GH = - 2GO (voir cercle d'Euler, page 13) 3°) b) (4) Les relations (3) et (4) permettent d'écrire ; Puisque I est centre du cercle J inscrit dans le triangle ABC, alors le point N, qui est 🕱 (I), est centre du voir figure 2 cercle $\mathcal N$ inscrit dans le triangle " antimédian " $A_2B_2C_2$ du triangle ABC , où $A_2=\mathcal R$ (A) , $B_2=\mathcal R$ (B) , $C_2=\mathcal R$ (C) .

Relations métriques dans un triangle .

 $\frac{\text{Notations}}{\widehat{A},\widehat{B},\widehat{C}} \underbrace{ \begin{array}{l} a = BC \\ \widehat{A},\widehat{B},\widehat{C} \end{array}; \ b = CA \ ; \ c = AB \ . \\ \widehat{A},\widehat{B},\widehat{C} \text{ sont les réels appartenant à } \underbrace{ \begin{array}{l} 0 \\ \pi \end{array}, \pi \text{ [, mesures respectives, en radians de } \widehat{BAC} \text{], } \widehat{[CBA], } \widehat{[ACB]} \\ \text{mais les notations sin\widehat{A}, cos\widehat{A} seront remplacées par sinA, cosA . } \\ A \end{aligned} }$

Formule d'Al Kaschi : a² = b² + c² - 2 b c.cosA.

1°)
$$BC^{2} = (\overline{AC} - \overline{AB})^{2}$$

$$BC^{2} = AC^{2} + AB^{2} - 2\overline{AC} \cdot \overline{AB}$$

$$BC^{2} = AC^{2} + AB^{2} - 2AC \times AB \times \cos A$$
(1)

$$\begin{bmatrix} a^2 &=& b^2 + c^2 - 2 \, b \, c. cos A \end{bmatrix}$$
Deux autres relations se déduisent de (f) par "permutation circulaire", c'est à dire en remplaçant a par b ,

b par c, c par a, ainsi que A par B, B par C et C par A.

On obtient ainsi: $b^2 = c^2 + a^2 - 2c$ a.cosB et $c^2 = a^2 + b^2 - 2a$ b.cosC

Remarquons la relation, déduite de (1):
$$\overline{AB^*}, \overline{AC^*} = \frac{1}{2} (AB^2 + AC^2 - BC^2)$$
 (2)

Propriété de Pythagore .

La relation (2) prouve que : \overrightarrow{AB} . \overrightarrow{AC} est nul si , et seulement si : $\overrightarrow{AB^2}$ + $\overrightarrow{AC^2}$ = $\overrightarrow{BC^2}$, ce que nous énonçons : le triangle ABC est rectangle en A si , et seulement si : $\overrightarrow{a^2}$ + $\overrightarrow{b^2}$ = $\overrightarrow{c^2}$

II Inégalités triangulaires .

2°)

10)

10)

De la formule d'Al Kaschi , on déduit :
$$\cos \hat{A} = \frac{b^2 + c^2 - a^2}{2bc}$$
 (3)

La donnée des longueurs des trois côtés d'un triangle ABC permet de déterminer les mesures de ses trois angles .

2°) Puisque
$$\widehat{A} \in]0, \pi[$$
, on a: -1 < cos A < +1, d'où: -1 < $\frac{b^2 + c^2 - a^2}{2b}$ < +1

On déduit alors (puisque bc > 0) :
$$-2bc < b^2 + c^2 - a^2 < 2bc \\ b^2 + c^2 - 2bc < a^2 < b^2 + c^2 + 2bc$$

$$(b-c)^2 < a^2 < (b+c)^2$$
 d'où les inégalités dites triangulaires :
$$|b-c| < a < |b+c|$$
 (4)

Dans tout triangle, la longueur d'un quelconque côté est inférieure strictement à la somme des longueurs des deux autres côtés et supérieure strictement à la valeur absolue de la différence des longueurs de ces deux autres côtés.

Formules de la médiane . (On note A' le milieu de (B,C) et A, le projeté orthogonal de A sur (BC))

$$AB^{2} + AC^{2} = (\overline{AA'} + \overline{A'B})^{2} + (\overline{AA'} + \overline{A'C})^{2}$$

$$AB^{2} + AC^{2} = 2AA'^{2} + A'B^{2} + A'C^{2} + 2\overline{AA'}. (\overline{A'B} + \overline{A'C})$$
or $A'B = A'C = \frac{1}{2}BC$ et $\overline{A'B} + \overline{A'C} = \overline{O}$

$$AB^{2} + AC^{2} = 2AA'^{2} + \frac{1}{2}BC^{2}$$
En posant $m_{A} = AA'$, on obtient:
$$b^{2} + c^{2} = 2m_{A}^{2} + \frac{1}{2}a^{2}$$
(5)

3°) Conséquences

1°)

* La propriété de Pythagore et la formule (5) permettent d'énoncer : le triangle ABC est rectangle en A si , et seulement si : $2m_A^2 + \frac{1}{2}a^2 = a^2$ c'est à dire : $m_A^2 = \frac{1}{4}a^2$, ou encore : $m_A = \frac{1}{2}a$, donc : le triangle ABC est rectangle en A si , et seulement si le cercle de diamètre [BC] contient le sommet A .



* De la formule (6) , on déduit l'équivalence : ($AB = AC \iff A' = A_1$) . Donc : le triangle ABC est isocèle de sommet A si , et seulement si sa médiane issue de A est aussi la hauteur issue de A .



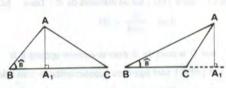
(7)

IV Relations liant a, b, c, sinÂ, sinB, sinĈ, S, R

S: aire du triangle ABC

R : rayon du cercle C circonscrit au triangle ABC

formule: $\frac{a}{\sin A} = \frac{b}{\sin B} = \frac{c}{\sin C} = \frac{abc}{2S}$



A₁=B C

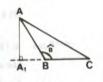


figure 1

figure 3

figure 4

$$S = \frac{1}{2}BCx AA_1$$
 et $\frac{AA_1}{BA} = \sin\widehat{ABA_1}$ et $\widehat{ABA_1} \in]0, \frac{\pi}{2}[$

Dans le cas des figures 1, 2, 3 on a : $\widehat{ABA}_1 = \widehat{ABC}$ Dans le cas de la figure 4, on a : $\widehat{ABA}_1 = \widehat{ABC}$ Dans tous les cas, on a : $\widehat{sinABA}_1 = \widehat{sinABC}$

On a alors : $\frac{AA_1}{BA} = \sin\widehat{ABC}$, d'où $AA_1 = AB.\sin\widehat{B}$ On trouve ainsi : $S = \frac{1}{2}BCx ABx \sin\widehat{B}$, c'est à dire : $S = \frac{1}{2}ac\sin\widehat{B}$

En attribuant le rôle joué par B aux sommets C et A, on trouve $\begin{cases} S = \frac{1}{2}b \text{ a sin}\widehat{C} \\ S = \frac{1}{2}c b \sin \widehat{A} \end{cases}$

Il en résulte : 2S = bcsin = casinB = absinĈ

En divisant abc par 2S, on trouve alors:
$$\frac{abc}{2S} = \frac{a}{\sin A} = \frac{b}{\sin B} = \frac{c}{\sin C}$$
 (8)

conséquence

On a donc :
$$\frac{b}{\sin B} \times \frac{c}{\sin C} = \frac{a^2}{\sin^2 A}$$
, d'où : $bc = \frac{a^2}{\sin^2 A} \times \sin B \times \sin C$

Puisque S = $\frac{1}{2}$ b.c.sinÂ, on déduit ainsi : S = $\frac{a^2}{2}$ x $\frac{\sin B. \sin C}{\sin A}$

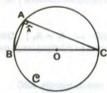
Or
$$\widehat{A} + \widehat{B} + \widehat{C} = \pi$$
, donc $\sin \widehat{A} = \sin (\widehat{B} + \widehat{C})$ d'où : $S = \frac{a^2}{2} \times \frac{\sin B \cdot \sin C}{\sin (B + C)}$ (9)

remarque

Les relations du type (7) permettent de calculer l'aire S du triangle si on connait les longueurs de deux de ses côtés et la mesure de l'angle " compris " entre ces deux côtés .

Les relations du type (9) donnent S connaissant la longueur d'un des côtés et les mesures de ses deux angles "adjacents" à ce côté.

R: rayon du cercle C circonscrit au triangle ABC



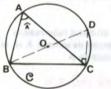


figure 6

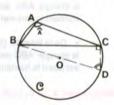


figure 7

1er cas: si [BAC] est droit (figure 5), alors [BC] est un diamètre de C. Donc : BC = 2R. d'où : $\frac{a}{\sin A} = 2R$

: si [BAC] n'est pas droit, soit D le point de C diamétralement opposé à B. BD = 2R.

Les angles inscrits [BAC] et [BDC] sont égaux ou supplémentaires ; on a donc :

$$\widehat{A} = \widehat{BDC}$$
 (figure 6) ou $\widehat{A} = \pi - \widehat{BDC}$ (figure 7); d'où sinA = sin \widehat{BDC}

Le triangle BCD est rectangle en C , donc ; $sinBDC = \frac{BC}{BD}$, d'où $sinA = \frac{a}{2R}$

On obtient encore : $\frac{a}{\sin A} = 2R$

Le rôle précédemment joué par le point A peut être attribué à B ou à C . D'où les relations :

$$\frac{a}{\sin A} = \frac{b}{\sin B} = \frac{c}{\sin C} = 2R$$
(10)

Des relations (8) et (10), on déduit alors la relation : abc = 4RS 3°)

Formule de Héron : $S = \sqrt{p(p-a)(p-b)(p-c)}$ V

(Héron d'Alexandrie : 2^{eme} siècle avant J.C)
p: demi-périmètre du triangle ABC
a + b + c = 2p

(e)

1°) On a :
$$\cos \hat{A} = \frac{b^2 + c^2 - a^2}{2bc}$$
 (voir (3)) et $\sin \hat{A} = \frac{2S}{bc}$ (voir (7))

La relation
$$\cos^2 A + \sin^2 A = 1$$
 s"écrit alors : $(\frac{b^2 + c^2 - a^2}{2bc})^2 + \frac{4S^2}{b^2c^2} = 1$

 $16S^2 = 4b^2c^2 - (b^2 + c^2 - a^2)^2$ On obtient ainsi:

$$16S^{2} = (2bc + b^{2} + c^{2} - a^{2})x(2bc - b^{2} - c^{2} + a^{2})$$

$$16S^{2} = [(b + c)^{2} - a^{2}]x[a^{2} - (b - c)^{2}]$$

$$16S^{2} = (b + c + a)(b + c - a)(a + b - c)(a - b + c)$$

Les réels a, b, c vérifient les inégalités triangulaires : a < b + c; b < a + c; c < b + a.

Le second membre de l'égalité (e) est un réel positif .

En outre : b + c - a = (b + c + a) - 2a donc b + c - a = 2(p - a)

De la relation (e), on déduit alors : $4S = \sqrt{2p.2(p-a).2(p-c).2(p-b)}$ d'où : $S = \sqrt{p(p-a)(p-b)(p-c)}$

L'aire d'un triangle peut ainsi être calculée grâce à la connaissance des longueurs de ses trois côtés

Soit r le rayon du cercle J inscrit dans le triangle ABC. On a établi : S = p.r (voir 3°) page 77)

On a donc :
$$r = \sqrt{\frac{(p-a)(p-b)(p-c)}{p}}$$

Une caractérisation du triangle isocèle Pour tout triangle ABC, on a : $b^2 - c^2 = a(b \cos \widehat{C} - c \cos \widehat{B})$ (a) en effet : $(b^2 = a^2 + c^2 - 2a c cos \widehat{B})$ $c^2 = a^2 + b^2 - 2ab\cos \hat{C}$ d'où , par différence membre à membre : $b^2 - c^2 = c^2 - b^2 - 2a (c \cos \hat{B} - b \cos \hat{C})$ On obtient : $2(b^2 - c^2) = 2a(b\cos\widehat{C} - c\cos\widehat{B})$ d'où la relation (α) De la relation (lpha) , on déduit une caractérisation bien connue d'un triangle isocèle :2°) (b = c) équivaut à : $(\widehat{B} = \widehat{C})$ * si on suppose b = c, de la relation (α), on déduit : $0 = ab(\cos \widehat{C} - \cos \widehat{B})$ En effet d'où $\cos \widehat{B} = \cos \widehat{C}$ Puisque $\widehat{B} \in [0, \pi[$ et $\widehat{C} \in [0, \pi[$, on a donc : $\widehat{B} = \widehat{C}$ * si on suppose $\widehat{B} = \widehat{C}$, alors $\cos \widehat{B} = \cos \widehat{C}$ Réciproquement La relation (α) s'écrit : $b^2 - c^2 = a(b - c)\cos \hat{B}$ On obtient : $(b - c)[b + c - a\cos \hat{B}] = 0$ - 1 < cosB < + 1 donc b + c - a < b + c - a cosB < b + c + a mais on a : a < b + c (inégalité triangulaire) donc : 0 < b + c - a On déduit alors : $b + c - a \cos \hat{B} > 0$; (β) implique donc : b - c = 0. On a ainsi prouvé que : si $\widehat{B} = \widehat{C}$ alors b = c. Dans tout triangle ABC, on a : $GA^2 + GB^2 + GC^2 = \frac{1}{3}(a^2 + b^2 + c^2)$ G : isobarycentre de { A, B, C} . VII On a : AG = $\frac{2}{3}$ AA'; BG = $\frac{2}{3}$ BB'; CG = $\frac{2}{3}$ CC' En posant : AA' = mA ; BB' = mB ; CC' = mC , on a : $AG^2 + BG^2 + CG^2 = \frac{4}{9}(m_A^2 + m_B^2 + m_C^2)$ Or: $2m_A^2 = b^2 + c^2 - \frac{1}{2}a^2$ (formule de la médiane, voir page 98) $d'où:AG^{2}+BG^{2}+CG^{2}=\frac{1}{9}\Big[\left(2b^{2}+2c^{2}-a^{2}\right)+\left(2c^{2}+2a^{2}-b^{2}\right)+\left(2a^{2}+2b^{2}-c^{2}\right)\Big]$ On trouve : $AG^2 + BG^2 + CG^2 = \frac{1}{3}(a^2 + b^2 + c^2)$ Exercice: démontrer que, pour tout point M du plan du triangle ABC, on a : $MA^2 + MB^2 + MC^2 = 3MG^2 + GA^2 + GB^2 + GC^2$ En déduire que : la somme MA² + MB² + MC² est minimale si , et seulement si : (M = G) . $\overline{MA}^2 + \overline{MB}^2 + \overline{MC}^2 = (\overline{MG}^2 + \overline{GA}^2)^2 + (\overline{MG}^2 + \overline{GB}^2)^2 + (\overline{MG}^2 + \overline{GC}^2)^2$ $MA^2 + MB^2 + MC^2 = 3MG^2 + GA^2 + GB^2 + GC^2 + 2\overline{MG} \cdot (\overline{GA}^2 + \overline{GB}^2 + \overline{GC}^2)$ Or $\overrightarrow{GA} + \overrightarrow{GB} + \overrightarrow{GC} = \overrightarrow{O}$ puisque $G = Bar \{(A,1), (B,1), (C,1)\}$ $MA^2 + MB^2 + MC^2 = 3MG^2 + GA^2 + GB^2 + GC^2$. Le deuxième membre est une somme de réels positifs . Cette somme est minimale si , et seulement si MG = 0, c'està dire (M = G).

Relations trigonométriques dans un triangle ABC .

Notations : a = BC; b = CA; c = AB; a + b + c = 2p $\widehat{A}, \widehat{B}, \widehat{C} \text{ sont les réels appartenant à } 0, \pi [, \text{ mesures respectives, en radians, des angles } [\widehat{BAC}], [\widehat{CBA}], [\widehat{ACB}], \text{ mais on écrira sinA au lieu de sinÂ}.$

S désigne l'aire du triangle ABC et R le rayon de son cercle circonscrit .

1°) Démontrer que, pour tout triangle ABC, on a :

a)
$$sin2A + sin2B + sin2C = 4.sinA.sinB.sinC$$
 (f₁)

b)
$$\sin A + \sin B + \sin C = 4 \cdot \cos \frac{A}{2} \cos \frac{B}{2} \cos \frac{C}{2}$$
 (f₂)

c)
$$sinA + sinB + sinC = \frac{p}{R}$$
 (f₃)

d)
$$\sin A \times \sin B \times \sin C = \frac{S}{2 R^2}$$
 (f₄)

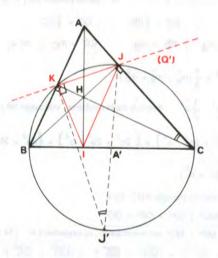
e)
$$a \cos A + b \cos B + c \cos C = \frac{abc}{2B^2} = \frac{8S^2}{abc} = \frac{2S}{R}$$
 (f₅)

 f) Dans le cas où les trois angles du triangle ABC sont aigus, interpréter la somme a cosA + b cosB + c cosC en calculant le périmètre du triangle orthique du triangle ABC.

2°) Démontrer que , si le triangle ABC n'est pas rectangle , on a :

tanA + tanB + tanC = tanA×tanB×tanC

(f₆)



Si les trois angles du triangle ABC sont aigus, alors :

JK = a cosA KI = b cosB

IJ = c cosC

Notions utilisées : * formules de trigonométrie : $sinp + sinq = 2 sin \frac{p+q}{2} cos \frac{p-q}{2}$

$$cosp + cosq = 2cos \frac{p+q}{2}cos \frac{p-q}{2}$$

$$\tan (\alpha + \beta) = \frac{\tan \alpha + \tan \beta}{1 - \tan \alpha \cdot \tan \beta}$$

1°) a) $(\sin 2A + \sin 2B) + \sin 2C = 2 \sin(A + B) \cos(A - B) + 2 \sin C \cos C \\ \widehat{A} + \widehat{B} + \widehat{C} = \pi \quad \text{donc} : \sin(A + B) = \sin C \quad \text{et } \cos C = \cos(\pi - \widehat{A} - \widehat{B}) \\ \sin 2A + \sin 2B + \sin 2C = 2 \sin C [\cos(A - B) + \cos(\pi - A - B)] \\ \sin 2A + \sin 2B + \sin 2C = 4 \sin C \cos(\frac{\pi}{2} - B) \cos(A - \frac{\pi}{2}) \quad \text{d'où} : \sin 2A + \sin 2B + \sin 2C = 4 \sin C \sin B \sin A } (f_1) \\ \text{On en déduit alors} : \sin 2A + \sin 2B + \sin 2C > 0 .$

```
\sin A + \sin B + \sin C = 2\sin \frac{A+B}{2}\cos \frac{A-B}{2} + 2\sin \frac{C}{2}\cos \frac{C}{2}
                 \sin A + \sin B + \sin C = 2 \sin (\frac{\pi}{2} - \frac{C}{2}) \cos \frac{A - B}{2} + 2 \sin \frac{\pi - (A + B)}{2} \cos \frac{C}{2}
                 \sin A + \sin B + \sin C = 2\cos\frac{C}{2}\left(\cos\frac{A-B}{2} + \cos\frac{A+B}{2}\right)
                 \sin A + \sin B + \sin C = 4\cos\frac{C}{2}\cos\frac{B}{2}\cos\frac{A}{2}
                                                                                                                                                   (f2)
                         \frac{\hat{A}}{2}, \frac{\hat{B}}{2}, \frac{\hat{C}}{2} appartiennent à ] 0, \frac{\pi}{2}[ . Donc sinA + sinB + sinC > 0
                 Rappelons que : \frac{2S}{abc} = \frac{1}{2R} = \frac{\sin A}{a} = \frac{\sin B}{b} = \frac{\sin C}{c}.

d'où , en posant a + b + c = 2p , sinA + sinB + sinC = \frac{a}{2R} + \frac{b}{2R} + \frac{c}{2R} = \frac{p}{R}
                                                                                                                                                    (f_3)
                 On a aussi : sinA \times sinB \times sinC = \frac{abc}{8R^3} . Or abc = 4RS . D'où : sinA \times sinB \times sinC = \frac{abc}{8R^3}
                                                                                                                                                    (f4)
       1°) d)
                a = 2R sinA donc a cosA = 2R sinA cosA, c'est à dire : a cosA = R sin2A.
                                                                        De même : b cosB = R sin2B et c cosC = R sin2C
                         Par conséquent a cosA + b cosB + c cosC = R (sin2A + sin2B + sin2C)
                         Utilisons (f<sub>1</sub>): a cosA + b cosB + c cosC = 4R sinA × sinB × sinC
                         Or sinA sinB sinC = \frac{abc}{8R^3} donc : acosA + bcosB + ccosC = \frac{abc}{2R^2}
                                                                                                                                                     (f_5)
                         Soit, puisque abc = 4RS : |a\cos A + b\cos B + c\cos C| = \frac{2S}{R} = \frac{8S^2}{abc}
                 Supposons que \widehat{A}, \widehat{B}, \widehat{C} appartiennent à ]0,\frac{\pi}{2}[ .On a : a\cos\widehat{A}>0 ; b\cos\widehat{B}>0 ; c\cos\widehat{C}>0
       1º) f)
                           Soit J et K les projetés orthogonaux respectifs de B sur (AC) et de C sur (AB)
                           On a déjà établi que : J ∈ ] AC[ et K ∈ ] AB[, donc JCK = ACK et BAC = KAC
voir page 28
                  Démontrons que : JK = acosA
                           Considérons le point J' diamétralement opposé de J sur le cercle C, de diamètre [BC] qui contient J et K.
                           Le triangle JKJ' est alors rectangle en K . On a alors :
                                                JK = JJ' sinJJ'K et JJ' = BC = a , d'où JK = a sinJJ'K
                           Les angles JJ'K et JCK sont inscrits dans un même cercle C, et interceptent deux arcs de mêmes
                           extrêmités J et K. Ils sont donc égaux ou supplémentaires, d'où : sinJJ'K = sinJCK
                           Dans le triangle rectangle ACK, on a : \widehat{ACK} = \frac{\pi}{2} - \widehat{KAC} d'où : \widehat{JCK} = \frac{\pi}{2} - \widehat{BAC}
                           On trouve alors : JK = a \sin(\frac{\pi}{2} - \widehat{A}) d'où : JK = a \cos \widehat{A}
                  On a établi , par une autre méthode , que le périmètre du triangle IJK est \frac{8S^2}{abc}. On trouve ainsi une interprétation
voir page 30
                  de (fs) dans le cas où les trois angles du triangle ABC sont aigus
                   Supposons le triangle ABC non rectangle . Alors tanA, tanB, tanC sont définis .
         2°)
                           D'autre\ part\ :\ tan\ (B\ +\ C)\ =\ \frac{tanB\ +\ tanC}{1\ -\ tanB\ tanC}\ \ .\ \ On\ a\ donc\ :\ -\ tanA\ =\ \frac{tanB\ +\ tanC}{1\ -\ tanB\ tanC}\quad d'où\ :
                          - tanA (1 - tanB tanC) = tanB + tanC, c'est à dire : tanA tanB tanC = tanA + tanB + tanC
                                                                                                                                                      (f6).
```

Cercles exinscrits, cercle inscrit, cercle circonscrit: relations métriques .

1ere partie : relations liant les longueurs des côtés d'un triangle et les rayons des cercles exinscrits , du cercle inscrit et du cercle circonscrit .

Notations : [

a = BC; b = CA; c = AB; a + b + c = 2p.

S désigne l'aire du triangle ABC et R le rayon de son cercle C circonscrit.

 r_a , r_b , r_c sont les rayons respectifs des cercles exinscrits $\, J_a$, $\, J_b$, $\, J_c$, r désigne le rayon du cercle $\, J_c$ inscrit dans le triangle ABC.

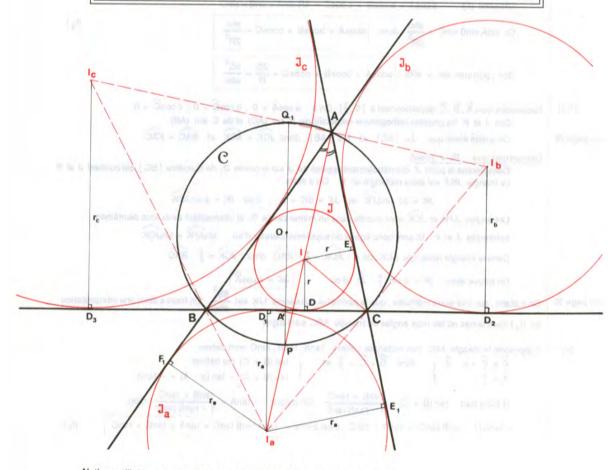
Etablir les relations suivantes :

1°)
$$S = (p - a) r_a$$
; $S = (p - b) r_b$; $S = (p - c) r_c$; $S = p.r$; $S = \sqrt{r.r_a.r_b.r_c}$

2°)
$$2Rr_a = \frac{abc}{b+c-a}$$
; $2Rr_b = \frac{abc}{c+a-b}$; $2Rr_c = \frac{abc}{a+b-c}$

3°)
$$\frac{1}{r_a} + \frac{1}{r_b} + \frac{1}{r_c} = \frac{1}{r}$$
 et $r_b r_c + r_c r_a + r_a r_b = p^2$

$$4^{\circ}$$
) $r_a + r_b + r_c = r + 4R$.



Notions utilisées : * propriétés des cercles inscrit et exinscrits d'un triangle

```
Le point I_a appartient au secteur [\widehat{BAC}] et au demi-plan de frontière (BC) ne contenant pas A. On peut alors écrire : aire (ABI_a) + aire (ACI_a) = aire (BCI_a) + aire (ABC).
                       voir 3°)
    page 69
voir
                                  Rappelons que : S = \sqrt{p.(p-a).(p-b).(p-c)}. On trouve ainsi : S^2.r_a.r_b.r_{c'}r = S^4, d'où : S = \sqrt{r_a.r_b.r_{c'}r}
   page100
                        Rappelons aussi : S = \frac{abc}{4R} , donc : \frac{abc}{4R} = \frac{(b+c-a).r_a}{2} d'où : 2R.r_a = \frac{abc}{b+c-a}
            2°)
                       Des relations établies au 1°), on déduit : \frac{1}{r_a} + \frac{1}{r_b} + \frac{1}{r_c} = \frac{p-a}{S} + \frac{p-b}{S} + \frac{p-c}{S}
             3°)
                                    or: \frac{3 \cdot p - (a + b + c)}{S} = \frac{p}{S} = \frac{1}{r} d'où: \frac{1}{r_a} + \frac{1}{r_b} + \frac{1}{r_c} = \frac{1}{r}
Multiplions les deux membres de (e) par r_a \cdot r_b \cdot r_c, et remarquons que: r_a \cdot r_b \cdot r_c = \frac{S^2}{r}
                                                                                                                                                                                                                    (e)
                                    On trouve: r_b \cdot r_c + r_c \cdot r_a + r_a \cdot r_b = \frac{S^2}{r}. Mais \frac{S}{r} = p. On obtient donc: r_b \cdot r_c + r_c \cdot r_a + r_a \cdot r_b = p^2.
                       La médiatrice de (B, C) coupe le cercle C circonscrit au triangle ABC en deux points dont l'un, P1, appartient à
                        la bissectrice (AI) de [BAC] et dont l'autre, Q1, appartient à la bissectrice extérieure (IbIc) de [BAC].
                                    [P<sub>1</sub>Q<sub>1</sub>] est un diamètre de C, donc : P<sub>1</sub>Q<sub>1</sub> = 2.R
                                     Soit A' = m(B,C). Alors A' \in [P_1Q_1], donc : P_1Q_1 = P_1A' + A'Q_1
                                                                                                                                                                                                                      (1)
voir page 80
                        Calculons A'P, à l'aide de r et de ra
                                       \text{Rappelons que :} \left\{ \begin{array}{l} P_1 = m(I_a, I) \\ A' = m(D_1, D) \end{array} \right. \text{ Ecrivons :} \left\{ \begin{array}{l} \overrightarrow{A'P_1} = \overrightarrow{A'D_1} + \overrightarrow{D_1I_a} + \overrightarrow{I_aP_1} \\ \overrightarrow{A'P_1} = \overrightarrow{A'D} + \overrightarrow{DI} + \overrightarrow{IP_1} \end{array} \right. 
                                     On a \overrightarrow{A'D_1} + \overrightarrow{A'D} = \overrightarrow{O} et \overrightarrow{I_aP_1} + \overrightarrow{IP} = \overrightarrow{O} d'où : 2.\overrightarrow{A'P_1} = \overrightarrow{O} + \overrightarrow{D_1I_a} + \overrightarrow{DI} + \overrightarrow{O}
                                     Or \overline{D_1 I_a} et \overline{DI} sont colinéaires . On a donc : 2.\overline{A'P_1} = \overline{D_1 I_a} + \overline{DI}
                         Les points I et Ia sont dans deux demi-plans distincts de frontière (BC) et (BC) contient D, et D.
                          \text{Parcons\'equent}: \text{A'P}_1 = \frac{\lceil r_a - r \rceil}{2} \text{ . Mais , d'après (e) , } \frac{1}{r} > \frac{1}{r_a} \text{ , donc } : r_a > r \text{ , d'où } : \text{A'P}_1 = \frac{r_a - r}{2} 
                         Calculons A'Q, à l'aide de rb et rc
                                      Soit D_2 et D_3 les points de contact de (BC) avec respectivement J_b et J_c. On a : CD_2 = BD_3 = p - a.
voir page 83
                                      Le milieu A' de (B, C) est donc aussi milieu de (D2, D3)
                                      Considérons la projection de la droite (BC) sur la droite (IbI<sub>C</sub>) parallèlement à (A'Q<sub>1</sub>).
                                      Elle transforme D_2, D_3, A' en respectivement I_b, I_c, Q_1, donc Q_1 = m(I_b, I_c)
                                      On a alors : \begin{cases} \overrightarrow{A'Q_1} = \overrightarrow{A'D_2} + \overrightarrow{D_2l_b} + \overrightarrow{l_bQ_1} \\ \overrightarrow{A'Q_1} = \overrightarrow{A'D_3} + \overrightarrow{D_3l_c} + \overrightarrow{l_cQ_1} \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} \overrightarrow{A'D_2} + \overrightarrow{A'D_3} = \overrightarrow{O} \\ \overrightarrow{l_bQ_1} + \overrightarrow{l_cQ_1} = \overrightarrow{O} \end{cases}
                                      Par addition membre à membre , on trouve : 2.\overrightarrow{A'Q_1} = \overrightarrow{O} + \overrightarrow{D_2I_b} + \overrightarrow{D_3I_c} + \overrightarrow{O}
                                       Or \overline{D_2 l_b} et \overline{D_3 l_c} sont colinéaires. On a donc : 2.\overline{A'Q_1} = \overline{D_2 l_b} + \overline{D_3 l_c}
                          Les points Ib et Ic sont dans un même demi-plan de frontière (BC) et (BC) contient D2 et D3.
                         Par conséquent 2.A'Q<sub>1</sub> = D_2I_b + D_3I_c. On a donc finalement : A'Q<sub>1</sub> = \frac{r_b + r_c}{2} (3)

Des relations (1), (2), (3) on déduit : P_1Q_1 = \frac{r_a - r}{2} + \frac{r_b + r_c}{2}. Or P_1Q_1 = 2R, d'où : 4R + r = r_a + r_b + r_c
```

Cercles exinscrits, cercle inscrit, cercle circonscrit: relations métriques.

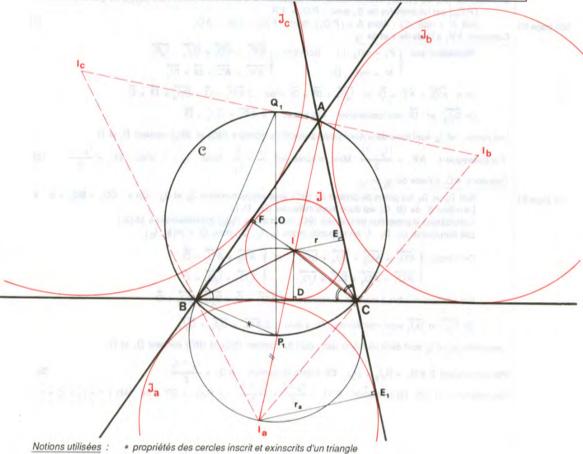
2eme partie : distances mutuelles des centres des cercles inscrit , exinscrits circonscrit . Relations d'Euler .

Les notations sont celles de la 1^{ere} partie.

- 1°) a) Soit D, E, F les points de contact respectifs de J avec (BC), (CA), (AB). Calculer DE, EF, FD
 - b) Démontrer les relations : $I_aI_b = 4R\cos\frac{C}{2}$; $I_bI_c = 4R\cos\frac{A}{2}$; $I_cI_a = 4R\cos\frac{B}{2}$
- 2°) La droite (IIa) coupe ${\tt C}$ en P1 . Soit Q1 le point diamétralement opposé à P1 sur ${\tt C}$.
 - a) Calculer IP₁. En déduire que : $II_a = \frac{4R \sin{\frac{A}{2}}}{2}$ et $II_a = \frac{a}{\cos{\frac{A}{2}}}$ b) Calculer les distances AI et AI_a.
 - c) Calculer, par deux méthodes, chacun des produits scalaires : $\overrightarrow{\text{IP}_1}$. $\overrightarrow{\text{IA}}$ et $\overrightarrow{\text{I}_aP_1}$. $\overrightarrow{\text{I}_aA}$

En déduire les relations ci-dessous , appelées relations d'Euler :

$$Ol^2 = R^2 - 2Rr$$
; $Ol_a^2 = R^2 + 2Rr_a$. En déduire : $r \le \frac{R}{2}$



- * produit scalaire

```
Dans le triangle DIE , on a : DE2 = ID2 + IE2 - 2ID × IE × cosDIE . Or \widehat{DIE} = \pi - C , donc : DE2 = 2r2 - 2r2 cos(\pi - \widehat{C})
          1°) a)
                                                                                                             Mais 1 - \cos(\pi - \hat{C}) = 2\cos^2\frac{C}{2}, donc: DE^2 = 4r^2\cos^2\frac{C}{2}
                                                                                      \frac{\widehat{C}}{2} \in \left]0, \frac{\pi}{2}\right[, \text{ donc } \cos\frac{C}{2} > 0 \text{ , et, parconséquent : DE} = 2 \cos\frac{C}{2} On démontre de même que : EF = 2 \cos\frac{A}{2} et FD = 2 \cos\frac{B}{2}
                                      \begin{array}{l} \text{Dans le triangle } I_b I_a I_c \text{, on a : } \widehat{I_b I_a I_c} = \widehat{B} I_a \widehat{C} \text{ . Or } \widehat{B} I_a \widehat{C} = \pi \text{ - } (\widehat{CB} I_a + \widehat{BC} I_a) \\ \hline \widehat{CBI}_a = \frac{\pi}{2} - \frac{\widehat{B}}{2} \text{ et } \widehat{BCI}_a = \frac{\pi}{2} - \frac{\widehat{C}}{2} \text{, donc : } \widehat{BI}_a \widehat{C} = \frac{\widehat{B} + \widehat{C}}{2} \\ \text{Mais } \widehat{B} + \widehat{C} = \pi \text{ - } \widehat{A} \text{ . Donc } \widehat{I_b I_a I_c} = \frac{\pi}{2} - \frac{\widehat{A}}{2} \text{ . De même : } \widehat{I_a I_b I_c} = \frac{\pi}{2} - \frac{\widehat{B}}{2} \text{ et } \widehat{I_b I_b I_a} = \frac{\pi}{2} - \frac{\pi}{2} \\ \hline \end{array}
          1°) b)
   voir
                            Rappelons que le cercle circonscrit au triangle lalblc a pour rayon 2R.
   remarque
   page 85
                                       On a alors \frac{I_bI_c}{\sin(\frac{\pi}{2} - \frac{A}{2})} = \frac{I_cI_a}{\sin(\frac{\pi}{2} - \frac{B}{2})} = \frac{I_aI_b}{\sin(\frac{\pi}{2} - \frac{C}{2})} = 2.(2R)
                                        d'où : I_bI_c = 4R\cos\frac{A}{2} ; I_cI_a = 4R\cos\frac{B}{2} ; I_aI_b = 4R\cos\frac{C}{2}.
                               On a établi que l'homothétie transformant D, E, F en respectivement I_a, I_b, I_c a pour rapport k (k = \frac{2R}{r}).
remarque
                              On pouvait donc aussi écrire : I_a I_b = \frac{2R}{r} DE
voir page 84
                             Calculons P,B dans le triangle rectangle P,BQ, : P,B = P,Q, sinBQ,P, .
           2º) a)
                                            Les points Q<sub>1</sub> et A appartiennent au même arc de C d'extrêmités B et P<sub>1</sub> .
                                           Donc: \widehat{BQ_1P_1} = \widehat{BAP_1} = \frac{A}{2}. Par ailleurs P_1Q_1 = 2R, donc P_1B = 2R\sin\frac{A}{2}
                                           Mais P_1 = m(I, I_a) et P_1B = P_1I, donc II_a = 2P_1B, soit II_a = 4R\sin\frac{A}{2}
voir page 80
                                          On a: \frac{a}{\sin A} = 2R, donc \frac{a}{2\sin \frac{A}{2}\cos \frac{A}{2}} = 2R, soit II_a = \frac{a}{\cos \frac{A}{2}}
                              Considérons les triangles rectangles IAE et la AE,
            2°) b)
                                        On a \sin \frac{A}{2} = \frac{r}{1A} et \sin \frac{A}{2} = \frac{r_a}{l_a A}, d'où Al = \frac{r}{\sin \frac{A}{2}} et Al_a = \frac{r_a}{\sin \frac{A}{2}}
             2°) c)
                                * D'une part : \sigma = \overline{IP_1} \cdot \overline{IQ_1} + \overline{Q_1A} ) . Or \overline{IP_1} \perp \overline{Q_1A} , donc \sigma = \overline{IP_1} \cdot \overline{IQ_1} 

Ecrivons \sigma = (\overline{IO} + \overline{OP_1}) \cdot (\overline{IO} - \overline{OP_1}) (puisque \overline{OQ_1} = -\overline{OP_1}) . On a donc : \sigma = IO^2 - R^2 

* D'autre part : I \in ]AP_1[ , donc \sigma = -IP_1 \times IA . Or IP_1 = P_1B = 2R\sin\frac{A}{2} et AI = \frac{r}{\sin\frac{A}{2}} , donc : \sigma = -2Rr
                              On a donc: 10^2 - R^2 = -2Rr, d'où: 01^2 = R^2 - 2Rr. 01^2 \ge 0, donc R(R - 2r) \ge 0. On en déduit : r \le \frac{R}{2}
                                 * D'une part q_a = \overline{I_a P_1}. (\overline{I_a Q_1} + \overline{Q_1 A}). Or \overline{I_a P_1} \perp \overline{Q_1 A}, donc q_a = \overline{I_a P_1}. \overline{I_a Q_1}
                                               Ecrivons \overrightarrow{I_aP_1}.\overrightarrow{I_aQ_1} = (\overrightarrow{I_aO} + \overrightarrow{OP_1}).(\overrightarrow{I_aO} - \overrightarrow{OP_1}). On trouve : \overrightarrow{q_a} = \overrightarrow{I_aO^2} - \overrightarrow{R^2}
                                 * D'autre part I_a \not\in \ ] AP<sub>1</sub> [ , donc \sigma_a = I_a P_1 \times I_a A . Or I_a P_1 = B P_1 = 2 R sin \frac{A}{2} et I_a A = \frac{r_a}{sin \frac{A}{2}} , donc \sigma_a = 2 R r_a
                                          On a donc : I_aO^2 - R^2 = 2Rr_a, d'où : OI_a^2 = R^2 + 2Rr_a
```

Coordonnées barycentriques.

1ere partie : orthocentre

Soit un triangle ABC. On pose : BC = a ; CA = b ; AB = c .

Soit Â, Â, Ĉ les mesures respectives, en radians, de [BAC], [ABC], [BCA]. Ces réels appartiennent donc à]0, π[

Soit A, β, C, les projetés orthogonaux respectifs de A, B, C sur (BC), (CA), (AB).

1°) a) Démontrer que : A₁ = Bar{ (B, b cosC), (C, c cosB)}.

b) En déduire que, si le triangle ABC n'est ni rectangle en B, ni rectangle en C,
 alors : A₁ = Bar{ (B, tanB), (C, tanC)}.

c) Conclure que, si le triangle ABC n'est pas un triangle rectangle, alors :
 l'orthocentre H du triangle ABC est le barycentre de { (A, tanA), (B, tanB), (C, tanC)}.

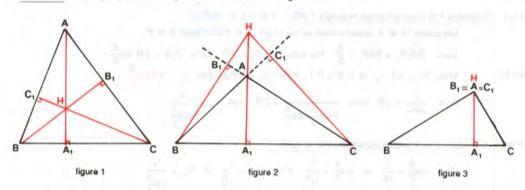
Etudier la position de H : * quand les trois angles du triangle ABC sont aigus

* quand [BAC] est obtus .

2°) Démontrer la relation : a², AA₁ + b², BB₁ + c², CC₁ = O

On envisagera : a) le cas d'un triangle non rectangle
 b) le cas d'un triangle rectangle en A .

vocabulaire: A1, B1, C1 sont dits les pieds des hauteurs du triangle ABC



Notion utilisée : * Barycentre

On a:
$$(\overline{BC} \cdot \overline{BA}) = \overline{BC} \times \overline{BA}_1$$
 et $\overline{BC} \cdot \overline{BA} = a c \cos B$) d'où : $\overline{BC} \times \overline{BA}_1 = a c \cos B$ (1)

On a: $(\overline{CB} \cdot \overline{CA}) = \overline{CB} \times \overline{CA}_1$ et $\overline{CB} \cdot \overline{CA} = a b \cos C$) d'où : $\overline{CB} \times \overline{CA}_1 = a b \cos C$ (2)

Multiplions les deux membres de (1) par b cosC, les deux membres de (2) par c cosB, puis retranchons membre à membre. On trouve : \overline{BC} (b $\cos C \overline{BA}_1 + c \cos B \overline{CA}_1$) = 0 (3)

On a $\overline{BC} \neq 0$ et les points B, C, A₁ sont alignés. De la relation (3), on déduit alors :
$$b \cos C \overline{BA}_1 + c \cos B \overline{CA}_1 = \overline{O}$$
 (4)

Démontrons que: $b \cos C + c \cos B \neq 0$.

Additionnons membre à membre les relations (1) et (2) : $b \cos C + c \cos B = \overline{BC} \cdot \overline{BA}_1 + \overline{A}_1 \overline{C}$) and $a = \overline{BC} \cdot \overline{BC}$ and $a = \overline{BC}$

```
On suppose \cos \hat{B} \neq 0 et \cos \hat{C} \neq 0. On a donc : A_1 \neq B et A_1 \neq C.
       1º) b)
                             De la relation (3), on déduit alors : \frac{\overline{BA_1}}{\overline{CA_1}} = -\frac{c}{b} \frac{\cos B}{\cos C}. Rappelons la relation : \frac{b}{\sin B} = \frac{c}{\sin C}
 voir page
    100
                             On a donc : \frac{\overline{BA_1}}{\overline{CA_1}} = -\frac{\sin C}{\sin B} \times \frac{\cos B}{\cos C}, c'est à dire : \frac{\overline{BA_1}}{\overline{CA_1}} = -\frac{\tan C}{\tan B}
                                                                                                                                                                         (5)
                              De la relation (5), on déduit : tanB.\overline{BA_1} + tanC.\overline{CA_1} = \overline{O}
                                                                                                                                                                          (6)
                    Démontrons que : tanB + tanC ≠ 0 .
                            tanB + tanC = \frac{sinB}{cosB} + \frac{sinC}{cosC} donc tanB + tanC = \frac{sin(B + C)}{cosB.cosC}
                             Or \hat{A} + \hat{B} + \hat{C} = \pi, donc \sin(\hat{B} + \hat{C}) = \sin\hat{A}. D'où tanB + tanC =
                                                                                                                                                                         (7)
                             On a donc tanB + tanC ≠ 0 et (6) traduit que : A, = Bar { (B, tanB), (C, tanC) }
                   Rappelons que : tanA + tanB + tanC = tanA × tanB × tanC.
        1°) c)
                             Les réels Â, B, C appartiennent à ] 0, π[, donc tanA + tanB + tanC ≠ 0
   voir page
                             Le point g, barycentre de { (A, tanA), (B, tanB), (C, tanC) } existe donc
      103
                             Le théorème d'associativité barycentrique permet d'écrire , en associant B et C :
                                      g = Bar\{(A, tanA), (A_1, tanB + tanC)\}
                                                                                                     Donc : g \in (AA_1).
                                              De même, en associant A et C, on justifie que : g \in (BB_1) en associant B et A, on justifie que : g \in (CC_1)
                              Les trois hauteurs (AA,), (BB,), (CC,) sont donc concourantes en g.
                              Ce point, maintenant noté H, est appelé orthocentre du triangle ABC
                    On a donc : H = Bar { (A, tanA), (B, tanB), (C, tanC) }
                    Si les trois angles du triangle sont aigus , alors tanA > 0 ; tanB > 0 ; tanC > 0 .
conséquence
                              Alors A₁ ∈ ] BC[ et H ∈ ] AA₁[ donc H est srictement intérieur au triangle ABC .
 voir figure 1
                    Si [BAC] est obtus, alors tanA < 0; mais tanB > 0 et tanC > 0.
 voir figure 2
                              Alors A₁ ∈ ]BC [ et H ∉ [AA₁] donc H est srictement extérieur au triangle ABC
                              H = Bar\{(A, tanA), (A_1, tanB + tanC)\} \quad donc \quad \overrightarrow{AH} = \frac{(tanB + tanC)}{tanA + tanB + tanC} \cdot \overrightarrow{AA_1}
                              tanB + tanC > 0; tanA + tanB + tanC = tanA×tanB×tanC < 0. Donc A∈ ]HA,[
                    Le point H appartient donc au secteur angulaire symétrique du secteur [ BAC] par rapport au point A
                    Supposons le triangle ABC non rectangle .
         2°) a)
                              A_1 = Bar\{(B, tanB), (C, tanC)\}. Donc (tanB + tanC)\overline{AA_1} = tanB.\overline{AB} + tanC.\overline{AC}
                              Utilisons (7), alors : \frac{\sin A}{\cos B.\cos C}.\overrightarrow{AA_1} = \frac{\sin B}{\cos B}\overrightarrow{AB} + \frac{\sin C}{\cos C}.\overrightarrow{AC}
                                      c'est à dire : sin²A.AA1 = (sinA.sinB.cosC).AB + (sinA.sinC.cosB).AC
                                                                                                                                                                          (8)
                                                                                                                                                                          (9)
                                 De même, on a : sin2B.BB1 = (sinB.sinC.cosA).BC + (sinB.sinA.cosC).BA
                                                   et : \sin^2 C.\overline{CC_1} = (\sin C.\sin A.\cos B).\overline{CA} + (\sin C.\sin B.\cos A).\overline{CB}
                                                                                                                                                                          (10)
                    L'addition membre à membre des égalités (8), (9), (10) donne : \sin^2 A.\overline{AA_1} + \sin^2 B.\overline{BB_1} + \sin^2 C.\overline{CC_1} = \overline{O}
                                      Rappelons que : \frac{a^2}{\sin^2 A} = \frac{b^2}{\sin^2 B} = \frac{c^2}{\sin^2 C}
    voir page
       100
                                La relation précédente équivaut donc à : a^2 \overline{AA_1} + b^2 \overline{BB_1} + c^2 \overline{CC_1} = \overline{O}
                      Supposons le triangle ABC rectangle en A . Alors : a² = b² + c² ; B<sub>1</sub> = A ; C<sub>1</sub> = A
          2°) b)
                                On a donc : a^2 \overline{AA_1} + b^2 \overline{BB_1} + c^2 \overline{CC_1} = (b^2 + c^2) \overline{AA_1} + b^2 \overline{BA} + c^2 \overline{CA}

d'où : a^2 \overline{AA_1} + b^2 \overline{BB_1} + c^2 \overline{CC_1} = b^2 \overline{BA_1} + c^2 \overline{CA_1}.
                                Mais, dans ce cas, on a : \cos \hat{C} = \frac{b}{a} et \cos \hat{B} = \frac{c}{a} et (4) s'écrit : \frac{b^2}{a} \overrightarrow{BA_1} + \frac{c^2}{a} \overrightarrow{CA_1} = \overrightarrow{O}
                                On trouve donc encore : a^2 \overline{AA_1} + b^2 \overline{BB_1} + c^2 \overline{CC_1} = \overline{O}
```

Coordonnées barycentriques .

2eme partie : centre du cercle circonscrit .

Soit O le centre du cercle C circonscrit à un triangle ABC .

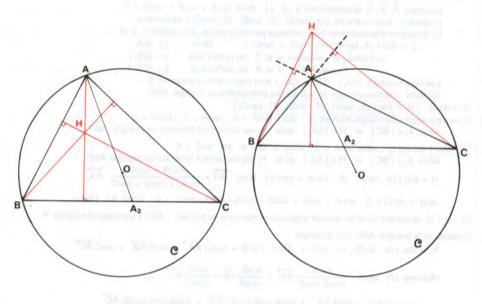
Soit H l'orthocentre de ce triangle ABC .

Soit \widehat{A} , \widehat{B} , \widehat{C} les mesures respectives, en radians, de $[\widehat{BAC}]$, $[\widehat{CBA}]$, $[\widehat{ABC}]$, \widehat{A} , \widehat{B} , \widehat{C} appartiennent à]0, $\pi[$

1°) Démontrer que O est barycentre de { (A, sin2A), (B, sin2B), (C, sin2C) } .

2°) En déduire les positions de O : * quand les trois angles du triangle ABC sont aigus .

* quand [BAC] est obtus



figure

figure 2

Cas : [BAC] obtus

Notions utilisées :

- * barycentre
- * coordonnées barycentriques de l'orthocentre
- * droite d'Euler

```
Supposons le triangle ABC non rectangle . On a donc : \cos \hat{A} \neq 0 ; \cos \hat{C} \neq 0 .
    1°) a)
                       On sait que l'orthocentre du triangle ABC est alors le barycentre de { (A, tanA), (B, tanB), (C, tanC) }
voir page
                                                                                                                                             (1)
                       On a donc : tanA.OA + tanB.OB + tanC.OC = (tanA + tanB + tanC).OH .
   108
                       Rappelons que : \overrightarrow{OH} = \overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OB} + \overrightarrow{OC}.
voir page 8
                       La relation (1) devient alors: (tanB + tanC).OA +. (tanC + tanA).OB + (tanA + tanB).OC = O
                                                                                                                                             (2)
                       Rappelons aussi que : \hat{A} + \hat{B} + \hat{C} = \pi et que : tanB + tanC =
 voir (7)
 page 109
                                       relation qui peut encore s'écrire : tanB + tanC = \frac{30000}{2 \cos A.\cos B.\cos C}
                                                                                                                                             (3)
                        De la relation (2), on peut donc déduire : sin2A.OA +. sin2B.OB + sin2C.OC = O
                                                                                                                                             (4)
                        Rappelons que : sin2A + sin2B + sin2C = 4 sinA.sinB.sinC
  voir page
                        Cette somme est non nulle ( et strictement positive ) puisque \widehat{A}, \widehat{B}, \widehat{C} appartiennent à ]0, \pi[.
    102
                        La relation (4) traduit donc que : O = Bar { (A, sin2A), (B, sin2B), (C, sin2C) } .
               Supposons le triangle ABC rectangle, en A par exemple . Alors O = m(B, C) .
      1°) b)
                                                                                       ( sin2C = 0
                                       \left\{ \begin{array}{l} \sin 2A = 0 \\ \widehat{C} = \frac{\pi}{2} - \widehat{B} \end{array} \right. \text{ donc } 2\widehat{C} = \pi - 2\widehat{B} \text{ d'où } \left\{ \begin{array}{l} \sin 2C \neq 0 \\ \sin 2C = \sin 2B \end{array} \right. 
                        Le barycentre de { (A,0), (B, sin2B), (C, sin2C) } est alors isobarycentre de B et C, c'est à dire
                        le milieu O de (B, C).
                                                On a donc encore, dans ce cas: O = Bar { (A, sin2A), (B, sin2B), (C, sin2C) } .
                Supposons les trois angles du triangle aigus.
     2º) a)
                        \hat{A}, \hat{B}, \hat{C} appartienment à [0, \frac{\pi}{2}] donc \sin 2A > 0; \sin 2B > 0; \sin 2C > 0.
                        On a: sin2B + sin2C ≠ 0, donc le point A2, barycentre de { (B, sin2B), (C, sin2C) } existe.
voir figure 1
                        Par ailleurs sin2B > 0 et sin2C > 0 donc : A2 ∈ ]BC[
                                                                                                                                              (\alpha)
                        Le théorème d'associativité barycentrique permet d'écrire, en associant les points B et C :
                                                                                         O = Bar\{(A, sin2A), (A<sub>2</sub>, sin2B + sin2C)\}
                                                                                                                                              (B)
                        sin2A > 0 et sin2B + sin2C > 0 donc O ∈ ]AA2[
                        Les relations (α) et (β) assurent que : O est strictement intérieur au triangle ABC
                Supposons [BAC] obtus . Alors : \int \hat{A} \in \frac{\pi}{2}, \pi [donc sin2A < 0
      2°) b)
                                                        \hat{B} et \hat{C} appartiennent à ]0, \frac{\pi}{2}[ donc \sin 2B > 0 et \sin 2C > 0.
                        On a : sin2B + sin2C ≠ 0 , donc le point A2 , barycentre de { (B, sin2B), (C, sin2C) } existe .
voir figure 2
                                                                                                                                              (a)
                        Par ailleurs sin2B > 0 et sin2C > 0 donc : A₂ ∈ ] BC[
                        Le théorème d'associativité barycentrique permet d'écrire, en associant les points B et C :
                                                          O = Bar\{(A, sin2A), (A_2, sin2B + sin2C)\}
                        sin2A < 0 et sin2B + sin2C > 0 donc O ∉ ]AA2[
                                                                                                                                              (Y)
                        Les relations (α) et (γ) assurent que O est strictement extérieur au triangle ABC .
                Démontrons que O appartient au demi-plan ouvert $\mathbb{P}_0$, de frontière (BC), ne contenant pas A .
                         O = Bar { (A, sin2A), (A<sub>2</sub>, sin2B + sin2C) } donc \overline{A_2O} = \frac{\sin 2A}{\sin 2A + \sin 2B + \sin 2C}. \overline{A_2A}
                                                                                                                                             (5)
                         On a rappelé ci-dessus que : sin2A + sin2B + sin2C > 0
                                                                                                        sin2A + sin2B + sin2C < 0
                                                                                                 donc
                         Par ailleurs, par hypothèse : sin2A < 0
                                                                                         A2 € ] AO[
                                                                                                                                              (w)
                                          La relation (5) démontre donc que :
                                  Les relations (\alpha), (\beta), (\omega) démontrent que :
                                                                                         O E [BAC] OP.
                Dans chacun des deux cas précédents, le point A2 appartient à (BC) et à (OA).
  remarque
                Autrement dit : O étant le centre du cercle circonscrit à un triangle ABC , la droite (OA) coupe (BC) au point A2 ,
                                   barycentre de { (B, sin2B), (C, sin2C) } .
```

Coordonnées barycentriques .

3eme partie : généralisation : coordonnées barycentriques d'un point M strictement intérieur au triangle ABC .

Soit M un point intérieur strictement au triangle ABC .

Soit {A₁} = (AM) \cap (BC) ; {B₁} = (BM) \cap (AC) ; {C₁} = (CM) \cap (AB)

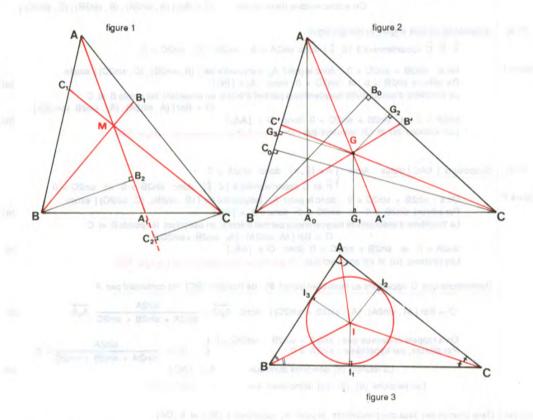
1°) Démontrer que : A₁ = Bar { (B, aire(MAC)), (C, aire(MAB)) }.

2°) Démontrer que : M = Bar { (A, aire(MBC)), (B, aire(MAC)), (C, aire(MAB)) }

3°) Applications : Démontrer que :

a) Un point M intérieur strictement au triangle ABC est isobarycentre de {A, B, C}si, et seulement si les trois triangles MBC, MCA, MAB ont même aire.

b) On pose: BC = a; CA = b; AB = c. Un point I intérieur strictement au triangle ABC est centre d'un cercle J tangent à (AB) , (BC) , (CA) si , et seulement si I est barycentre de $\{(A,a),(B,b),(C,c)\}$.



* homothéties Notions utilisées : * barycentre

Soit B2 et C2 les projetés orthogonaux respectifs de B et C sur (AM) . $aireMAC = \frac{AM \times CC_2}{2}$ $aireMAB = \frac{AM \times BB_2}{2}$ $d'où \frac{CC_2}{BB_2} = \frac{aireMAC}{aireMAB}$ (1) voir figure 1 Soit \Re l'homothétie de centre A_1 telle que $\Re(B) = C$. Son rapport k est : $k = \frac{\overline{A_1C}}{\overline{A_1B}}$ Le point M est strictement intérieur au triangle ABC , donc $A_1 \in \]BC[\ et \ k < 0 \ .$ La droite (AM) contient le centre A de R donc : R ((AM)) = (AM) . (BB₂) ⊥ (AM) donc \$((BB₂)) est la droite contenant C, parallèle à (BB₂), donc perpendiculaire à (AM), c'est à dire : $\mathfrak{R}((BB_2)) = (CC_2)$. $\mathsf{B_2} \in (\mathsf{AM}) \cap (\mathsf{BB_2}) \quad \mathsf{donc} \ \mathfrak{R} \left(\mathsf{B_2} \right) \in (\mathsf{AM}) \cap (\mathsf{CC_2}) \ , \mathsf{c'est} \ \mathsf{a} \ \mathsf{dire} \ : \ \mathfrak{R} \left(\mathsf{B_2} \right) = \mathsf{C_2}$ soit , puisque k < 0 , $\frac{CC_2}{BB_2}$ = -k

Des relations (1) et (2) on déduit : $\frac{\overline{A_1C}}{\overline{A_1B}}$ = - $\frac{aireMAC}{aireMAB}$ d'où , puisque A₁ , B , C sont alignés : aire(MAB). $\overline{A_1C}$ + aire(MAC). $\overline{A_1B}$ = \overline{O} (3) aire(MAB) et aire(MAC), réels strictement positifs, ont une somme non nulle La relation (3) exprime donc que : A₁ = Bar { (B, aire(MAC)), (C, aire(MAB)) } 2°) Les trois réels aire(MBC), aire(MAC), aire(MAB) étant strictement positifs, le barycentre g du système { (A, aire(MBC)), (B, aire(MAC)), (C, aire(MAB)) } est défini. Le théorème d'associativité barycentrique assure que : $g = Bar\{(A, aire(MBC)), (A_1, aire(MAC) + aire(MAB))\}\ donc: g \in (AA_1)$. De même, on démontre que : $g \in (BB_1)$ et $g \in (CC_1)$. Les droites (AA₁), (BB₁), (CC₁) sont donc concourantes en g . Mais, par construction, on sait que (AA₁), (BB₁), (CC₁) sont concourantes en M. Donc M = g, c'est à dire : M = Bar { (A, aire(MBC)), (B, aire(MAC)), (C, aire(MAB)) } La propriété énoncée est une conséquence immédiate du 2°) puisque M est supposé intérieur strictement au 3°) a) triangle ABC . Il est possible de démontrer directement que : remarque 1 Si G est isobarycentre de { A , B , C } alors les trois triangles GBC , GCA , GAB ont même aire . En effet : Soit Ao et G, les projetés orthogonaux respectifs de A et G sur (BC) . Alors: aire(GBC) = $\frac{1}{2}$.BC × GG, et aire(ABC) = $\frac{1}{2}$.BC × AA₀. Posons:A' = m(B, C) . L'isobarycentre G de {A,B,C} vérifie : $\overline{A'G} = \frac{1}{3}.\overline{A'A}$ Le théorème de Thalès assure alors : $\overline{A'G_1} = \frac{1}{3}.\overline{A'A_0}$ Des relations (1) et (2) on déduit : $\overline{GG_1} = \frac{1}{3}.\overline{AA_0}$ (2)La relation (3) implique : $GG_1 = \frac{1}{3}AA_0$, d'où aire(GBC) = $\frac{1}{3}$ aire(ABC). On démontre de même : aire(GCA) = $\frac{1}{3}$ aire(ABC) et aire(GAB) = $\frac{1}{3}$ aire(ABC) remarque 2 L'intêret du 3°) a) est de préciser que : L'isobarycentre de { A, B, C} est le seul point M intérieur strictement au triangle ABC qui assure l'égalité des aires des trois triangles MBC, MCA, MAB. Soit I, I, I, I, Is projetés orthogonaux respectifs de I sur (BC), (CA), (AB). 3°) b) $aire(IBC) = \frac{1}{2} \times II_1 \times BC$; $aire(ICA) = \frac{1}{2} \times II_2 \times CA$; $aire(IAB) = \frac{1}{2} \times II_3 \times AB$.

On reconnaît les coordonnées barycentriques du centre I du cercle J inscrit dans le triangle ABC.

I est centre d'un cercle J tangent à (BC), (CA), (AB) si, et seulement si les distances II,, II₂, II₃ sont égales (au rayon

Donc: $I = Bar\{(A, \frac{1}{2} \times II_1 \times a), (B, \frac{1}{2} \times II_2 \times b), (C, \frac{1}{2} \times II_3 \times c)\}.$

du cercle J), c'est à dire | = Bar { (A, a), (B, b), (C, c) }

Figure de Vecten (1817).

1ere partie : quelques propriétés de la figure de Vecten

Soit ABC un triangle dont le plan est orienté en sorte que l'angle orienté (AB , AC) mesure α radians , α ∈]0 , π[. On construit extérieurement au triangle ABC les carrés ACRS , BAMN , CBPQ .

De façon plus précise : R est l'image de A par la rotation ℜ (C , - π/2) , S est l'image de C par la rotation ℜ (A , + π/2)

1°) Démontrer que : { les droites (BS) et (CM) sont perpendiculaires . les droites (CN) et (AP) sont perpendiculaires . les droites (AQ) et (BR) sont perpendiculaires .

2°) On construit les parallélogrammes MASA* , PBNB* , RCQC** .

a) Justifier que (QB*) et (PC*) sont deux hauteurs du triangle APQ .

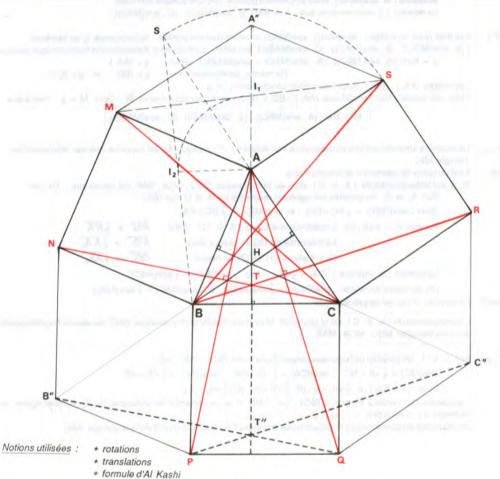
b) On pose ; {T * } = (QB*) ∩ (PC*) . Déterminer l'image de T* par la translation to de vecteur QC . Conclure que (CN) et (BR) se coupent sur la hauteur issue de A du triangle ABC .

3°) Soit I₁ le milieu de (M, S) . Soit I₂ l'image de I₁ par la rotation ℜ (A, + π/2) .

Justifier que (AI₂) est parallèle à (BC) . En déduire que la droite (AA*) est une hauteur du triangle ABC .

Conclure que les trois droites (AA*) , (BB*) , (CC*) sont concourantes en l'orthocentre du triangle ABC .

4°) Démontrer que : MS² + NP² + QR² = 3 (AB² + BC² + CA²)



```
Considérons la rotation \Re (A, \frac{\pi}{2}) : A \longmapsto A
                                                                                     On a donc : (\overline{MC}, \overline{BS}) = \frac{\pi}{2} (2\pi)
                                                                                    d'où (BS) ⊥ (MC)
                                                      C -
               Considérons la rotation \mathcal{R}(B, \frac{\pi}{2}): B \longrightarrow B
                                                                                     On a donc : (\overline{PA}, \overline{CN}) = \frac{\pi}{2} (2\pi)
                                                                                     d'où (CN)⊥(AP)
               Considérons la rotation \Re (C, \frac{\pi}{2}): C \vdash
                                                                                  On a donc : (\overline{RB}, \overline{AQ}) = \frac{\pi}{2} (2\pi)
                                                                    →Q d'où (AQ) ⊥ (BR)
               On a: \overline{NB}'' = \overline{BP}' et \overline{BP} = \overline{CQ}', donc \overline{NB}'' = \overline{CQ}'.
                       Le quadrilatère NB"QC est un parallèlogramme , donc (NC) // (QB") .
                       On a (AP) \( (NC) \) et (NC) // (QB") donc (AP) \( \( \text{QB"} \) .
               La droite (QB") est donc la hauteur issue de Q dans le triangle APQ .
                        De même, RC" PB est un parallèlogramme et , puisque (AQ) ⊥ (BR) , on en déduit (AQ) ⊥ (PC") .
               La droite (PC") est donc la hauteur issue de P dans le triangle APQ .
               Le point T" est alors l'orthocentre du triangle APQ . On en déduit (AT") ⊥ (PQ) .
               Soit T le translaté de T" par la translation & de vecteur QC .
      2°) b)
                                                                   QC , orthogonal à PQ , est un vecteur directeur de (AT") .
                                                                   (AT") est donc globalement invariante par "G.
                        Le point T" appartient aux trois droites (AT"), (QB"), (PC"). Son image T par "6" appartient donc à leurs
                        images respectives, c'est à dire aux droites (AT"), (CN), (BR).
                                On a: (AT") \perp (PQ) et (PQ) // (BC), donc (AT") \perp (BC).
                                La droite (AT") est donc la hauteur issue de A dans le triangle ABC .
               Les droites (CN) et (BR) sont sécantes en un point T appartenant à la hauteur (AT") issue de A dans
conclusion
                Posons:S' = \Re(A, \frac{\pi}{2}) (S) . On a \Re(A, \frac{\pi}{2}) : M —
       3°)
                                                                   Toute rotation conserve le milieu . Or I_1 = m(M, S) donc I_2 = m(B, S') .
                        Remarquons alors: S' = \mathcal{R}(A, \frac{\pi}{2}) \circ \mathcal{R}(A, \frac{\pi}{2}) (C). Donc S' = \mathcal{R}(A, \pi) (C), c'est à dire A = m(S', C).
                        Dans le triangle BCS', la droite (Al<sub>2</sub>) est une "droite des milieux", donc (Al<sub>2</sub>) // (BC).
                                 I_2 = \mathcal{R}(A, \frac{\pi}{2})(I_1). Donc (\overline{AI_1}, \overline{AI_2}) = \frac{\pi}{2}(2\pi).
                        On a donc (Al_1) \perp (Al_2) et (Al_2) / (BC). On en déduit (Al_1) \perp (BC).
                        MASA" est un parallèlogramme . Or I_1 = m(M,S), donc I_2 = m(A,A") . Par conséquent : (AI_1) = (AA") .
                        La droite (Al,), c'est à dire (AA") est donc la hauteur issue de A dans le triangle ABC .
               Les droites (AA"), (BB"), (CC") sont donc concourantes en l'orthocentre du triangle ABC.
 conclusion
                                                                           or MAS = \pi - BAC ; AM = c ; AS = b .
                On a MS2 = AM2 + AS2 - 2 AM × AS × cosMAS
                Donc MS^2 = c^2 + b^2 + 2bccosBAC .
                        Or, dans le triangle ABC, on a : a^2 = b^2 + c^2 - 2b c \cos \overrightarrow{BAC}. On en déduit : MS^2 = 2b^2 + 2c^2 - a^2
                                                       De même, on établit : NP^2 = 2c^2 + 2a^2 - b^2 et QR^2 = 2a^2 + 2b^2 - c^2
                On trouve alors MS^2 + NP^2 + QR^2 = 3(a^2 + b^2 + c^2)
```

Figure de Vecten .

2eme partie : le point de Vecten

Les notations sont celles de la 1^{ere} partie .

Soit O1, O2, O3 les centres respectifs des carrés CBPQ, ACRS, BAMN.

- 1°) On pose:{U} = (BS) ∩ (CM) ; {V} = (CN) ∩ (AP) ; {W} = (AQ) ∩ (BR) .

 a) Démontrer que : U appartient à (NR) ; V appartient à (MQ) ; W appartient à (PS) .

 b) Reconnaître les bissectrices des paires de droites { (BS) , (CM) } , { (CN) , (AP) } , { (AQ) , (BR) } .
- 2°) Démontrer que : A, U, O₁ sont alignés ; B, V, O₂ sont alignés ; C, W, O₃ sont alignés . Démontrer que les trois droites (AO₁), (BO₂), (CO₃) sont concourantes et que leur point de concours X est orthocentre du triangle O₁O₂O₃ .

X est appelé point de Vecten du triangle ABC .

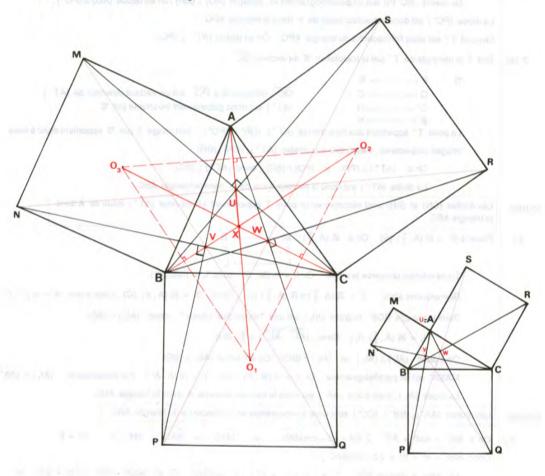


figure 1

figure 2

Notions utilisées :

- * angles de droites
- * cocyclicité
- * bissectrices

```
(U = A) si, et seulement si (BS) et (MC) sont perpendiculaires en A, c'est à dire : (U = A) \Leftrightarrow (AB) \perp (AC).
  remarque
         10)
                      Supposons le triangle ABC rectangle en A . Alors U = A .
                                 On a (AN, AR) \equiv (AN, AB) + (AB, AC) + (AC, AR) (\pi).
                                 d'où (\overline{AN}, \overline{AR}) \equiv \frac{\pi}{4} + \frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{4} (\pi) donc (AN, AR) \equiv 0 (\pi). On a alors |U| = A et |AR| = A et |AR
voir figure 2
                                  On sait que : (AC, AR) = \frac{\pi}{4} (\pi).
                                                         (AN, AB) = \frac{\pi}{4} (\pi)
                                                                                                   or (AR) = (AN) = NR) donc (AC, NR) = (NR, AB) (\pi)
                      Les bissectrices de { (AB) , (AC) } sont donc (NR) et la perpendiculaire en A à (NR) .
                      Supposons le triangle ABC non rectangle . Alors U ≠ A , V ≠ B , W ≠ C .
                                  En outre, on a U ≠ R, U ≠ N, U ≠ M, U ≠ S
voir figure 1
                                  En effet : * Si on avait U = R, la droite (BU), qui est aussi (BS) serait égale à (BR).
                                                                                           Mais on a (CM) \( (BS) \) et (AQ) \( (BR) \). On aurait donc : (CM) // (AQ)
                                                         * ce qui est impossible , puisque (CM) et (AQ) sont sécantes en un point appartenant à la
   voir page
                                                                                                hauteur issue de B dans le triangle ABC .
     114
                                  On prouve de même : U ≠ N , U ≠ M , U ≠ S .
                      On a : US LUC , donc U appartient au cercle C2 de diamètre [CS].
                                                                                                  C2 est d'ailleurs le cercle circonscrit au carré ACRS
                                                         On en déduit : (UR, UA) = (CR, CA) (\pi) d'où (UR, UA) = \frac{\pi}{2} (\pi)
                      On a aussi UM ± UB, donc U appartient au cercle C3 de diamètre [BM], cercle circonscrit au carré BAMN
                                                         On en déduit : (UA, UN) = (BA, BN) (\pi) d'où (UA, UN) = \frac{\pi}{2} (\pi).
                                  On a donc (UR) \perp (UA) et (UN) \perp (UA), d'où (UR) = (UN).
                                   Ceci prouve que les points U, N, R sont alignés.
                      U \in \mathbb{C}_{0} donc (US, UA) \equiv (CS, CA) (\pi), c'està dire (US, UA) \equiv \frac{\pi}{4} (\pi)
                      U \in C_3 donc (UA, UM) \equiv (BA, BM) (\pi), c'estàdire (UA, UM) \equiv \frac{\pi}{4} (\pi)
                                                                                                                                                                                                           (1)
                                   On a donc : (US, UA) \equiv (UA, UM) (\pi).
                                  (UA) est donc une bissectrice de { (US), (UM) }, c'est à dire de { (BS), (CM) }.
                                  Puisque (NR) ⊥ (UA) , les deux bissectrices de { (BS) , (CM) } sont (NR) et (UA) .
                      Si le triangle ABC est rectangle en A , U = A , donc les points A , U et O, sont alignés .
         2°) a)
                      Si le triangle ABC n'est pas rectangle en A, alors U ≠ A. Evaluons (UA, UO, ).
         2°) b)
                                  (UA, UO_1) \equiv (UA, UM) + (UM, UB) + (UB, UO_1) (\pi)
                                                                                                                                                                                                           (2)
voir figure 1
                                  UB LUC, donc U appartient au cercle Γ, de diamètre [BC], cercle Γ, qui contient O, .
                                  On a alors (UB, UO_1) \equiv (CB, CO_1) (\pi) donc (UB, UO_1) \equiv \frac{\pi}{4} (\pi)
                                                                                                                                                                                                           (3)
                                  Utilisons les relations (1) et (3) ; (2) s'écrit : (UA, UO<sub>1</sub>) = \frac{\pi}{4} + \frac{\pi}{2} + \frac{\pi}{4} (\pi)
                                  c'est à dire : (UA, UO_1) \equiv 0 (\pi), ce qui prouve que les points A, U et O_1 sont alignés.
                      O_3 = m(N,A) et O_2 = m(R,A) donc : O_3O_2 = \frac{1}{2} \overrightarrow{NR} et , par conséquent : (O_3O_2) / (NR).
                                  La droite (AO<sub>1</sub>), qui est perpendiculaire en U à (NR) est alors perpendiculaire à (O<sub>3</sub>O<sub>2</sub>)
                      La droite (AO<sub>1</sub>) est donc la hauteur issue de O<sub>1</sub> dans le triangle O<sub>1</sub>O<sub>2</sub>O<sub>3</sub>
                       De même, on prouve que : les points B, V, O<sub>2</sub> sont alignés et (BO<sub>2</sub>) est une hauteur du triangle O<sub>1</sub>O<sub>2</sub>O<sub>3</sub>.
                                                                      les points C, W, O3 sont alignés et (CO3) est une hauteur du triangle O,O2O3.
                       (AO<sub>1</sub>), (BO<sub>2</sub>), (CO<sub>3</sub>) sont donc concourantes en l'orthocentre du triangle O<sub>1</sub>O<sub>2</sub>O<sub>3</sub>.
                       Les trois droites (AU), (BV), (CW) sont respectivement perpendiculaires à (NR), (MQ), (PS);
 conclusion
                       en outre (AU), (BV), (CW) sont concourantes, en un point X qui est l'orthocentre du triangle O1O2O3
```

Triangles semblables.

1ere partie : triangles isométriques . Trois cas d'isométrie de triangles

Notations: * Soit A, B, C, A', B', C' des points appartenant tous à un même plan .

* L'identité du plan , qui est une isométrie , sera notée ldp .

Définitions : * On dit que deux triangles ABC et A'B'C' sont isométriques pour exprimer que les trois sommets

A', B', C' sont images respectives des sommets A, B, C par une isométrie plane f.

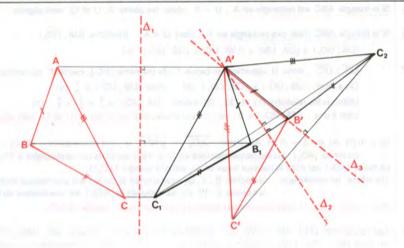
* Les sommets A', B', C' sont alors dits homologues, par f, des sommets A, B, C nommés dans cet ordre

1°) a) Démontrer : si deux triangles ABC et A'B'C' sont isométriques , alors on a :

- b) Justifier que l'isométrie f, qui transforme A, B, C respectivement en A', B', C' est alors unique .
- 2°) On appelle cas d'isométrie de deux triangles les trois énoncés suivants qui expriment trois conditions suffisantes pour que deux triangles ABC et A'B'C' soient isométriques ;
 - a) Premier cas d'isométrie :

pour que les triangles ABC et A'B'C' soient isométriques

L'isométrie f transformant A, B, C respectivement en A', B', C' est alors décomposable en au plus trois symétries axiales



Notions utilisées : * symétries axiales

* isométries du plan

```
Posons: a = BC; b = CA; c = AB; a' = B'C'; b' = C'A'; c' = A'B'.
                 Si \cos \hat{A}' = \cos \hat{A}, alors \hat{A}' = \hat{A} (puisque \hat{A} \in ]0, \pi[ et \hat{A}' \in ]0, \pi[
remarque
                                                                Attention..... si \sin \widehat{A}' = \sin \widehat{A} , alors \widehat{A}' = \widehat{A} ou \widehat{A}' = \pi - \widehat{A}
                  Toute isométrie plane conserve les distances . Donc , s'il existe une isométrie 1 transformant A , B , C en
      1°) a)
                  respectivement A', B', C', on a: A'B' = AB; B'C' = BC; C'A' = CA
                 Par ailleurs , on a : \cos \widehat{A}' = \frac{b'^2 + c'^2 - a'^2}{2b'c'} et \cos \widehat{A} = \frac{b^2 + c^2 - a^2}{2bc}

Puisque (b' = b ; c' = c ; a' = a) , on déduit : \cos \widehat{A}' = \cos \widehat{A} , d'où : \widehat{A}' = \widehat{A} .
                                      De même , on déduit : \cos B' = \cos B et \cos \widehat{C}' = \cos \widehat{C} , d'où : \widehat{B}' = \widehat{B} et \widehat{C}' = \widehat{C} .
                   Justifions l'unicité de l'isométrie f .
      1°) b)
                   Supposons qu'il existe deux isométries g et f transformant A, B, C en respectivement A', B', C'. Alors :
                             * S'il existait un point M du plan tel que : (g^{-1}of)(M) = M', et M' \neq M,
                                          on aurait, puisque g<sup>-1</sup>of est une isométrie laissant A, B, C invariants :
                                                                                           AM' = AM ; BM' = BM ; CM' = CM
                                    La médiatrice de (M, M') contiendrait donc les points A, B, C. Or ces points sont non alignés,
                             * d'où la contradiction .
                   Par conséquent, pour tout point M du plan, (g^{-1}_{0}f)(M) = M, donc g^{-1}_{0}f = Idp, c'est à dire : g = f.
                   1er cas d'isométrie : supposons : A'B' = AB ; B'C' = BC ; C'A' = CA .
      2°) a)
                             * Si (A', B', C') = (A, B, C), on a trouvé : f = ldp (qui est une isométrie).
                             * Si (A', B', C') \neq (A, B, C), supposons, par exemple A' \neq A et posons \Delta_1 = med (A, A')
                                  La symétrie orthogonale S_{\Delta_1} transforme : \begin{pmatrix} A \text{ en } A' \\ B \text{ en } B_1 \end{pmatrix} tels que \begin{pmatrix} A'B_1 = AB = A'B' \\ A'C_1 = AC = A'C' \\ B_1C_1 = BC = B'C' \end{pmatrix}

** Si (A', B', C') = (A', B_1, C_1), on a trouvé f = S_{\Delta_1}, qui est une isométrie .

** Si (A', B', C') \neq (A', B_1, C_1), supposons B' \neq B_1 et posons \Delta_2 = \text{med}(B_1, B')
                                                                                                                                                                         (Y)
                                                                                                                                                                         (B)
                                                                                                                                                                         (\alpha)
                                                            S_{\Delta_2} \text{ transforme donc} : \begin{cases} A' \text{ en } A' \\ B_1 \text{ en } B' \\ C_1 \text{ en } C_2 \end{cases} \text{ tels que } \begin{cases} A'C_2 = A'C_1 = A'C' \\ B'C_2 = B_1C_1 = B'C' \end{cases}
                                           on a A'B<sub>1</sub> = A'B' (voir (\gamma)), donc A' \in \Delta_2.
                                      *** Si (A', B', C') = (A', B', C_2), alors S_{\Delta_2} \circ S_{\Delta_1}: A \xrightarrow{S_{\Delta_1}} A' \xrightarrow{S_{\Delta_2}} A' \xrightarrow{B_1} B' \xrightarrow{B'} C \xrightarrow{C_1} C_2 =
                                      On a trouvé f = S_{\Delta_3} \circ S_{\Delta_2} \circ S_{\Delta_1}, qui est une isométrie.
                    On a prouvé l'existence d'une isométrie f , identité du plan ou composée de au plus trois symétries axiales ,
conclusion
                    transformant A, B, C en respectivement A', B', C'.
                                                                    Les triangles ABC et A'B'C' sont donc isométriques .
```

L'unicité de l'isométrie f (justifiée au 1°) b)) assure que , si on avait considéré d'abord la médiatrice de (B, B'),

dans la recherche précédente, l'isométrie g alors mise en évidence, transformant A, B, C en respectivement

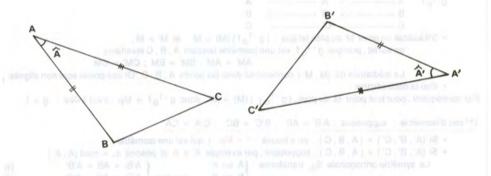
A', B', C' serait alors égale à celle, f, qui a été trouvée .

remarque

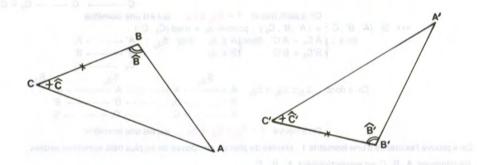
Triangles semblables .

1ere partie (suite) : triangles isométriques . Trois cas d'isométrie de triangles .

Deuxième cas d'isométrie : Il suffit que : $\begin{cases} A'B' = AB \\ A'C' = AC \\ \widehat{A'} = \widehat{A} \end{cases}$ pour que les triangles ABC et A'B'C' soient isométriques



c) Troisième cas d'isométrie : Il suffit que : (B'C' = BC B' = B ampalement AZ pour que les triangles ABC et A'B'C' soient isométriques



- Notions utilisées : * formule d'Al Kashi
 - * relations trigonométriques dans un triangle

```
2^{\mbox{eme}} cas d'isométrie : Supposons \widehat{A'} = \widehat{A} ; A'B' = AB ; A'C' = AC .
2°) b)
                                   Les hypothèses se traduisent par : (c' = c
                                   Mais on sait que : (a^2 = b^2 + c^2 - 2bc \cos A)
                                   On a donc: a^2 = a'^2, c'est à dire: a' = a.
                                   Les deux triangles ABC et A'B'C' vérifient ainsi : ( a' = a
                                   D'après le 1<sup>er</sup> cas d'isométrie (voir 2°) a)),
                  les deux triangles ABC et A'B'C' sont donc isométriques .
```

3ème cas d'isométrie : supposons B' = B , C' = C , B'C' = BC . 2°) c) Les hypothèses se traduisent par : / a' = a On sait que : $\begin{cases} \widehat{A}' = \pi - (\widehat{B}' + \widehat{C}') \\ \widehat{A} = \pi - (\widehat{B} + \widehat{C}) \end{cases}$ On a donc : $\begin{cases} \sin A' = \sin A \\ \sin B' = \sin B \\ \sin C' = \sin C \end{cases}$ On en déduit : $\frac{a'}{a} = \frac{b'}{b} = \frac{c'}{c}$ Mais on sait que : a' = a . On a donc aussi : b' = b et c' = c .

Les deux triangles ABC et A'B'C' vérifient ainsi :

D'après le 1er cas d'isométrie (voir 2°) a)),

les deux triangles ABC et A'B'C' sont donc isométriques .

Triangles semblables.

2eme partie : triangles à côtés respectivement parallèles .

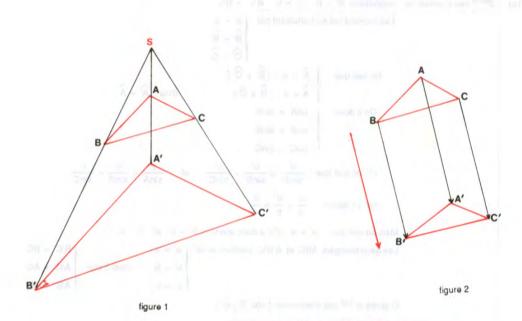
Soit deux triangles ABC et A'B'C' vérifiant : (AB) // (A'B') ; (AC) // (A'C') ; (BC) // (B'C') . Démontrer que :

1°) Si \overrightarrow{AB} \neq $\overrightarrow{A'B'}$, alors

Il existe une homothétie 🏿 transformant A en A', B en B', C en C'.

2°) Si $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{A'B'}$, alors

Les points A', B', C' sont images respectives de A, B, C par la translation de vecteur $\overrightarrow{AA'}$



Notions utilisées : * homothéties

- * translations

1°) voir figure 1 Les points A et B sont distincts . Les points A' et B' sont distincts .

Puisque (A'B') // (AB), il existe k, réel non nul tel que : $\overline{A'B'} = k \overline{AB}$.

L'hypothèse $\overline{A'B'} \neq \overline{AB}$ garantit que : $k \neq 1$.

Posons alors $S = Bar\{(A,k),(A',-1)\}$; on a: $k.\overline{SA'} - \overline{SA'} = \overline{O}$

ce qui équivaut à : \overline{SA} = $k.\overline{SA}$ (1)

On a par ailleurs : SB' = SA' + A'B'

c'est à dire : $\overline{SB'} = k.\overline{SA'} + k.\overline{AB'}$ d'où : $\overline{SB'} = k.\overline{SB'}$ (2)

Considérons l'homothétie 32 de centre S, de rapport k.

Les relations (1) et (2) traduisent que : $\Re (A) = A'$ $\Re (B) = B'$

L'image de la droite (AC) , par ${\mathcal R}$, est la droite parallèle à (AC) , qui contient l'image A' de A par ${\mathcal R}$.

Or (A'C')/(AC), donc : $\Re((AC)) = (A'C')$.

L'image de la droite (BC), par \$3, est la droite parallèle à (BC), qui contient l'image B' de B par \$3.

Or (B'C') // (BC) , donc : \$ ((BC)) = (B'C') .

 $C \in (AC) \cap (BC) \quad \text{donc} \quad \mathfrak{R}\left(C\right) \in (A'C') \cap (B'C') \; . \; \text{Or} \; (A'C') \cap (B'C') = \left\{\; C'\;\right\} \; \; \text{donc} \; : \; \mathfrak{R}\left(C\right) = C' \; .$

conclusion

L'homothétie X transforme alors A en A', B en B', C en C'.

Remarque: on a alors: S, A, A' alignés; S, B, B' alignés; S, C, C' alignés;

2°)

Supposons $\overline{A'B'} = \overline{AB}$. Puisque : $\overline{BB'} = \overline{BA} + \overline{AA'} + \overline{A'B'}$, alors : $\overline{BB'} = \overline{AA'}$

Soit % la translation de vecteur AA' .

voir figure 2

La relation (3) traduit que : $\begin{cases} A' = \mathfrak{C}(A) \\ B' = \mathfrak{C}(B) \end{cases}$

L'image de la droite (AC), par T, est la droite parallèle à (AC), qui contient l'image A' de A par T.

Or (A'C')/(AC), donc $\mathfrak{C}((AC)) = (A'C')$.

L'image de la droite (BC), par T, est la droite parallèle à (BC), qui contient l'image B' de B par T.

Or (B'C')/(BC), donc $\mathfrak{T}((BC)) = (B'C')$.

 $C \in (AC) \cap (BC)$ donc $\mathfrak{C}(C) \in (A'C') \cap (B'C')$. Or $(A'C') \cap (B'C') = \{C'\}$ donc $\mathfrak{C}(C) = C'$.

conclusion

La translation & transforme alors A en A', B en B', C en C'.

Triangles semblables

3eme partie : trois cas de similitude de triangles

Définitions: * On appelle similitude plane toute application φ d'un plan P dans lui-même, composée d'une isométrie f de P dans P et d'une homothétie positive ℜ de P dans P.

Le rapport k (k > 0) de l'homothétie ℜ est dit rapport de la similitude φ.

L'isométrie f " conserve " les distances et ℜ " multiplie" les distances par | k | , c'est à dire par k.

Toute similitude plane de rapport k " multiplie" donc les distances par k.

* Soit A, B, C, A', B', C' des points appartenant tous à un même plan P.

Deux triangles ABC et A'B'C' sont dits semblables s'il existe une similitude φ de P dans P vérifiant : φ(A) = A', φ(B) = B', φ(C) = C'.

Les sommets A', B', C' sont alors dits homologues des sommets A, B, C, nommés dans cet ordre.

Les sommets A', B', C' sont alors dits homologues des sommets A, B, C, nommés dans ce 1°) Démontrer : Si deux triangles ABC et A'B'C' sont semblables, alors ils vérifient :

$$\frac{A'B'}{AB} = \frac{B'C'}{BC} = \frac{A'C'}{AC} \quad \text{et} \quad (\widehat{A'} = \widehat{A} \ ; \ \widehat{B'} = \widehat{B} \ ; \ \widehat{C} = \widehat{C}) \ .$$

2°) On appelle cas de similitude de deux triangles les trois énoncés ci-dessous qui expriment des conditions suffisantes pour que deux triangles ABC et A'B'C' soient semblables.

a) Premier cas de similitude $Si \frac{A'B'}{AB} = \frac{B'C'}{BC} = \frac{A'C'}{AC} , \text{ alors les triangles ABC et A'B'C' sont semblables }.$

On énonce parfois : Si deux triangles ont les longueurs de leurs trois côtés proportionnelles , alors ces deux triangles sont semblables .



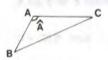


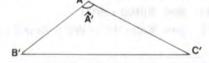
$$\frac{A.B.}{AB} = \frac{B.C.}{BC} = \frac{A.C.}{AC}$$

b) Deuxième cas de similitude ;

Si
$$\frac{A'B'}{AB} = \frac{A'C'}{AC}$$
 et $\widehat{A'} = \widehat{A}$, alors les triangles ABC et A'B'C' sont semblables

On énonce parlois: Si deux triangles ont un angle de même mesure "compris" entre deux côtés dont les longueurs sont proportionnelles, alors ces deux triangles sont semblables.



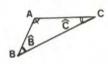


$$\frac{A'B'}{AB} = \frac{A'C}{AC}$$

c) Troisième cas de similitude :

Si
$$\widehat{B}' = \widehat{B}$$
 et $\widehat{C}' = \widehat{C}$, alors les triangles ABC et A'B'C' sont semblables

On énonce parfois : Si deux triangles ont deux angles dont les mesures sont respectivement égales , alors ces deux triangles sont semblables .



```
Supposons les triangles ABC et A'B'C' semblables .
                                                 Alors il existe une similitude φ transformant A, B, C en respectivement A', B', C'.
                                           on a : \begin{cases} A'B' = k \ AB \\ B'C' = k \ BC \\ C'A' = k \ CA \end{cases} d'où : \frac{A'B'}{AB} = \frac{B'C'}{BC} = \frac{C'A'}{CA} = k
on a donc : \begin{cases} c' = k \ c \\ a' = k \ a \\ b' = k \ b \end{cases} or \cos \hat{A} = \frac{b^2 + c^2 - a^2}{2bc} et \cos \hat{A}' = \frac{k^2b^2 + k^2c^2 - k^2a^2}{2k^2bc}
                                             Après simplification par k^2 ( k^2>0 ) , on trouve: \cos \widehat{A}=\cos \widehat{A}' , d'où \widehat{A}=\widehat{A}'
                                              De même : \cos \widehat{B} = \frac{c^2 + a^2 - b^2}{2ca} et \cos \widehat{B'} = \frac{k^2c^2 + k^2a^2 - k^2b^2}{2k^2ca} donc \cos B = \cos B', soit \widehat{B} = \widehat{B'}
                                              Puisque \widehat{C} = \pi - (\widehat{A} + \widehat{B}) et que \widehat{C}' = \pi - (\widehat{A}' + \widehat{B}'), on a donc aussi \widehat{C} = \widehat{C}'
                               1^{er} cas de similitude : supposons \frac{A'B'}{AB} = \frac{B'C'}{BC} = \frac{C'A'}{CA}
         2°) a)
                                              Soit \lambda la valeur commune de ces trois rapports . On a donc \lambda > 0 .
                                              Considérons une homothétie \Re de rapport \lambda, de centre indifférent . Soit A_1 = \Re(A); B_1 = \Re(B); C_1 = \Re(C).
                                             So multiplie les distances par \lambda, de centre indifferent . Soit A_1 = \Re(A); B_1 = \Re(B); C_1 \Re(B); C_2 \Re(B); C_3 \Re(B); C_4 
voir 2°) a)
page 118
                                             On a donc : f_0 \mathcal{R} : A \longrightarrow A_1 \longrightarrow A'

B \longrightarrow B_1 \longrightarrow B' et f_0 \mathcal{R} est C \longrightarrow C'

ce qui prouve que les triangles ABC et A'B'C' sont semblables .
                                                                                                                                                                                                         f_{O}% est une similitude de rapport \lambda .
                              2^{\text{eme}} cas de similitude : supposons \widehat{A}' = \widehat{A} et \frac{A'B'}{AB} = \frac{A'C'}{AC}
           2°) b)
                                             Or k>0, donc \frac{B'C'}{BC}=k, d'où : \frac{B'C'}{BC}=\frac{A'B'}{AB}=\frac{A'C'}{AC}. Le premier cas de similitude assure alors que : les triangles ABC et A'B'C' sont semblables
                              \widehat{B} = \widehat{B} = \widehat{C} = \widehat{C}. Alors: \widehat{A} = \widehat{A} puisque \widehat{A} = \pi - \widehat{B} + \widehat{C} et \widehat{A} = \pi - \widehat{B} + \widehat{C}
          2°) c)
                                                   on a : \begin{cases} sinA' = sinA \\ sinB' = sinB \\ sinC' = sinC \end{cases} \text{ et } \frac{a'}{sinA'} = \frac{b'}{sinB'} = \frac{c'}{sinC'} \text{ et } \frac{a}{sinA} = \frac{b}{sinB} = \frac{c}{sinC}
                                                   On en déduit : \frac{a'}{a} = \frac{b'}{b} = \frac{c'}{c}, ce qui assure (d'après le 1 er cas de similitude) que :
                                                                             les triangles ABC et A'B'C' sont semblables
remarque
                              On déduit immédiatement, des trois cas de similitude, les énoncés suivants :
                                        * deux triangles équilatéraux sont semblables .
                                        * deux triangles rectangles ayant un angle aigu de même mesure sont semblables .
```

* deux triangles rectangles dont les longueurs de l'hypoténuse et d'un côté de l'angle droit sont

proportionnelles, sont semblables.

deux triangles rectangles dont les longueurs des côtés de l'angle droit sont proportionnelles, sont semblables.

Triangles semblables.

4ème partie : triangles directement semblables . triangles indirectement semblables

1°) Définitions

Le plan P est supposé orienté .

Soit φ une similitude de P dans P, composée d'une isométrie f de P dans P et d'une homothétie positive 🕱 de P dans P .

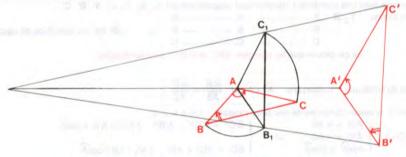
- φ est dite similitude plane <u>directe</u> si, et seulement si f est un déplacement (c'est à dire si f est une isométrie conservant les angles orientés).
- φ est dite similitude plane indirecte si, et seulement si f est un antidéplacement (c'est à dire si f est une isométrie contrariant les angles orientés).

2°) Démontrer les propriétés suivantes :

Soit ABC et A'B'C' deux triangles d'un même plan orienté P

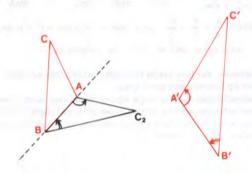
a) Si
$$(A'B', A'C') = (AB, AC)$$
 (π)
 $(B'C', B'A') = (BC, BA)$ (π) alors
 il existe une similitude plane directe transformant A, B, C respectivement en A', B', C'.

Les triangles ABC et A'B'C', dont les sommets sont nommés dans cet ordre , sont alors dits directement semblables .



b) Si
$$\left\{ (\overline{A'B', A'C'}) \equiv -(\overline{AB, AC}) \pmod{\pi} \right\}$$
 il existe une similitude plane indirecte transformant A, B, C $(\overline{B'C', B'A'}) \equiv -(\overline{BC, BA}) \pmod{\pi}$ alors respectivement on A', B', C' .

Les triangles ABC et A'B'C', dont les sommets sont nommés dans cet ordre, sont alors dits indirectement semblables.



```
(B'C', B'A') = (BC, BA) (\pi)
              Démontrons que : (C'A', C'B') \equiv (CA, CB) (\pi)
                      Utilisons la relation de Chasles : (C'A', C'B') = (C'A', A'B') + (A'B', B'C') (\pi)
                                 Utilisons l'hypothèse : (C'A', C'B') = (CA, AB) + (AB, BC) (\pi)
                                           c'est à dire : (C'A', C'B') = (CA, CB) (π)
              Comparons (AB, A'B'), (AC, A'C'), (BC, B'C').
                      On a: (AC, A'C') = (AC, AB) + (AB, A'B') + (A'B', A'C') (\pi)
                                   Or (AC, AB) + (A'B', A'C') = 0 (\pi)
                                                            Par conséquent : (AC, A'C') = (AB, A'B') (\pi)
                                                     On démontre de même : (BC, B'C') \equiv (BA, B'A') (\pi)
              Soit \theta une mesure en radians (modulo 2\pi) de (\overline{AB}, \overline{A'B'}). On a alors : (AB, A'B') \equiv \theta (\pi).
              Soit R la rotation de centre A, d'angle mesurant θ
                                                          (\overline{AB}, \overline{AB_1}) = \theta (2\pi)
                                                                                                     (AB, AB_1) = (AB, A'B') (\pi)
                        Ona: R(A) = A
                      Posons : (\mathcal{R}(B) = B, \text{ alors}) (\overline{AC}, \overline{AC_1}) = \theta (2\pi) d'où
                                                                                                      (AC, AC_1) \equiv (AC, A'C') (\pi)
                                                          (\overline{BC}, \overline{B_1C_1}) \equiv \theta (2\pi)
                                                                                                   (BC, B_1C_1) \equiv (BC, B'C') (\pi)
                                  2 (C) = C,
                      On en déduit : (A'B')//(AB<sub>1</sub>) ; (A'C')//(AC<sub>1</sub>) ; (B'C')//(B<sub>1</sub>C<sub>1</sub>) . Les triangles AB_1C_1 et A'B'C' ont leurs côtés respectivement parallèles .
voir page
                       Il existe donc une application g (g: homothétie ou translation) de P dans P transformant A, B, C, en
122
                       respectivement A', B', C'.
                       On a g_0 \Re: A \longmapsto A \vdash
                                                     → B<sub>1</sub> ← B'
                                                                                                      posons : \varphi = g_{Q} \mathcal{R}
                                       B -
                                        C ---
                                                      → C, -
                       * si g est une translation , alors \phi est un déplacement de P dans P .
                       st si g est une homothétie positive de rapport k , alors \phi est une similitude plane directe de rapport k .
                       * si g est une homothétie négative de rapport - k (k > 0).
                                                             soit \Omega le centre de g et \Re' la rotation de centre \Omega , d'angle plat
                                                             on a : g = \Re(\Omega, k) {}_{O}\Re'(\Omega, \pi) donc : \phi = \Re(\Omega, k) {}_{O}\Re'{}_{O}\Re
                                                             c'est à dire : \varphi = \Re(\Omega, k) of où \begin{cases} f \text{ est un déplacement} \\ \Re \text{ est une homothétie positive} \end{cases}
                  Dans tous les cas , φ est une similitude plane directe de P dans P qui transforme A en A', B en B', C en C'.
              Les triangles ABC et A'B'C' sont donc directement semblables .
                       Supposons \int (A'B', A'C') = -(AB, AC) (\pi)
    2°) b)
                                     (B'C', B'A') \equiv -(BC, BA) (\pi)
               Soit σ la symétrie orthogonale par rapport à la droite (AB) . σ est une isométrie qui contrarie les angles orientés .
                                                           (\overline{AB}, \overline{AC_2}) = -(\overline{AB}, \overline{AC}) (\pi)
                                                                                                          (AB,AC_2) = (A'B',A'C') (\pi)
                         On a ( σ(A) = A
                                    \sigma(B) = B
                       Posons: \sigma(C) = C_2 alors (BC_2, BA) = -(BC, BA) (\pi) d'où (BC_2, BA) = (B'C', B'A') (\pi)
                       Les triangles ABC<sub>2</sub> et A'B'C' sont donc directement semblables .
voir 2°) a)
                       Il existe alors une composée \Re_0 f transformant A en A' , B en B' , C_2 en C' ,
                                     où f est un déplacement et R est une homothétie positive .
                                                                   σ
                                                                                                      Posons: \psi = \Re_0 f_0 \sigma
                                                                            → B ----
                                                                                            → B'
                                                              B -
                                                                           → C<sub>2</sub> +
                                                                                              → C'
                                                              C -
                       f ο σ est alors un antidéplacement de P dans P .
                       ψ est donc une similitude plane indirecte transformant A en A', B en B', C en C'.
              Les triangles ABC et A'B'C' sont donc indirectement semblables .
```

Supposons $(A'B', A'C') = (AB, AC) (\pi)$

2°) a)

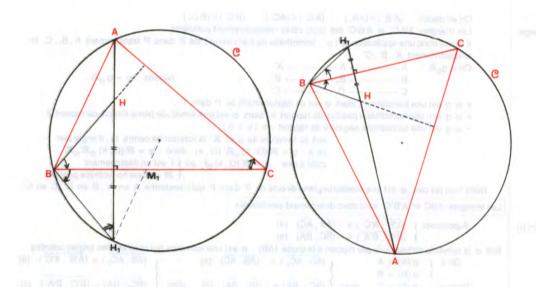
Triangles inscrits dans un cercle donné e , d'orthocentre donné H

H intérieur strictement à C.

Soit C un cercle donné de centre O, de rayon R.
Soit H un point donné vérifiant : 0 < OH < R.

1°) Justifier qu'il existe une infinité de triangles inscrits dans C et ayant H pour orthocentre . Vérifier que tous ces triangles ont même cercle d'Euler C'.

2°) Démontrer que tous les triangles inscrits dans C et ayant H pour orthocentre, ont leurs trois côtés tangents à une même ellipse S, de foyers O et H, dont le cercle principal est le cercle C'.



Notions utilisées :

- les symétriques de l'orthocentre d'un triangle par rapport aux côtés de ce triangle appartiennent au cercle circonscrit à ce triangle.
- * cercle d'Euler d'un triangle
- * propriétés tangentielles de l'ellipse .

1º) Le point H est donné -

S'il existe un triangle ABC inscrit dans C, ayant H pour orthocentre, alors les symétriques respectifs de H, H2, H3 de H par rapport aux côtés (BC), (CA), (AB) ABC appartiennent au cercle C circonscrit à ABC.

Menons par H une droite quelconque .

Puisque H est intérieur strictement à C, cette droite coupe C en deux points .

Nommons A et H₁ ces deux points , qui sont distincts de H .

Posons: I = m (H, H1) ; I est lui aussi intérieur strictement à C .

La médiatrice de (H, H,) coupe donc C en deux points : B et C .

Justifions que le triangle ABC ainsi construit (inscrit dans C) admet pour orthocentre le point H donné.

Par construction, H appartient à la hauteur issue de A dans ABC, puisque (AH) ± (BC).

Justifions : (BH) \((AC) .

On a:
$$(BH, AC) = (BH, BC) + (CB, CA)$$
 (π) (relation de Chasles) (1)

$$H = S_{BC}(H_{\tau}) \text{ donc} : (BH, BC) = -(BH_{\tau}, BC) (\pi)$$
 (2)

Les points B, H₁, C, A sont cocycliques et distincts, donc :
$$(\overline{CB}, \overline{CA}) \equiv (\overline{H_1B}, \overline{H_1A})$$
 (π) (3)

Grâce à (2) et (3), la relation (1) s'écrit :
$$(BH, AC) = (BC, BH_1) + (H_1B, H_1A)$$
 (π)

d'où :
$$(BH, AC) \equiv (BC, H_1A)$$
 (π)

Puisque (BC) ⊥ (AH₁), on déduit ainsi : (BH) ⊥ (AC)

Le point H appartient donc à la hauteur issue de B dans le triangle ABC .

Le point H est donc l'orthocentre du triangle ABC (puisque H appartient à deux hauteurs de ce triangle).

Il existe donc une infinité de triangles ABC inscrits dans C, d'orthocentre H , puisqu'il existe une infinité de droites contenant H et que , pour chaque droite menée par H, on peut déterminer deux triangles solutions (les rôles des points A et H₁ ci-dessus pouvant être échangés).

Tous ces triangles admettent même cercle d'Euler C'. En effet :

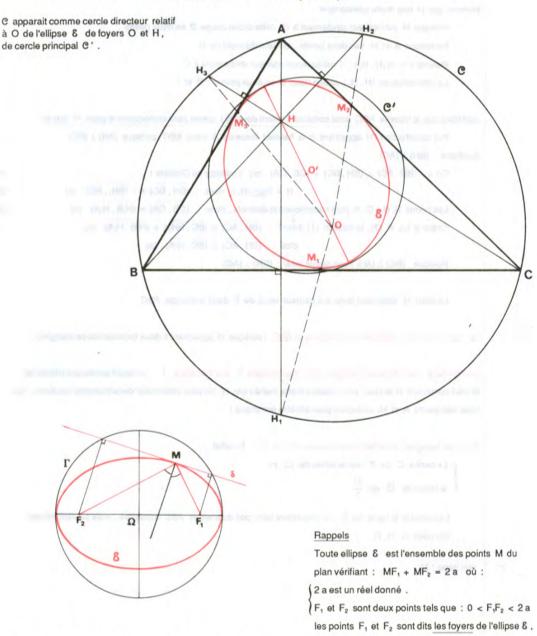
le rayon de C'est $\frac{R}{2}$.

Le centre et le rayon de C' ne dépendent donc pas du triangle ABC considéré, mais seulement des données O, H, R.

2°) voir page 131

Triangles inscrits dans un cercle donné e, d'orthocentre donné H

H intérieur strictement à C (suite).



- * Le cercle Γ , de centre Ω (Ω milieu de (F₁, F₂)), de rayon a , est dit cercle principal de l'ellipse δ .
- * La tangente δ en un point M quelconque de l'ellipse δ est la bissectrice extérieure de $[\widehat{F_1MF_2}]$.
- * Le projeté orthogonal d'un quelconque foyer de $\,\delta\,$ sur $\,\delta\,$ appartient au cercle principal $\,\Gamma\,$ de l'ellipse $\,\delta\,$.

2°) a) Soit ABC un triangle solution . Soit H1 = SBC (H) . Démontrons que (BC) coupe (OH,), en un point du segment [OH,]. * Si on avait (OH,) // (BC) , alors on aurait (OH,) \perp (HH,) . Puisque H₁∈ C. (HH₁) serait tangente en H₁ à C , or H ≠ H, donc H serait extérieur à C . * ce qui contrarie l'hypothèse (OH < R). Les droites (BC) et (OH,) sont donc sécantes Posons alors (BC) \cap (OH₁) = {M₁} et prouvons que M₁ appartient à [OH₁]. 2°) b) * Supposons M, ∉ [OH,]. alors : $OH_1 = |OM_1 - M_1H_1|$; or $OH_1 = R$. On aurait : R = | OM, - M, H, | . 2ème cas 1er cas $Or: M_1 \in (BC)$ et $(BC) = med(H_1, H_1)$, donc $M_1H_1 = M_1H$ On aurait donc : R = | OM, - M, H | Mais le triangle OM, H satisfait l'inégalité triangulaire : OH ≥ | OM, - M, H | (5) Des relations (4) et (5), on déduirait : OH ≥ R, * ce qui contrarie l'hypothèse OH < R . Le point M₁ appartient par conséquent au segment [OH₁] et vérifie donc : OM₁ + M₁H₁ = OH₁. Puisque $M_1H_1=M_1H$ et $OH_1=R$, le point M_1 vérifie : $OM_1+M_1H=R$, avec 0<OH< R. 2°) c) Le point M, appartient donc à l'ellipse & de foyers O et H, dont le grand axe a pour longueur R. voir rappel page 130 Le cercle principal de & a pour centre le milieu O' de (O, H) et pour rayon $\frac{R}{2}$. On reconnaît le cercle d'Euler C' commun à tous les triangles ABC, inscrits dans C, ayant H pour orthocentre Démontrons que (BC) est tangente en M, à l'ellipse & . 2°) d) $M_1 \in (BC)$ et $(BC) = med(H_1, H)$ donc (BC) est bissectrice intérieure de $[HM_1H_1]$. Les demi-droites [M, H,) et [M,O) sont deux demi-droites opposées donc : (BC) est bissectrice extérieure de [HM,O] voir rappel La droite (BC) est par conséquent la tangente en M1 à l'ellipse & page 130 De la même façon, en posant : $H_2 = S_{CA}(H)$ et $H_3 = S_{AB}(H)$, on démontre que : 2°) e) $OM_2 + M_2 H = R$ donc $(CA) \cap [OH_2] = \{M_2\}$ $OM_3 + M_3H = R$ $(AB) \cap [OH_3] = \{M_3\}$ De même qu'en 2°) d), on justifie que : Les droites (CA) et (CB) sont les tangentes respectives en M2 et M3 à cette même ellipse & dont les caractéristiques ne dépendent que de O, H, R.

Droites isogonales par rapport à deux droites sécantes d et δ.

 $\underline{\text{D\'efinition}}$: Soit d et δ deux droites sécantes en A .

Deux droites D et Δ contenant A seront dites isogonales par rapport aux droites d et δ si , et seulement si elles vérifient : $(d, D) = (\Delta, \delta)$ (π)

1ère partie : caractérisation 1

Soit d et 8 deux droites sécantes en A.

Soit M et N deux points quelconques du plan, distincts de A

On note α et β les réels appartenant à $[0,\pi[$ tels que : $(d,AM)\equiv\alpha$ (π) $(AN, \delta) \equiv \beta (\pi)$

Soit M₁ et M₂ les projetés orthogonaux respectifs de M sur d et δ. Soit N₁ et N₂ les projetés orthogonaux respectifs de N sur d et δ

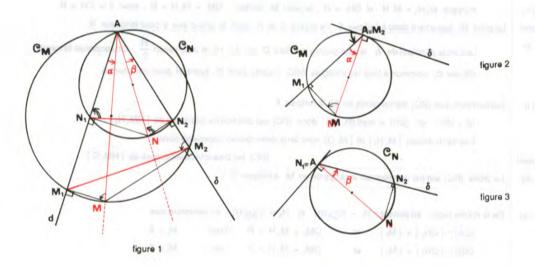
> Démontrer : a) $(\overline{\delta}, M_2M_1) \equiv \frac{\pi}{2} - \alpha (\pi)$ b) $(N_1 N_2, d) = \frac{\pi}{2} - \beta (\pi)$.

2°) Conclure : les quatre propositions suivantes sont équivalentes :

p₁: Les droites (AM) et (AN) sont isogonales par rapport à d et δ.

 p_2 : $(AN) \perp (M_1 M_2)$

 $\begin{array}{l} p_3 \ : \ (AM) \perp (N_1 \, N_2 \,) \ . \\ p_4 \ : \ (\delta \, , \, M_1 \, M_2 \,) \ \equiv \ (N_1 \, N_2 \, , \, d) \quad (\pi) \end{array}$



 $(\alpha = \beta) \Leftrightarrow (AM)$ et (AN) sont isogonales par rapport à d et δ .

Remarque : Les caractérisations (1) et (2) de l'isogonalité ne sont que des cas particuliers de propriétés

de l'antiparallèlisme

Cette notion , que nous n'avons pas voulu utiliser ici , sera développée ultérieurement .

Notion utilisée : points cocycliques

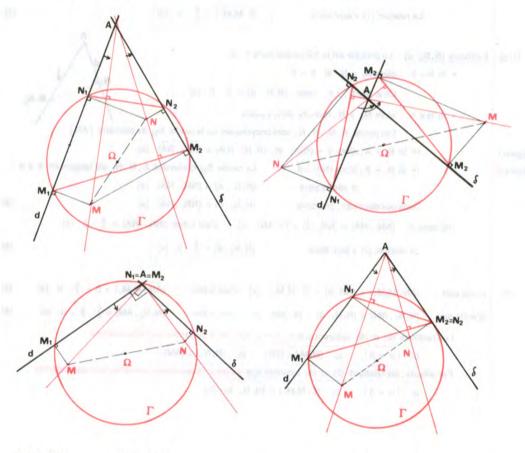
```
Justifions que les droites (M, M₂) et (N, N₂) existent . Les points M et N sont supposés distincts de A .
                        * Sion avait M_2 = M_1, on aurait M_2 \in \delta \cap d et M_1 \in \delta \cap d.
                                                   on aurait donc M_2 = A et M_1 = A; M serait en A.
                         * Si on avait N2 = N1, on aurait de même :
                Evaluons (\delta, M_2M_1) Deux cas peuvent se présenter :
      1°) a)
                        * Si M \in d, alors M_1 = M et \alpha = 0.
                                         On a (M_1 M_2) \perp \delta donc (\delta, M_2 M_1) \equiv \frac{\pi}{2} - 0 (\pi)
                         * Si M ∉ d , alors M, ≠ M . La droite (MM, ) existe .
                             Les points A, M2, M, M1 sont cocycliques sur le cercle CM de diamètre [AM].
                                   ** Si M_2 \neq A, alors \delta = (M_2A) et (M_2A, M_2M_1) \equiv (MA, MM_1) (\pi)
voir figure 1
                                                                                (\delta, M_2M_1) \equiv (MA, MM_1) (\pi)
                                                    c'est à dire :
                                   ** Si M_2 = A ,alors (MA) \pm \delta . Le cercle C_M contenant A , M , M_1 est tangent en A à \delta .
voir figure 2
                                                    δ vérifie alors : (δ, AM_1) = (MA, MM_1) (π)
                                   Dans ces deux cas , on trouve : (\delta, M_2M_1) = (MA, MM_1) (\pi)
                         On a: (MA, MM_1) = (MA, d) + (d, MM_1) (\pi), c'est à dire: (MA, MM_1) = -\alpha + \frac{\pi}{2} (\pi)
                                                                                                                                                    (2)
                                                                                 (\delta, M_2M_1) \equiv \frac{\pi}{2} - \alpha (\pi)
                                   La relation (1) s'écrit alors :
                Evaluons (N, N2, d). Le principe est le même que dans 1°) a).
       1°) b)
                         * Si N \in \delta, alors N_2 = N et \beta = 0.
                                          On a (N_1N_2) \perp d, donc (N_1N_2, d) = \frac{\pi}{2} - 0 (\pi)
                          * Si N ∉ δ, alors N₂ ≠ N, la droite (NN₂) existe
                                          Les points A , N_1 , N , N_2 sont cocycliques sur le cercle {\mathfrak C}_N de diamètre [AN] .
                                    ** Si N<sub>1</sub> \neq A, alors d = (N<sub>1</sub>A) et (N<sub>1</sub>N<sub>2</sub>, N<sub>1</sub>A) = (NN<sub>2</sub>, NA) (\pi)
voir figure 1
                                                                              Le cercle CN contenant A, N, N2 est tangent en A à d.
                                    ** Si N, = A, alors (NA) 1 d.
voir figure 3
                                                                                 (N_1 N_2, d) = (NN_2, NA) (\pi)
                                                     d vérifie alors :
                                                                                                                                                     (3)
                                                                                 (N_1 N_2, d) = (NN_2, NA) (\pi)
                                   Dans ces deux cas, on trouve :
                          Par ailleurs: (NN_2, NA) = (NN_2, \delta) + (\delta, AN) (\pi), c'est à dire: (NN_2, NA) = \frac{\pi}{2} - \beta (\pi)
                                                                                                                                                     (4)
                                                                                  (N_1 N_2, d) \equiv \frac{\pi}{2} - \beta (\pi)
                                   La relation (2) s'écrit alors :
                                   (\overline{AN}, \overline{M_2M_1}) \equiv (\overline{AN}, \overline{\delta}) + (\overline{\delta}, \overline{M_2M_1}) \quad (\pi) \ , \ c'est \ \grave{a} \ dire \ : \qquad (\overline{AN}, \overline{M_2M_1}) \equiv \beta + \frac{\pi}{2} - \alpha \quad (\pi)
                                                                                                                                                     (5)
          2°)
                 D'une part :
                 D'autre part : (N_1 N_2, AM) \equiv (N_1 N_2, d) + (d, AM) (\pi), c'est à dire : (N_1 N_2, AM) \equiv \frac{\pi}{2} - \beta + \alpha (\pi)
                                                                                                                                                     (6)
                          Les relations (5) et (6) assurent que les trois propositions suivantes sont équivalentes :
                                                         p_2: (M_2M_1) \perp (AN) p_3: (N_1N_2) \perp (AM)
                          Par ailleurs , les relations (2) et (4) assurent que les deux propositions suivantes sont équivalentes :
                                    p_1: (\alpha = \beta) p_4: (\delta, M_2M_1) \equiv (N_1N_2, d) (\pi)
```

Droites isogonales par rapport à deux droites sécantes d et δ.

2ème partie : caractérisation 2

```
Soit d et \delta deux droites sécantes en A . Soit M et N deux points quelconques du plan , distincts de A . On pose \Omega=m (M , N) . Soit M, et M<sub>2</sub> les projetés orthogonaux respectifs de M sur d et \delta . Soit N, et N<sub>2</sub> les projetés orthogonaux respectifs de N sur d et \delta . 1°) Justifier : \Omega M_1 = \Omega N_1 et \Omega M_2 = \Omega N_2 . 2°) Etablir les égalités : \overline{AM_1}.\overline{AN_1} = A\Omega^2 - \Omega M_1^2 . et \overline{AM_2}.\overline{AN_2} = A\Omega^2 - \Omega M_2^2 . En déduire les équivalences : (\Omega M_1 = \Omega M_2) \Leftrightarrow (\overline{M_2 M_1} \perp \overline{AN}) et (\Omega M_1 = \Omega M_2) \Leftrightarrow (\overline{M_2 M_1} \perp \overline{AN}) 3°) Conclure : les trois propositions suivantes sont équivalentes : p_1 : \text{ les droites } (AM) \text{ et } (AN) \text{ sont isogonales par rapport à d et } \delta . p_3 : \overline{AM_1}.\overline{AN_1} = \overline{AM_2}.\overline{AN_2}
```

 $\frac{remarque}{s}: l'équivalence entre les propositions \ p_s \ et \ p_e \ fournit une caractérisation de la cocyclicité de quatre points , qui sera utilisée ultérieurement \ .$



Notion utilisée : produit scalaire

```
10)
                            Soit \Omega le milieu de (M, N).
                 * Si M = N , alors M_1 = N_1 et M_2 = N_2 donc : \Omega M_1 = \Omega N_1 et \Omega M_2 = \Omega N_2 .

    Si M ≠ N ,la projection orthogonale de la droite (MN) sur la droite d "conserve le milieu", donc :

                                     le projeté orthogonal de Ω sur d est le milieu I, de (M<sub>1</sub>, N<sub>1</sub>).
                                             ** Si M_1 = N_1, alors \Omega M_1 = \Omega N_1.
                                             ** Si M_1 \neq N_1, alors \Omega \in \text{med}(M_1, N_1) donc \Omega M_1 = \Omega N_1.
                                     De même , la projection orthogonale de la droite (MN) sur la droite \,\delta\, " conserve le milieu" , donc :
                                     le projeté orthogonal de \Omega sur \delta est le milieu I_2 de (M_2,N_2), et on déduit alors : \Omega M_2=\Omega N_2.
         2°) \overline{AM_1}, \overline{AN_1} = (\overline{AI_1} + \overline{I_1M_1}), (\overline{AI_1} + \overline{I_1N_1}), \overline{Mais} \overline{I_1N_1} = \overline{I_1M_1} donc : \overline{AM_1}, \overline{AN_1} = \overline{AI_1^2} - \overline{I_1M_1^2}.
                On a \int \overrightarrow{\Omega l_1} \perp \overrightarrow{A l_1}. Le théorème de Pythagore assure donc : A\Omega^2 = A l_1^2 + l_1 \Omega^2.
                         \overline{\Omega I_1} \perp \overline{I_1 M_1}. Le théorème de Pythagore assure donc : \Omega M_1^2 = I_1 M_1^2 + I_1 \Omega^2.
                              On peut déduire de ces deux relations : A\Omega^2 - \Omega M_1^2 = A I_1^2 - I_1 M_1^2,
                                                                                                              ce qui démontre : \overline{AM_1} . \overline{AN_1} = A\Omega^2 - \Omega M_1^2 .
                                                                                                    De même , on démontre : \overline{AM_2} . \overline{AN_2} = A\Omega^2 - \Omega M_2^2
                              On a donc : (\Omega M_1 = \Omega M_2) \Leftrightarrow p_8 : (\overline{AM_2}, \overline{AN_2} = \overline{AM_1}, \overline{AN_1})
                   Evaluons la différence x , x = \overline{AM_2} \cdot \overline{AN_2} - \overline{AM_1} \cdot \overline{AN_1}
                              x = \overline{AM_2} \cdot (\overline{AN} + \overline{NN_2}) - \overline{AM_1} \cdot (\overline{AN} + \overline{NN_1}). Or, par construction : \overline{AM_2} \perp \overline{NN_2} et \overline{AM_1} \perp \overline{NN_1}
                              donc: x = (\overline{AM_2} - \overline{AM_1}). \overline{AN}, c'est à dire: x = \overline{M_1M_2}. \overline{AN}
                              Mais on a aussi : x = (\overline{AM} + \overline{MM_2}). \overline{AN_2} - (\overline{AM} + \overline{MM_1}). \overline{AN_1}. et : \overline{AN_2} \perp \overline{MM_2} et \overline{AN_1} \perp \overline{MM_1}
                              donc: x = \overline{AM} \cdot (\overline{AN_2} - \overline{AN_1}), c'est à dire: x = \overline{AM} \cdot \overline{N_1N_2}
                    La relation (1) permet d'affirmer : (\Omega M_1 = \Omega M_2) \Leftrightarrow (x = 0).
                    Les relations (2) et (3) démontrent donc l'équivalence des trois propositions p_0, p_2, p_3.
                                       p_0: (\Omega M_1 = \Omega M_2); p_2: (\overline{AN} \perp \overline{M_2M_1}); p_3: (\overline{AM} \perp \overline{N_1N_2})
                    Ces trois propositions sont donc , d'après la caractérisation 1 , équivalentes à p,
  voir page
  132
                                       p. : les droites (AM) et (AN) sont isogonales par rapport à d et \delta .
                    ainsi, d'ailleurs, d'après (1), qu'à p_6: \overline{AM_2}, \overline{AN_2} = \overline{AM_1}, \overline{AN_1}.
                               On sait que : (\Omega M_1 = \Omega N_1) et (\Omega M_2 = \Omega N_2) . Par conséquent :
    voir 1°)
                    (\Omega M_1 = \Omega M_2) \Leftrightarrow p_5: les points M_1, N_1, N_2, M_2 sont cocycliques sur un cercle de centre \Omega,
                               ce qui démontre l'équivalence des propositions p1, p5, p6.
                    Les points M_1, M_2, N_1, N_2 appartiennent à un même cercle \Gamma de centre \Omega, milieu de (M, N) si, et seulement si
conclusion
                    les droites (AM) et (AN) sont isogonales par rapport à d et \delta .
                    remarque : les points M et N sont donc alors : * soit tous deux intérieurs strictement à Γ
 voir figures

    soit diamétralement opposés sur Γ

  page 134
```

* soit tous deux extérieurs stictement à Γ

Isogonales de trois céviennes d'un triangle concourantes en un point du cercle circonscrit .

```
Soit ABC un triangle , dans un plan orienté , inscrit dans un cercle € .

Soit P un point quelconque du plan , distinct de A, B, C .

Les droites (PA) , (PB) , (PC) seront notées D₁, D₂, D₃ .

Soit Δ₁ l'isogonale de D₁ par rapport à (AB) et (AC) .

Δ₂ l'isogonale de D₂ par rapport à (BC) et (BA) .

(Δ₃ l'isogonale de D₃ par rapport à (CA) et (CB) .

Soit P₁, P₂, P₃ les projetés orthogonaux respectifs de P sur (BC) , (CA) , (AB) .

1°) a) Démontrer : (Δ₁, Δ₂) + (D₁, D₂) ≡ (CA, CB) (π) .

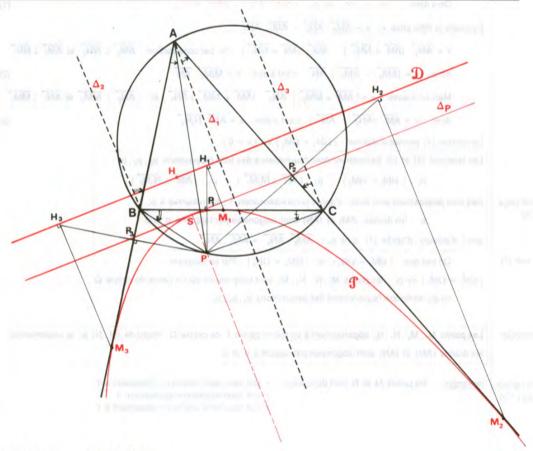
b) En déduire que Δ₁ et Δ₂ sont parallèles si , et seulement si P appartient au cercle € , circonscrit au triangle ABC , privé des points A , B , C .

2°) On suppose : P ∈ € - {A, B, C} .

a) Justifier que Δ₁, Δ₂, Δ₃ sont trois droites parallèles et que leur direction commune est orthogonale à celle de la droite de Simson Δρ du point P relativement au triangle ABC .

b) Justifier que P est alors foyer d'une parabole ₱ tangente aux trois côtés (AB) , (BC) , (CA) .

Préciser la tangente au sommet de ₱ et l'axe de symétrie de ₱ .
```



Notion utilisée :

droite de Simson

1°) a)

Utilisons la relation de Chasles :

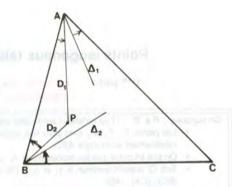
$$(\overline{\Delta}_1, \overline{\Delta}_2) \equiv (\overline{\Delta}_1, \overline{AC}) + (\overline{CA}, \overline{CB}) + (\overline{BC}, \overline{\Delta}_2) \quad (\pi)$$
 (1)

Or $(\Delta_1, AC) \equiv (AB, D_1)$ (π) et $(BC, \Delta_2) \equiv (D_2, BA)$ (π)

La relation (1) s'écrit donc :
$$(\overline{\Delta_1, \Delta_2}) = (\overline{AB, D_1}) + (\overline{CA, CB}) + (\overline{D_2, BA}) \quad (\pi)$$

$$(\overline{\Delta}_1, \overline{\Delta}_2) + (\overline{D}_1, \overline{AB}) + (\overline{AB}, \overline{D}_2) = (\overline{CA}, \overline{CB}) (\pi)$$

d'où :
$$(\Delta_1, \Delta_2) + (D_1, D_2) \equiv (CA, CB) (\pi)$$



1°) b)

 $\Delta_1 // \Delta_2 \Leftrightarrow (\Delta_1, \Delta_2) \equiv 0 \quad (\pi) .$

Utilisons la relation (2) en remarquant que
$$(D_1,D_2 \equiv (PA,PB) (\pi)$$

$$\Delta_1 // \Delta_2 \Leftrightarrow (PA, PB) \equiv (CA, CB) (\pi)$$
 (3)

Puisque les points A, B, C ne sont pas alignés, (3) traduit la cocyclicité de P, A, B, C.

Les droites Δ_1 et Δ_2 sont donc parallèles si , et seulement si P appartient à C - {A,B,C}

remarque voir page 42 Ce résultat peut bien sûr s'obtenir directement à partir du théorème de Simson .

2°) a)

On suppose: P \in C - { A , B , C } . D'après le 1°) , on sait déja $\Delta_1/\!\!/\Delta_2$.

On sait que les points P_1 , P_2 , P_3 sont alors alignés, et distincts, sur la droite de Simson Δp du point P relativement au triangle ABC.

Utilisons les résultats de la 1^{ere} partie (caractérisation 1, propositions p_2 et p_3).

Les droites D₁ et Δ₁ sont isogonales par rapport aux droites (AB) et (AC) .

Puisque $P \in D_1$, on en déduit $(P_2P_3) \perp \Delta_1$, c'est à dire : $\Delta p \perp \Delta_1$

* Les droites D_3 et Δ_3 sont isogonales par rapport aux droites (CA) et (CB) .

Puisque $P \in D_3$, on en déduit $(P_2P_1) \perp \Delta_3$, c'est à dire : $\Delta p \perp \Delta_3$

Ainsi Δ_1 et Δ_3 sont perpendiculaires à la droite Δp , donc on a : $\Delta_1 /\!\!/ \Delta_3$.

conclusion

Les trois droites Δ_1 , Δ_2 , Δ_3 sont donc parallèles , en étant toutes trois perpendiculaires à Δp .

2°) b) voir page 66 On a établi que tout point P de C - {A,B,C} est foyer d'une parabole P tangente aux droites (AB), (BC), (CA), la tangente au sommet de P étant la droite de Simson Δp de P relativement au triangle ABC.

L'intérêt de la question est de faire remarquer que l'axe de symétrie de $\mathcal P$ (qui est perpendiculaire à la tangente Δ_P au sommet de $\mathcal P$) a pour direction la direction commune de Δ_1 , Δ_2 , Δ_3 , isogonales respectives de (PA), (PB), (PC) par rapport aux côtés du triangle ABC, dans le cas où $P \in \mathcal C$ - { A, B, C }.

Points isogonaux relativement à un triangle ABC .

 1ere partie : isogonales de trois céviennes concourantes en un point n'appartenant pas au cercle circonscrit .

On suppose: P ∉ C. (Les notations sont celles de la page 136.)

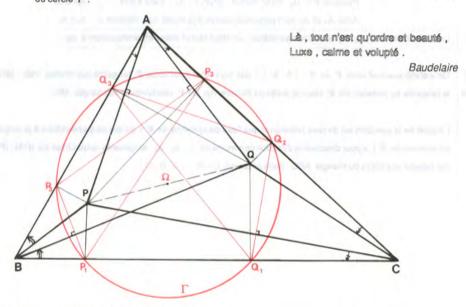
- Les points P₁, P₂, P₃ sont alors non alignés. Le triangle P₁P₂P₃ est dit triangle podaire du point P relativement au triangle ABC.
- * On sait en outre que les droites Δ_1 , et Δ_2 sont non parallèles (voir page 136).
- Soit Q le point commun à Δ₁ et Δ₂. On note Q₁, Q₂, Q₃ ses projetés orthogonaux respectifs sur (BC), (CA), (AB).
- 1°) On suppose: $P \in (AB) \cup (BC) \cup (CA) \{A, B, C\}$.
 - a) Justifier que Q est un sommet du triangle ABC et que Q appartient à Δ_3 .
 - b) Démontrer que P₁, P₂, P₃, Q₁, Q₂, Q₃ appartiennent à un même cercle Γ dont le centre est milieu de (P, Q).
- 2°) On suppose: P ∉ (AB) et P ∉ (BC) et P ∉ (CA) .
 - a) Démontrer que Q n'appartient ni à (AB), ni à (BC), ni à (CA).
 - b) Justifier que Q n'appartient pas à C. En déduire que Q₁, Q₂, Q₃ sont non alignés. Le triangle Q₁Q₂Q₃ est dit triangle podaire de Q relativement au triangle ABC.
 - c) Démontrer que les triangles podaires des points P et Q, relativement au triangle ABC, sont inscrits dans un même cercle dont le centre Ω est le milieu de (P,Q).
 - d) En déduire que Q appartient aussi à Δ₃.

Que peut-on alors dire des directions des côtés des triangles P,P2P3 et Q,Q2Q3 ?

conclusion: A tout point P n'appartenant pas à C, on peut associer ainsi un point Q, point de concours des droites isogonales de (PA), (PB), (PC) par rapport aux côtés du triangle ABC.
 Les points P et Q sont dits points isogonaux relativement au triangle ABC.

remarque: Les triangles podaires de deux points P et Q sont inscrits dans un même cercle Γsi , et seulement si P et Q sont isogonaux relativement au triangle ABC .

Cette propriété permet une construction du point Q , isogonal d'un point P donné , par l'intermédiaire du cercle Γ.



Notion utilisée :

caractérisations de l'isogonalité.

```
On suppose P \in (AB) \cup (BC) \cup (CA) - \{A, B, C\}.
    10)
                  Supposons, par exemple, P ∈ (AB) - {A,B}.
                      On a alors : \int D_1 = (AB) donc \int \Delta_1 = (AC) d'où Q = C
     1°) a)
                                   D_2 = (BA)
                                                            \Delta_2 = (BC)
                      L'isogonale \Delta_3 de (CP) par rapport à (CA) et (CB) contient C,
                                                                            donc Q \in \Delta_3
              Les trois droites \Delta_1 , \Delta_2 , \Delta_3 sont donc concourantes en Q .
              Si P \in (AB) - \{A, B\}, alors Q = C. Les points P et Q sont distincts .
     1°) b)
                  Le cercle de diamètre [PQ] contient alors P3, Q1, Q2, P1, P2 et Q3
                                                                                                                            Q1=Q2
              On suppose P ∉ (AB) et P ∉ (BC) et P ∉ (CA) et P ∉ C .
     20)
                  * Si Q appartenait à (AB) - {A,B}, on aurait : \Delta_1 = (AB) et \Delta_2 = (BA).
     2°) a)
                                                             on aurait : D_1 = (AC) et D_2 = (BC). Le point P serait en C.
                  * Si on avait Q = A on aurait : \Delta_2 = (BA) et \Delta_3 = (CA)
                                   donc on aurait : D_2 = (BC) et D_3 = (CB) ; Le point P appartiendrait donc à (BC)
                  * Sion avait Q = B on aurait : \Delta_1 = (AB) et \Delta_3 = (CB)
                                   donc on aurait : D_1 = (AC) et D_3 = (CA) ; Le point P appartiendrait donc à (AC)
                      Ces résultats sont en contradiction avec l'hypothèse .Donc Q ∉ (AB) .
                                                     On démontre de même que :Q ∉ (BC) et Q ∉ (CA) .
               On sait déja : Q ≠ A et Q ≠ B et Q ≠ C .
      2°) b)
                  * Si on avait Q∈ C - { A, B, C}, les isogonales de (QA), (QB), (QC) seraient trois droites parallèles
 voir page
                       contenant respectivement A, B, C. Ces isogonales, qui sont D1, D2, D3, seraient donc parallèles distinctes
 136

    ce qui contredit l'hypothèse puisque D<sub>1</sub>, D<sub>2</sub>, D<sub>3</sub> sont concourantes en P

               donc : Q ∉ C , et ses projetés orthogonaux Q1, Q2, Q3 sur les côtés du triangle ABC sont non alignés
voir page 42
               Soit \Omega le milieu de (P,Q).
      2°) c)
                   * Les droites (AP) et (AQ) sont isogonales par rapport à (AB) et (AC) donc :
   voir page
                       les points P_3 , Q_3 , P_2 , Q_2 appartiennent à un même cercle \Gamma_1 de centre \Omega (de rayon \Omega P_3) .
     134
                   * Les droites (BP) et (BQ) sont isogonales par rapport à (BC) et (BA) donc :
                        les points P_3, Q_3, P_1, Q_1 appartiennent à un même cercle \Gamma_2 de centre \Omega (de rayon \Omega P_3).
                On a alors \Gamma_1 = \Gamma_2. Notons \Gamma ce cercle de centre \Omega. \Gamma contient donc les points P_1, P_2, P_3, Q_1, Q_2, Q_3
               Les points P et Q sont deux points distincts de C .
      2°) d)
                   Les projetés P1, Q1 et P2, Q2 de P et Q respectivement sur (CB) et (CA) appartiennent à un même
                    cercle \Gamma de centre \Omega, \Omega milieu de (P,Q).
   voir page
                        On en déduit que (CQ) est l'isogonale de (CP) par rapport à (CB) et (CA) , d'où : \Delta_3 = (CQ) .
   134
                Les trois droites \,\Delta_1\,,\,\Delta_2\,,\,\Delta_3\, sont donc concourantes en \,Q\,
 conclusion
                                                                                                          (Q_2Q_3)\perp (AP).
                En utilisant la caractérisation 1 de l'isogonalité, on a alors : ( (P₂P₃) ⊥ (AQ)
voir page 132
                                                                                 (P_3P_1)\perp (BQ)
                                                                                                           (Q3Q1) 1 (BP)
                                                                                                          (Q,Q2) ± (CP)
                                                                                 (P1P2) 1 (CQ)
```

Points isogonaux relativement à un triangle ABC.

2ème partie : points isogonaux remarquables

- 1°) Démontrer que les droites D et Δ sont isogonales par rapport à deux droites d et δ sécantes en A si, et seulement si les paires de droites $\{D, \Delta\}$ et $\{d, \delta\}$ ont mêmes bissectrices .
- 2°) Soit ABC un triangle .

Soit I le centre du cercle inscrit dans les triangle ABC .

- Soit I a, Ib, Ic les centres des trois cercles exinscrits du triangle ABC.

 a) Démontrer que chaque point de l'ensemble {I, Ia, Ib, Ic} est son propre isogonal relativement au triangle ABC et que ces points sont les seuls qui possédent cette propriété.
 - b) Le triangle ABC est supposé non rectangle . Démontrer que l'orthocentre H du triangle ABC et le centre O du cercle circonscrit au triangle ABC sont deux points isogonaux relativement au triangle ABC.

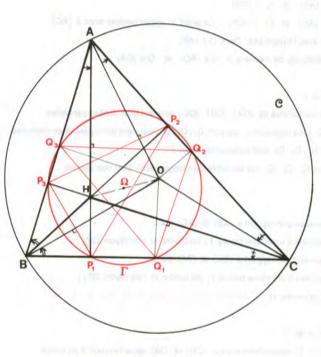
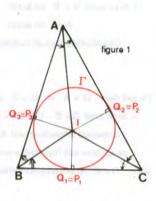


figure 2



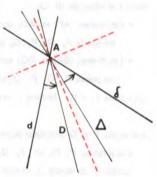


figure 3

Notions utilisées :

- * angles de droites
- * droites isogonales
- * théorème de Nagel (page 26)
- * Cercle d'Euler (page 12)

```
(1)
                Soit b une bissectrice quelconque de la paire \{d, \delta\} . b vérifie : (\overline{d, b}) \equiv (\overline{b, \delta}) (\pi)
                                              Par ailleurs, [(d,D) \equiv (\Delta,\delta) (\pi) ] \Leftrightarrow [(d,b) + (b,D) \equiv (\Delta,b) + (b,\delta) (\pi) ]
voir figure 3
                   En utilisant la relation (1), on déduit : [(d, D) \equiv (\Delta, \delta) \pmod{\pi} \Leftrightarrow (b, D) \equiv (\Delta, b) \pmod{\pi}]
                  Les droites D et \Delta sont donc isogonales par rapport à d et \delta si , et seulement si \, b est aussi bissectrice de la
                  paire { D, A }
                Une droite D est isogonale d'elle-même par rapport à d et \delta si, et seulement si : (d, D) \equiv (D, \delta) (\pi).
  remarque
                        c'est à dire si D est une des bissectrices de la paire de droites \{d,\delta\} .
                Un point J (J ∉ C) est à lui-même son propre isogonal si, et seulement si :
       2°) a)
                        la droite (AJ) est isogonale d'elle-même par rapport à (AB) et (AC)
                                                                                                                                          (2)
                        la droite (BJ) est isogonale d'elle-même par rapport à (BA) et (BC).
                                                                                                                                          (3)
                Les conditions (2) et (3) suffisent à assurer la condition (4) :
  voir page
                                                                                                                                          (4)
                         la droite (CJ) est isogonale d'elle-même par rapport à (CB) et (CA)
     138
                 Or, d'après la remarque du 1°) ci-dessus, les conditions (2), (3), (4) sont équivalentes respectivement à :
                         (2) : la droite (AJ) est une bissectrice de { (AB), (AC) } .
 voir figure 1
                         (3) : la droite (BJ) est une bissectrice de { (BC), (BA) } .
                         (4) : la droite (CJ) est une bissectrice de { (CA), (CB) } .
                 Dans un triangle ABC, si deux bissectrices, issues respectivement de A et de B sont sécantes en un point J,
conséquence
                 alors la droite (CJ) est une bissectrice issue de C.
                    Il existe donc quatre points, et quatre seulement, tels que chacun soit confondu avec son isogonal:
                         ce sont les points I, la, lb, lc.
                  Les paires { (AB), (AC) } et { (AH), (AO) } ont mêmes bissectrices, donc :
       2°) b)
                          la droite (AO) est l'isogonale de la hauteur (AH) par rapport à (AB) et (AC) .
 voir page 26
                          De même, la droite (BO) est l'isogonale de la hauteur (BH) par rapport à (BC) et (BA)
                   L'orthocentre H du triangle ABC et le centre O du cercle circonscrit au triangle ABC sont donc deux points
  voir figure 2
                   isogonaux relativement au triangle ABC.
                  Le triangle podaire de O est le triangle " médian " du triangle ABC : ses sommets sont les milieux de (A, B), (B, C),
  remarques
                  (C, A).
                  Le triangle podaire de H est le triangle orthique P<sub>1</sub>P<sub>2</sub>P<sub>3</sub> du triangle ABC .
                          On retrouve une propriété du triangle orthique : (P_2P_3)\perp(OA) ; (P_3P_1)\perp(OB) ; (P_1P_2)\perp(OC) .
                  Le cercle \Gamma contenant les projetés P_1,P_2,P_3,Q_1,Q_2,Q_3 est alors le cercle d'Euler du triangle ABC .
                  Le centre du cercle \Gamma est .....le milieu de (O,H) .
```

Points isogonaux relativement à un triangle ABC

3ème partie : positions relatives de deux points isogonaux

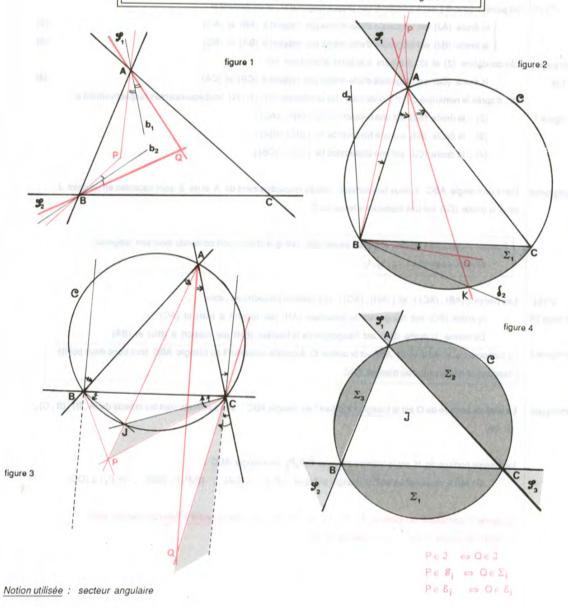
Soit ABC un triangle inscrit dans un cercle C .

Soit P un point n'appartenant ni à C, ni à (AB), ni à (BC), ni à (CA). Soit Q l'isogonal de P relativement au triangle ABC.

Propriété : les deux points isogonaux P et Q sont :

* ou bien tous deux intérieurs strictement au triangle .

* ou bien tous deux extérieurs strictement au triangle .



```
On suppose : P ∉ C ; P ∉ (AB) ; P ∉ (BC) ; P ∉ (CA) .
 rappel
                     Soit Q l'isogonal de P relativement au triangle ABC.
                     On sait alors que Q n'appartient ni à C, ni à aucune des droites (AB), (BC), (CA).
 notations
                     b<sub>1</sub>: bissectrice de [BAC]
                                                            b<sub>2</sub>: bissectrice de [ABC]
                     8, : secteur angulaire symétrique par rapport à A du secteur [BAC] .
                     82 : secteur angulaire symétrique par rapport à B du secteur [ABC] .
                     8₁∪[BAC] est alors symétrique par rapport à b₁. 8₂∪[ABC] est alors symétrique par rapport à b₂.
             On sait que les droites (AP) et (AQ) sont symétriques par rapport à b<sub>1</sub>, donc :
voir figure 1
                     Si (AP) est incluse dans 8, U[BAC], alors (AQ) est ausi incluse dans 8, U[BAC].
                     Par conséquent : si P ∈ 8, ∪ [BAC], alors Q ∈ 8, ∪ [BAC].
             Supposons P intérieur au triangle BAC .
                                   On a : P & 8, U [BAC] donc : Q & 8, U [BAC] .
                     Mais on a de même : P \in \mathcal{S}_2 \cup [ABC] donc : Q \in \mathcal{S}_2 \cup [ABC]
                     Le point Q appartient donc à l'intersection de $1 \cup [BAC] et de $2 \cup [ABC].
                     Le point Q est donc intérieur au triangle ABC . En outre le rappel ci-dessus permet de préciser :
             Si le point P est intérieur strictement au triangle ABC , alors le point Q est intérieur strictement au triangle ABC
             Supposons P extérieur strictement au triangle ABC
      2°)
   1er cas
             Si P ∈ 8, ,
                     * P = 8, U [BAC] donc Q = 8, U [BAC] .
                        Mais Q n'est pas intérieur au triangle ABC, sinon son isogonal P serait intérieur au triangle ABC (voir 1°))
voir figure 2
                     * Par B, menons la parallèle d₂ à (AP). Soit δ₂ l'isogonale de d₂ par rapport aux droites (BA) et (BC).
                        Puisque d_2 est parallèle à (AP), \delta_2 et (AQ) sont sécantes en un point K appartenant à C - \{A, B, C\}.
 voir page
                        Plus précisément, K appartient à l'arc de C, d'extrêmités B et C, ne contenant pas A
   136
                                                                            (car(AK) = (AQ) et (AQ) c 8, \cup [BAC])
                     Rappelons: (BC, BQ) = (BP, BA) (\pi).
                        La droite (BQ) est donc incluse dans la réunion du secteur [CBK] et du secteur symétrique de [CBK]
                        par rapport à B.
                     Finalement, Q ∈ [BAC] ∩ [CBK].
                        Remarquons que quand (AP) pivote autour de A, P restant dans le secteur $1, le point K décrit l'arc
                        [BC] ne contenant pas A .
              Si Pappartient à 81, son isogonal Q appartient au segment circulaire Σ1 ayant pour frontières [BC] et l'arc [BC]
              ne contenant pas A.
 2ème cas
              Si P ∈ Σ, , alors son isogonal Q appartient à 8, ( cas réciproque du précédent ) .
              Si P∈ [BAC] et P est extérieur strictement au cercle circonscrit C (P∈ & 1),
 3ème cas
                     alors : Q ∈ 8, ∪ [BAC] et Q ∉ 8, et Q ∉ Σ, et Q est extérieur au triangle ABC .
                     Le point Q appartient donc lui aussi à [BAC], en étant extérieur strictement à C . Q ∈ 8, .
voir figure 3
```

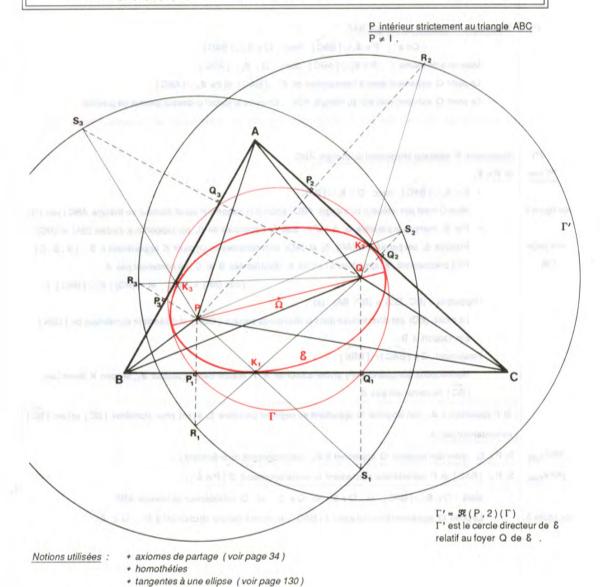
Points isogonaux relativement à un triangle ABC.

4ème partie : points isogonaux intérieurs à un triangle

Soit P un point intérieur strictement au triangle ABC, P supposé distinct du centre I du cercle inscrit dans le triangle ABC.

Soit Q l'isogonal du point P relativement au triangle ABC .

- Les deux points isogonaux P et Q, distincts, sont les foyers d'une ellipse & tangente aux trois côtés (AB), (BC), (CA) du triangle ABC.
- Le cercle principal de l'ellipse δ est le cercle Γ contenant les projetés orthogonaux de P et Q sur les droites (AB), (BC), (CA).



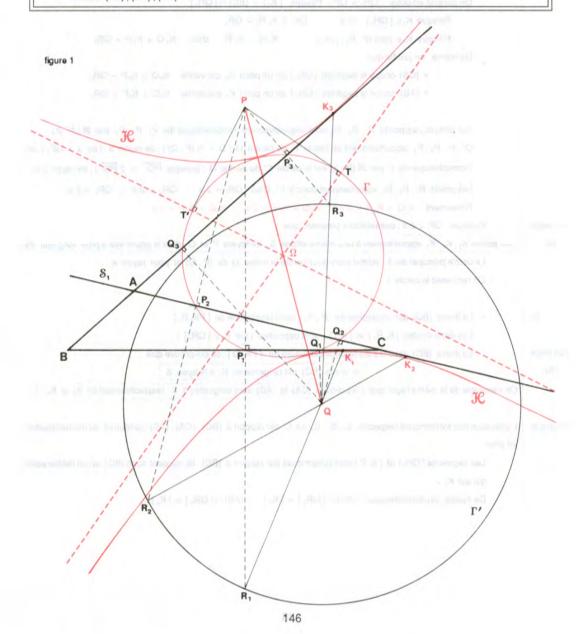
On suppose P intérieur strictement au triangle ABC et P ≠ I. voir page * Observons que P et Q sont alors distincts car si on avait P = Q, alors on aurait P = 1. 140 voir page * On sait en outre que Q est lui aussi intérieur strictement au triangle ABC . 142 Soit PA le demi-plan ouvert , de frontière (BC) , contenant le point A . Soit PA le demi-plan ouvert, de frontière (BC), ne contenant pas le point A. Soit R_1 , R_2 , R_3 les symétriques respectifs de P par rapport à (BC), (CA), (AB). Les points P et Q appartiennent au même demi-plan PA . R₁ = SBC (P) donc R₁ ∈ PA . La droite (BC) coupe donc le segment [QR,] (axiome de partage du plan). voir page 34 On garantit en outre : $QR_1 > QP$. Posons $\{K_1\} = (BC) \cap [QR_1]$. Puisque K₁∈ [QR₁] on a: $QK_1 + K_1R_1 = QR_1$ $K_1R_1 = K_1P$ d'où : $K_1Q + K_1P = QR_1$ Puisque K₁ ∈ med (P, R₁), on a : De même, on justifie que : * (CA) coupe le segment [QR2] en un point K2 qui vérifie : K2Q + K2P = QR2 * (AB) coupe le segment [QR₃] en un point K₃ qui vérifie : K₃Q + K₃P = QR₃ * Par ailleurs, les points R₁, R₂, R₃ sont respectivement homothétiques de P₁, P₂, P₃ par \$\$(P,2). Or P_1, P_2, P_3 appartienment au cercle Γ , de centre Ω ($\Omega = m(P,Q)$), de rayon a (où a = ΩP_1), et l'homothétique de Γ par \Re (P, 2) est le cercle Γ' de centre Q (puisque $\overline{PQ} = 2\overline{P\Omega}$), de rayon 2 a . Les points R_1 , R_2 , R_3 appartiennent donc à Γ' . D'où $QR_1 = 2a$; $QR_2 = 2a$; $QR_3 = 2a$. Finalement: $K_1Q + K_1P = 2a$; $K_2Q + K_2P = 2a$; $K_3Q + K_3P = 2a$. Puisque QP < 2 a, ces relations prouvent que : voir page Les points K₁, K₂, K₃ appartiennent à une même ellipse & , de foyers P et Q , dont le grand axe a pour longueur 2a 130 Le cercle principal de $\,\delta\,$ admet alors pour centre le milieu $\,\Omega\,$ de $\,(P\,,Q)\,$ et pour rayon a . On reconnait le cercle Γ . * La droite (BC) est médiatrice de (P,R,) donc bissectrice de [PK,R,]. b) Les demi-droites [K,R,) et [K,Q) sont opposées (car K,∈ [QR,]). La droite (BC) est donc bissectrice extérieure de [PK,Q], ce qui prouve que : voir page la droite (BC) est tangente en K, à l'ellipse & 130 On démontre de la même façon que : les droites (CA) et (AB) sont tangentes à 8 respectivement en K₂ et K₃ . L'utilisation des symétriques respectifs S₁, S₂, S₃ de Q par rapport à (BC), (CA), (AB) conduirait au même résultat ; remarque en effet : Les segments [QR,] et [S,P] sont symétriques par rapport à (BC). Ils coupent donc (BC) en un même point, qui est K, . De même , on démontre que : (AC) \cap [QR₂] = { K₂} ; (AB) \cap [QR₃] = { K₃} .

Points isogonaux relativement à un triangle ABC.

5ème partie : cas de deux points isogonaux P et Q extérieurs strictement au triangle ABC , tels que l'un d'eux soit intérieur strictement au cercle C circonscrit au triangle ABC .

Les points P et Q sont alors les foyers d'une hyperbole 🕱 admettant les droites (AB) , (BC) , (CA) pour tangentes ou éventuellement asymptotes .

Le cercle principal de l'hyperbole $\mathcal R$ est le cercle Γ contenant les projetés orthogonaux de P et Q sur les droites (AB), (BC), (CA).



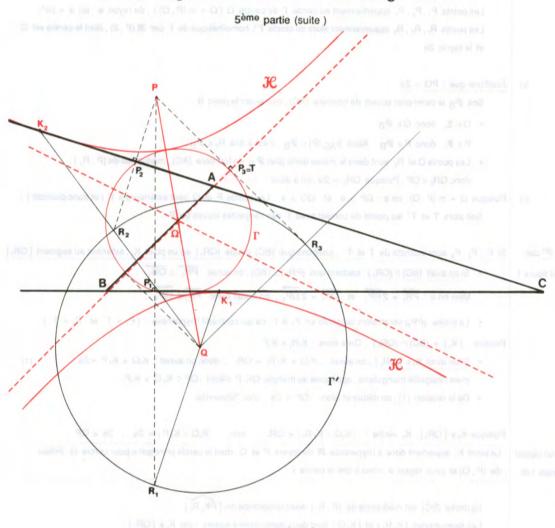
```
On suppose par exemple : Q\in\Sigma_1 . On a alors : P\in\mathscr{S}_1 .
voir page 142
                Soit R_1, R_2, R_3 les symétriques respectifs de P par rapport à (BC), (CA), (AB).
          a)
                       Les points R_1, R_2, R_3 sont aussi les homothétiques respectifs de P_1, P_2, P_3 par \mathfrak{R} (P, 2).
                       Les points P_1, P_2, P_3 appartiennent au cercle \Gamma de centre \Omega (\Omega = m(P, Q)), de rayon a , où a = \Omega P_1.
                       Les points R<sub>1</sub>, R<sub>2</sub>, R<sub>3</sub> appartiennent alors au cercle Γ', homothétique de Γ par ೫ (P, 2), dont le centre est Q
                       et le rayon 2a .
                Justifions que : PQ > 2a .
                       Soit PR le demi-plan ouvert de frontière (AC), contenant le point B.
                       * Q \in \Sigma_1 donc Q \in \mathcal{P}_B.
                           P \in \mathcal{B}_1 donc P \notin \mathcal{P}_B. Alors S_{AC}(P) \in \mathcal{P}_B, c'est à dire R_2 \in \mathcal{P}_B.
                       * Les points Q et R_2 sont dans le même demi-plan \mathcal{P}_B de frontière (AC), médiatrice de (P, R_2),
                           donc QR2 < QP . Puisque QR2 = 2a, on a donc : 2a < QP
                 Puisque \Omega = m(P,Q), on a: \Omega P > a et \Omega Q > a. Les points P et Q sont extérieurs à \Gamma (et donc distincts).
                        Soit alors T et T' les points de contact avec Γ des tangentes issues de P .
                 Si P<sub>1</sub>, P<sub>2</sub>, P<sub>3</sub> sont distincts de T et T', justifions que (BC) coupe (QR<sub>1</sub>) en un point K<sub>1</sub>, extérieur au segment [QR<sub>1</sub>].
    1er cas
                        * Si on avait (BC) // (QR1), sachant que (PR1) ± (BC), on aurait : PR1 ± QR1
 voir figure 1
                           Mais on a : \overrightarrow{PR_1} = 2\overrightarrow{PP_1} et \overrightarrow{QR_1} = 2\overrightarrow{\Omega P_1}, on aurait donc \overrightarrow{PP_1} \perp \overrightarrow{\Omega P_1}
                        * La droite (PP₁) serait alors tangente en P₁ à Γ, ce qui contredit l'hypothèse : (P₁ ≠ T et P₁ ≠ T').
                 Posons: \{K_i\} = (BC) \cap (QR_i). On a alors: K_iR_i = K_iP.
                        * Si on avait K_1 \in [QR_1], on aurait : K_1Q + K_1R_1 = QR_1, donc on aurait : K_1Q + K_1P = 2a;
                                                                                                                                                  (1)
                           mais l'inégalité triangulaire , appliquée au triangle QK_1P s'écrit : QP \le K_1Q + K_1P .
                        * De la relation (1), on déduirait alors : QP ≤ 2a , d'où l'absurdité .
                 Puisque K_1 \notin [QR_1], K_1 vérifie : |K_1Q - K_1R_1| = QR_1, soit : |K_1Q - K_1P| = 2a ; 2a < QP.
                  Le point K<sub>1</sub> appartient donc à l'hyperbole $\mathcal{R}$ de foyers P et Q, dont le cercle principal a pour centre Ω, milieu
   voir rappel
                  de (P,Q) et pour rayon a , c'est à dire le cercle \Gamma .
   page 149
                        La droite (BC) est médiatrice de (P, R_1) donc bissectrice de [PK_1R_1].
                        Les demi-droites [K,R,) et [K,Q) sont deux demi-droites égales (car K,∉ [QR,].
                        La droite (BC) est donc aussi bissectrice de [PK,Q], ce qui prouve :
```

la droite (BC) est tangente en K, à l'hyperbole 🕱 .

Si les points P_2 et P_3 sont distincts de T et T', on démontre de même que : $(CA) \cap (QR_2) = \{K_2\}$; $(BA) \cap (QR_3) = \{K_3\}$ et que :

les droites (CA) et (CB) sont alors tangentes à l'hyperbole \$\mathcal{R}\$, en respectivement \$K_2\$ et \$K_3\$.

Points isogonaux relativement à un triangle ABC.



figure

2eme cas

Si l'un des points P_1, P_2, P_3 est en T ou en T'.

On suppose, par exemple : $P_3 = T$. Alors $\overrightarrow{PP_3} \perp \overrightarrow{\Omega P_3}$.

Puisque $\overrightarrow{QR_3} = 2 \overrightarrow{\Omega P_3}$ on a $\overrightarrow{PP_3} \perp \overrightarrow{QR_3}$. Or $\overrightarrow{PP_3} \perp \overrightarrow{BA}$. Donc $(QR_3) / \! / (BA)$.

or Q ∉ (AB) , les droites (QR₃) et (AB) sont strictement parallèles .

Le point nommé K3 dans le premier cas n'existe plus .

Les droites (ΩP₃) et (AB) sont toutes deux parallèles à la droite (QR₃) et contiennent toutes deux le point P₃. Elles sont donc confondues .

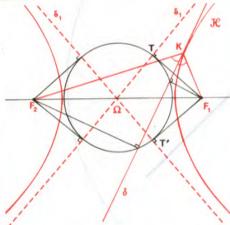
 $(AB) = (\Omega P_3)$ donc $(AB) = (\Omega T)$ (puisque $P_3 = T$).

Le rappel ci -dessous permet alors de conclure :

la droite (AB) est une asymptote de l'hyperbole ${\mathcal R}$, de foyers P et Q dont le cercle principal est Γ .

Remarque : On a : $\Omega = m(P,Q)$. La projection orthogonale de (PQ) sur (AB) "conserve les milieux" donc : Ω = m (P₃, Q₃) et (QQ₃) est alors tangente en Q₃ à Γ .

Rappels:



Toute hyperbole ℜ est l'ensemble des points M du plan $|MF_2 - MF_1| = 2a$ où

2a est un réel donné

vérifiant :

F₁ et F₂ sont deux points tels que : F₁F₂ > 2a > 0 Les points F, et F2 sont dits les foyers de l'hyperbole \$2

Soit $\Omega = m(F_1, F_2)$

Le cercle Γ de centre Ω , de rayon a , est dit cercle principal de l'hyperbole \$4.

La tangente δ en un point K de l'hyperbole \Re est la bissectrice (intérieure) de [F2 KF1].

Le projeté orthogonal d'un quelconque foyer de ${\mathfrak R}$ sur une tangente δ à ${\mathfrak R}$ ou sur une asymptote à ${\mathfrak R}$ appartient au cercle principal Γ de l'hyperbole 🕱

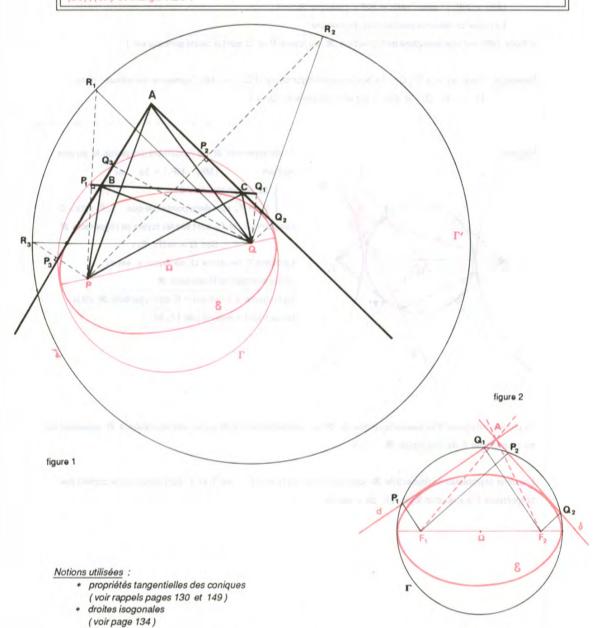
Les deux asymptotes de l'hyperbole 🕱 sont les droites (ΩT) et (ΩT') où T et T'sont les points de contact des tangentes à Γ issues d'un foyer (F, par exemple).

Points isogonaux relativement à un triangle ABC.

6ème partie : cas de deux points isogonaux P et Q tous deux extérieurs strictement au cercle circonscrit au triangle ABC .

On suppose P distinct des centres I_a, I_b, I_c des cercles exinscrits du triangle ABC.

Les deux points isogonaux P et Q, distincts, sont alors les foyers d'une ellipse & , tangente aux trois côtés (AB), (BC), (CA) du triangle ABC.



voir page

Les points P et Q appartiennent à la même partie δ_i $i \in \{1, 2, 3\}$.

142

Supposons par exemple : $P \in \mathcal{E}_1$ et $P \neq I_a$.

voir figure 1

Les points P et Q sont alors distincts car , si on avait P = Q , on aurait : P = I_a .

Les points P et Q appartiennent alors au même demi-plan $\overline{\mathcal{P}_A}$, (de frontière (BC), celui ne contenant pas A) Le même raisonnement que celui de la page 145 conduit, en intervertissant \mathcal{P}_A et $\overline{\mathcal{P}_A}$, au même résultat : Les points P et Q sont foyers d'une ellipse & tangente aux trois côtés du triangle ABC et dont le cercle principal Γ contient les projetés orthogonaux des points P et Q sur les côtés du triangle ABC.

Conclusion générale :

Si P et Q sont deux points isogonaux distincts relativement à un triangle ABC, et n'appartenant pas aux côtés de ce triangle, alors P et Q sont foyers d'une conique à centre (ellipse ou hyperbole), tangente (ou éventuellement asymptote) aux trois côtés de ce triangle

Etude d'une réciproque

voir pages 130 et 149 Rappelons : le projeté orthogonal d'un quelconque foyer d'une conique à centre $\mathfrak C$ (ellipse ou hyperbole) sur une tangente δ à $\mathfrak C$ (ou éventuellement sur une asymptote à $\mathfrak C$) appartient au cercle principal Γ de cette conique $\mathfrak C$.

Réciproquement : Si les points P et Q sont foyers distincts d'une conique à centre C, tangente (ou éventuellement asymptote) aux trois côtés (BC), (CA), (AB) d'un triangle ABC,

alors le rappel ci-dessus assure que le cercle principal de cette conique C doit contenir les projetés orthogonaux $P_1, P_2, P_3, Q_1, Q_2, Q_3$ de P et Q respectivement sur (BC), (CA), (AB).

Grâce à la caractérisation 2 de la page 134 (p₁⇔p₅), la cocyclicité de ces projetés assure que :

les points P et Q sont alors isogonaux par rapport au triangle ABC

remarque

On retrouve ainsi le théorème de Poncelet :

voir figure 2

Si deux tangentes d et δ (ou éventuellement asymptote(s)) à une conique à centre de foyers distincts F_1 et F_2 , sont sécantes en A, alors les droites (AF₁) et (AF₂) sont isogonales par rapport à d et δ .

Ce théorème de Poncelet est une conséquence directe de la caractérisation 2 :

la cocyclicité des projetés P_1, P_2, Q_1, Q_2 des foyers sur les droites d et δ assure en effet l'isogonalité de ces droites par rapport à (AF_1) et (AF_2) .

Symédianes d'un triangle.

1ere partie : définition et construction d'une symédiane

Soit ABC un triangle inscrit dans un cercle $\mathbb C$ de centre $\mathbb C$. On pose $\mathbb A'=\mathbb m$ (B, C). On appelle symédiane s_1 issue de $\mathbb A$, l'isogonale de la médiane (AA') par rapport aux droites (AB) et (AC), c'est à dire que les paires de droites $\{s_1,(AA')\}$ et $\{(AB),(AC)\}$ ont mêmes bissectrices.

1°) Reconnaître la symédiane s, dans le cas où le triangle ABC est rectangle en A .

2°) On suppose le triangle ABC non rectangle en A .

Les tangentes en B et C au cercle C se coupent alors en un point P .

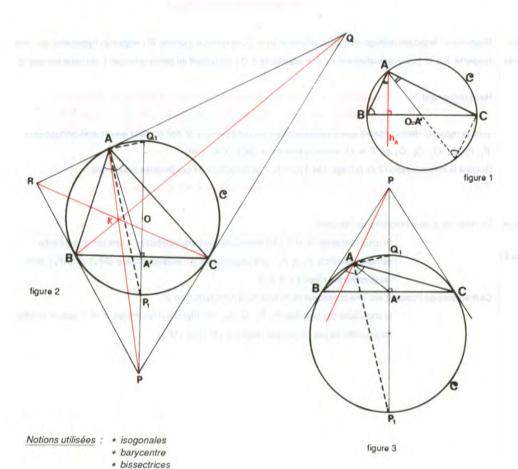
Soit P, le point, autre que A, où la bissectrice d, de [BAC] recoupe C.

Soit Q_1 le point de C diamétralement opposé à P_1 .

a) Justifier que les points Q_1, P_1, P_1, P_2 sont alignés et que :

 $\frac{1}{P_1A'}$ $\frac{1}{Q_1A'}$

En déduire que (AP₁) est une bissectrice de la paire de droites { (AP), (AA')}.
b) Conclure que : la symédiane s, issue de A, dans le triangle ABC, est la droite (AP).



```
Supposons le triangle ABC rectangle en A . Alors A' = O .
        10)
                             On sait que l'isogonale de (AO) est la hauteur ha issue de A dans le triangle ABC .
voir figure 1
                   La symédiane s, issue de A est alors la hauteur hA du triangle ABC.
voir page 26
                   Supposons le triangle ABC non rectangle en A . Alors O ∉ (BC)
        20)
                             Les tangentes en B et C sont donc non parallèles . Soit P leur point commun .
        2°) a)
  voir rappel
                             On a PB = PC, donc P ∈ med (B, C) .
                             Rappelons que P₁∈ med (B, C) et Q₁∈ med (B, C) (voir page 80).
 page 83
                             Or med (B, C) = (OA') . Les points P, P1, Q1 sont donc alignés sur (OA') .
                   Evaluons : OP x OA'
                             Le point A' est le projeté orthogonal de B sur (OP) . On a donc : \overline{OP} \times \overline{OA'} = \overline{OP} \cdot \overline{OB'}
                                                                                                                                                                           (1)
voir figure 2
                                                                                  Mais OB LBP , donc : OP .OB = OB ×OB
                                                                                                                                                                           (2)
                              Les relations (1) et (2) donnent : \overrightarrow{OP} \times \overrightarrow{OA'} = \overrightarrow{OB}^2. D'où : \overrightarrow{OP} \times \overrightarrow{OA'} = \overrightarrow{OP_1}^2
                               De la relation (3), on déduit alors : \frac{\overline{OP}}{\overline{OP_1}} = \frac{\overline{OP_1}}{\overline{OA'}}
                              On a alors: \frac{\overline{OP} - \overline{OP_1}}{\overline{OP_1} - \overline{OA'}} = k, donc \frac{\overline{P_1P}}{\overline{A'P_1}} = k, d'où: \frac{\overline{P_1P}}{\overline{P_1A'}} = -k
On a aussi: \frac{\overline{OP} + \overline{OP_1}}{\overline{OP_1} + \overline{OA'}} = k, or \overline{OP_1} = -\overline{OQ_1}, d'où: \frac{\overline{P_1P}}{\overline{Q_1P}} = k
                                                                                                                                                                            (5)
                              Les relations (4) et (5) permettent d'écrire : \frac{\overline{P_1P}}{\overline{P_2A'}} = -\frac{\overline{Q_1P}}{\overline{Q_1A'}}
         2°) b) Les points P, P, A' sont alignés. Les points Q, P, A' sont alignés. Les relations (4) et (5) permettent d'écrire :
                           \begin{cases} \overrightarrow{P_1P} + k \ \overrightarrow{P_1A'} = \overrightarrow{O} \\ \overrightarrow{Q_1P} - k \ \overrightarrow{Q_1A'} = \overrightarrow{O} \text{ On reconnait :} \end{cases} \begin{cases} P_1 = Bar\{(P, 1), (A', k)\} \\ O_1 = Bar\{(P, 1), (A', -k)\} \end{cases}
                     Prouvons que : |k| = \frac{AP}{AA'}; On sait : \begin{cases} \overrightarrow{AP} + k \overrightarrow{AA'} = (1 + k) \overrightarrow{AP_1} \\ \overrightarrow{AP} - k \overrightarrow{AA'} = (1 - k) \overrightarrow{AQ_1} \end{cases}
                              Calculons: AP^2 - k^2 AA'^2 = (\overline{AP} + k \overline{AA'}) \cdot (\overline{AP} + k \overline{AA'})
                                                   AP^2 - k^2 AA'^2 = (1 + k)(1 - k) \overline{AP_1} \cdot \overline{AQ_1}
                              Or les points P_1 et Q_1 sont diamétralement opposés sur C et A \in C . Donc \overline{AP_1} \perp \overline{AQ_1}
                               On trouve ainsi : AP^2 - k^2 AA^2 = 0 d'où : |k| = \frac{AP}{AA^2}
                    Si k > 0, on a P_1 = Bar\{(P, AA'), (A', AP)\}, donc (AP_1) est bissectrice de [PAA'].
voir figure 2
                    Si k < 0, on a P_1 = Bar\{(P, AA'), (A', -AP)\}, donc (AP_1) est bissectrice extérieure de [PAA'].
voir figure 3
                              Dans les deux cas , (AP_1) est une bissectrice de la paire de droites \{(AP), (AA')\}
voir page 72
                                                              (AP,) est une bissectrice de la paire de droites { (AB), (AC)}
                              On en déduit que (AP) est l'isogonale de (AA') par rapport aux droites (AB) et (AC)
                    La droite (AP) est la symédiane issue de A dans le triangle ABC
   conclusion
                    si le triangle ABC n'est pas rectangle, les tangentes TA, TB, TC au cercle C, respectivement en A, B, C sont
    remarque
                               Posons : T_{B} \cap T_{C} = \{P\} ; T_{C} \cap T_{A} = \{Q\} ; T_{A} \cap T_{B} = \{R\}.
                               Les droites (AP), (BQ), (CR) sont concourantes au point de Gergonne du triangle PQR,
 voir page 92
                              or ces droites sont les symédianes du triangle ABC .
 voir 2°) b)
                    Les symédianes d'un triangle ABC non rectangle sont concourantes en un point K, appelé point de Lemoine du
conclusion
                    triangle ABC, qui est aussi le point de Gergonne du triangle tangentiel PQR.
```

Symédianes d'un triangle.

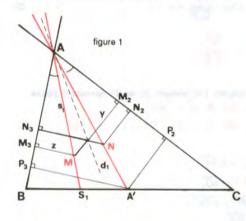
2eme partie : point de Lemoine . (1873)

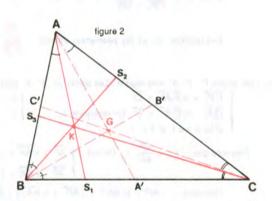
Soit ABC un triangle . On pose : A' = m(B,C); B' = m(C,A); C' = m(A,B); a = BC; b = CA; c = AB. 1°) Justifier que les trois symédianes s_1, s_2, s_3 du triangle ABC sont concourantes en un point K, strictement intérieur au triangle ABC .

Le point K est appelé point symédian, ou point de Lemoine du triangle ABC.

- 2°) Soit M un point quelconque de la symédiane s, , autre que A . Soit y et z les distances respectives de M aux droites (AC) et (AB) .
 - a) Démontrer : $\frac{y}{b} = \frac{z}{c}$
 - b) On pose $\{\,S_1\}=\,s_1\cap[\,BC\,]$. Démontrer que $\,S_1=\,Bar\{\,(B\,,b^2\,)\,,\,(C\,,c^2\,)\,\}$.
 - c) Conclure que : Le point de concours K des symédianes du triangle ABC est le barycentre de $\{(A, a^2), (B, b^2), (C, c^2)\}$.

Le point de Lemoine K du triangle ABC vérifie donc





* isogonales Notions utilisées :

- * symétries orthogonales
- * homothéties
- * barycentre

10)

Les symédianes du triangle ABC sont les céviennes isogonales des médianes de ce triangle .

Or ces médianes sont concourantes en G, isobarycentre de {A,B,C}.

Le point G est intérieur strictement au triangle ABC, donc :

les droites s_1 , s_2 , s_3 sont donc concourantes et leur point de concours K est le point isogonal de G relativement au triangle ABC. Le point K est lui aussi strictement intérieur au triangle ABC.

voir figure 2

voir page 142

Soit M un point quelconque de s_1 - { A} . Soit d_1 la bissectrice de [BAC] . La symédiane s, et la médiane (AA') sont symétriques par rapport à d, .

2°) a) voir page 152

Le symétrique N de M par rapport à d, appartient donc à (AA') - {A} Soit M_3 et M_2 les projetés orthogonaux respectifs de M sur (AB) et (AC) .

voir figure 1

Soit N₃ et N₂ les projetés orthogonaux respectifs de N sur (AB) et (AC) .

Par la symétrie S_d, : ((AB) a pour image (AC) $\{(MM_3), perpendiculaire à (AB) a pour image la droite contenant N et perpendiculaire à (AC) : <math>S_{d_1}((MM_3)) = (NN_2)$.

154

On a donc : $N_2 = S_{d_1}(M_3)$ et $N = S_{d_1}(M)$ d'où : $MM_3 = NN_2$. On établit de même que : $MM_2 = NN_3$

On a par consequent
$$\frac{MM_2}{MM_3} = \frac{NN_3}{NN_2}$$
 (1)

Considérons l'homothétie
$$\Re$$
 , de centre A , qui transforme N en A' .

Son rapport est : $k = \frac{\overline{AA'}}{\overline{AN}}$. Posons : $\begin{cases} P_2 = \Re\left(N_2\right) \\ P_3 = \Re\left(N_3\right) \end{cases}$

On a
$$\mathcal{R}: A \longmapsto A$$

 $N \longmapsto A'$ donc $\begin{cases} A'P_2 = k \overline{NN_2} \\ A'P_3 = k \overline{NN_3} \end{cases}$ d'où $\begin{cases} A'P_2 = |k| \cdot NN_2 \\ A'P_3 = |k| \cdot NN_3 \end{cases}$

On a par conséquent :
$$\frac{NN_3}{NN_2} = \frac{A'P_3}{A'P_2}$$
 (2)

donc (A'P₂) ⊥ (AC) (3) $(A'P_2) = \Re((NN_2))$ donc $(A'P_2)/((NN_2))$, mais $(NN_2) \perp (AC)$ (4)

La droite (AC) contient le centre A de \Re donc \Re ((AC)) = (AC) . Or . $N_2 \in (AC)$ donc $P_2 \in (AC)$ Des relations (3) et (4), on déduit que : le point P2 est le projeté orthogonal de A' sur la droite (AC) . De même, on établit que : le point P₃ est le projeté orthogonal de A' sur la droite (AB)

Evaluons les aires des triangles AA'B et AA'C . ha désigne la distance de A à la droite (BC) .

aire (AA'C) =
$$\frac{A'P_2 \times b}{2}$$
 et aire (AA'B) = $\frac{A'P_3 \times c}{2}$
Par ailleurs, aire (AA'C) = $h_a \times \frac{A'C}{2} = h_a \times \frac{a}{2}$ et aire (AA'B) = $h_a \times \frac{A'B}{2} = h_a \times \frac{a}{2}$ d'où : aire (AA'C) = aire (AA'B)

On a donc:
$$\frac{A'P_2 \times b}{2} = \frac{A'P_3 \times c}{2} \quad \text{et par conséquent} : \frac{A'P_3}{A'P_2} = \frac{b}{c}$$

$$MM_2 \quad NN_3 \quad A'P_3 \quad b$$
(5)

Les relations (1), (2), (5) assurent que : $\frac{MM_2}{MM_3} = \frac{NN_3}{NN_2} = \frac{A'P_3}{A'P_2} = \frac{b}{c}$

Or
$$MM_2 = y$$
 et $MM_3 = z$. On a donc $\frac{y}{z} = \frac{b}{c}$, d'où $\frac{y}{b} = \frac{z}{c}$.

Posons:
$$y_1 = d(S_1, (AC))$$
 et $z_1 = d(S_1, (AB))$. On a alors: $\frac{y_1}{z_1} = \frac{b}{c}$ (6)

aire (ABS₁) =
$$h_a \times \frac{S_1 B}{2}$$
 et aire (ABS₁) = $\frac{c \times z_1}{2}$
aire (ACS₁) = $\frac{h_a \times S_1 C}{2}$ et aire (ACS₁) = $\frac{b \times y_1}{2}$ d'où $\frac{S_1 B}{S_1 C} = \frac{c}{b} \times \frac{z_1}{y_1}$ (7)

Des relations (6) et (7), on déduit : $\frac{S_1B}{S_1C} = \frac{c^2}{L^2}$

Le point K est strictement intérieur au triangle ABC , donc S₁ ∈] BC [

Parconséquent :
$$\frac{\overline{S_1B}}{\overline{S_1C}} = -\frac{S_1B}{S_1C}$$
 ; c'est à dire $\frac{\overline{S_1B}}{\overline{S_1C}} = -\frac{c^2}{b^2}$

Les points S₁, B, C sont alignés. La relation précédente s'écrit donc

 $b^2 \overline{S_1B} + c^2 \overline{S_1C} = \overline{O}$, c'est à dire : $S_1 = Bar\{(B, b^2), (C, c^2)\}$

Soit g le barycentre de $\{(A, a^2), (B, b^2), (C, c^2)\}$.

Le théorème d'associativité barycentrique assure que $g = Bar\{(A,a^2),(S_1,b^2+c^2)\}\ donc\ g \in (AS_1)$. le point g appartient à la symédiane s,

le point g appartient aux symédianes s2 et s3 De même, on démontre que

 $Le \ point \ K \ de \ concours \ des \ trois \ symédianes \ est \ donc \ le \ barycentre \ du \ système \ \{ \ (A \ , a^2 \) \ , \ (B \ , b^2 \) \ (C \ , c^2 \) \}$

155

2°) c)

2°) b)

voir 2°) a)

voir figure 2

Symédianes d'un triangle .

3eme partie : une construction du point de Lemoine .

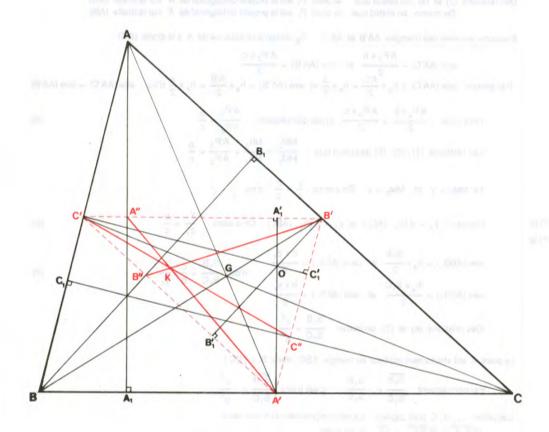
```
Soit un triangle ABC. On pose: A' = m (B, C); B' = m (C, A); C' = m (A, B).

Soit A<sub>1</sub>, B<sub>1</sub>, C<sub>1</sub> les projetés orthogonaux respectifs de A, B, C sur (BC), (CA), (AB).

Soit G l'isobarycentre de { A, B, C }. On pose: A" = m (A, A<sub>1</sub>); B" = m (B, B<sub>1</sub>); C" = m (C, C<sub>1</sub>).

1°) Démontrer que le point de Lemoine K du triangle ABC est point de concours des trois droites (A'A"), (B'B"), (C'C").

2°) Démontrer que le point de Lemoine K du triangle ABC est le point réciproque du centre O du cercle circonscrit au triangle ABC, par rapport au triangle A'B'C' médian du triangle ABC.
```



Notions utilisées :

- * pieds des hauteurs d'un triangle
- * barycentre
- * céviennes isotomiques

```
Prouvons que KA" et KA' sont colinéaires
           10)
                               Rappelons que : A_1 = Bar\{(B, b \cos \widehat{C}), (C, c \cos \widehat{B})\}.

On a donc aussi : A_1 = Bar\{(B, 2a b \cos C), (C, 2a c \cos B)\}.

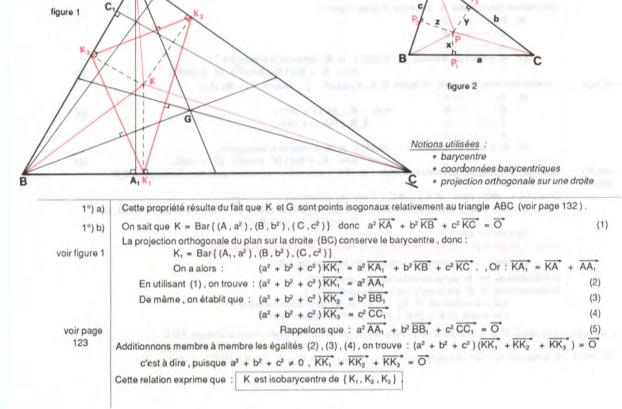
Dans le triangle ABC, on a : 2a b \cos \widehat{C} = a^2 + b^2 - c^2 et 2a c \cos \widehat{B} = a^2 + c^2 - b^2

Par conséquent : A_1 = Bar\{(B, a^2 + b^2 - c^2), (C, a^2 + c^2 - b^2)\}.
   voir page
     108
                               On a donc : \overrightarrow{KA}_1 = \frac{1}{2a^2} \cdot [(a^2 + b^2 - c^2)\overrightarrow{KB} + (a^2 + c^2 - b^2)\overrightarrow{KC}]
                                                                                                                                                                                          (1)
                    Par ailleurs, K = Bar\{(A, a^2), (B, b^2), (C, c^2)\}, donc a^2 \overline{KA} + b^2 \overline{KB} + c^2 \overline{KC} = \overline{O}
   voir page
     154
                               On a donc : \overrightarrow{KA} = -\frac{b^2}{a^2}, \overrightarrow{KB} - \frac{c^2}{a^2}. \overrightarrow{KC}
                                                                                                                                                                                          (2)
                                Additionnons membre à membre les égalités (1) et (2) . On trouve :
                               \overrightarrow{KA}_1 + \overrightarrow{KA} = \frac{a^2 - b^2 - c^2}{2a^2} \cdot \overrightarrow{KB} + \frac{a^2 - c^2 - b^2}{2a^2} \cdot \overrightarrow{KC} = \frac{a^2 - b^2 - c^2}{2a^2} \cdot (\overrightarrow{KB} + \overrightarrow{KC}) .
                                                   \text{Or} \left\{ \begin{array}{l} A'' = m \left( A_1 , A \right) \; , \; \; \text{donc} \quad \overline{KA_1} \; + \overline{KA} \; = 2 \, \overline{KA''} \\ A' = m \left( B , C \right) \; , \; \; \text{donc} \quad \overline{KB} \; + \overline{KC} \; = 2 \, \overline{KA''} \end{array} \right. 
                               On trouve donc finalement \overrightarrow{KA''} = \frac{a^2 - b^2 - c^2}{2a^2} \cdot \overrightarrow{KA'}
                                                                                                                                                                                          (F)
                                Les vecteurs KA" et KA' sont colinéaires, et donc : K ∈ (A'A").
                                                      De même, on démontre :
                       Les droites (A'A"), (B'B"), (C'C") sont donc concourantes en le point symédian K du triangle ABC,
                      d'où une construction simple du point K
                     Considérons l'homothétie 31, de centre A et de rapport 1/2.
           20)
                             Or A, = Bar { (B, b cosC), (C, c cosB) } et $3, conserve le barycentre,
                                                                                            donc A'' = Bar\{(C', b cosC), (B', c cosB)\}
                      Considérons l'homothétie \mathcal{R}_2 de centre G et de rapport - \frac{1}{2} . Notons A'_1 = \mathcal{R}_2(A_1)
voir page 12
                                                                               donc \left\{ \begin{array}{l} \mathcal{R}_2 \left( \left( \mathrm{BC} \right) \right) = \left( \mathrm{B'C'} \right) \\ \mathcal{R}_2 \left( \left( \mathrm{AA_1} \right) \right) = \left( \mathrm{A'A'_1} \right) \end{array} \right.
                                 Or A<sub>1</sub> = Bar { (B, b cosC), (C, c cosB) } et $\mathbb{R}_2$ conserve le barycentre
                                                                                            donc A'_1 = Bar\{(B', b cosC), (C', c cosB)\}
                      Les relations (3) et (4) assurent que (A'A',) et (A'A") sont céviennes isotomiques dans le triangle A'B'C'
   voir 3°)
   page 90
                      On a (AA_1) \perp (BC) donc (A'A'_1) \perp (B'C') (voir (\alpha) ci-dessus)
                                La\ droite\ (A'A'_1)\ est\ alors\ perpendiculaire\ \grave{a}\ (BC)\ (\ puisque\ (BC)\ //\ (B'C')\ )\ ,\ en\ le\ milieu\ A'\ de\ (B\ ,C)\ .
                                                                               Donc: (A'A', ) = med (B, C)
                                 On a prouvé que :
                       dans le triangle A'B'C', la médiatrice de (B, C) est la cévienne isotomique de (A'A")
                                 De même, on démontre que, relativement à ce triangle A'B'C';
                      la médiatrice de (C, A) est la cévienne isotomique de (B'B").
                      la médiatrice de (A, B) est la cévienne isotomique de (C'C")
                                        Les médiatrices de (B, C), (C, A), (A, B) sont concourantes en O.
                                        Les droites (A'A"), (B'B"), (C'C") sont concourantes en K.
                       Les points O et K sont donc points réciproques l'un de l'autre , relativement au triangle A'B'C' .
voir page 88
                      Si le triangle ABC est rectangle (en A par exemple), alors O = A' et K \in ]B'C'[ (car K = A'').
   remarque
```

Symédianes d'un triangle

4eme partie : trois caractérisations du point de Lemoine

```
Soit K le point de Lemoine d'un triangle ABC et G l'isobarycentre de { A, B, C} .
                  Soit K<sub>1</sub>, K<sub>2</sub>, K<sub>3</sub> les projetés orthogonaux respectifs de K sur (BC), (CA), (AB)
                  Soit A<sub>1</sub>, B<sub>1</sub>, C<sub>1</sub> les projetés orthogonaux respectifs de A, B, C sur (BC), (CA), (AB)
On note a = BC; b = AC; c = AB. Soit S l'aire du triangle ABC
         1°) Démontrer que : a) (K_2K_3) \perp (AG) ; (K_3K_1) \perp (BG) ; (K_1K_2) \perp (CG) .
                                 b) Le point K est isobarycentre des sommets K_1, K_2, K_3 de son triangle podaire .
         2°) Réciproquement : Si un point P est isobarycentre des sommets P1, P2, P3 de son triangle podaire
                                      relativement au triangle ABC, alors P est le point de Lemoine du triangle ABC.
                                      le point K est le seul point du plan qui soit isobarycentre de son triangle podaire
             conclure :
B) Soit P un point strictement intérieur au triangle ABC .
                  Soit P1, P2, P3 les projetés orthogonaux respectifs de P sur (BC), (CA), (AB).
                 On pose : x = PP_1 , y = PP_2 , z = PP_3 .
Soit \phi(P) = PP_1^2 + PP_2^2 + PP_3^2 . On a donc \phi(P) = x^2 + y^2 + z^2
        1°) Démontrer que le point P est point de Lemoine du triangle ABC si , et seulement si :
        2°) Démontrer que : a) Pour tout point P strictement intérieur au triangle ABC, φ(P) ≥
                                b) \phi(P) est minimale si , et seulement si P est en K , point de Lemoine du triangle
                                      et que cette valeur minimale est φ(K) =
```



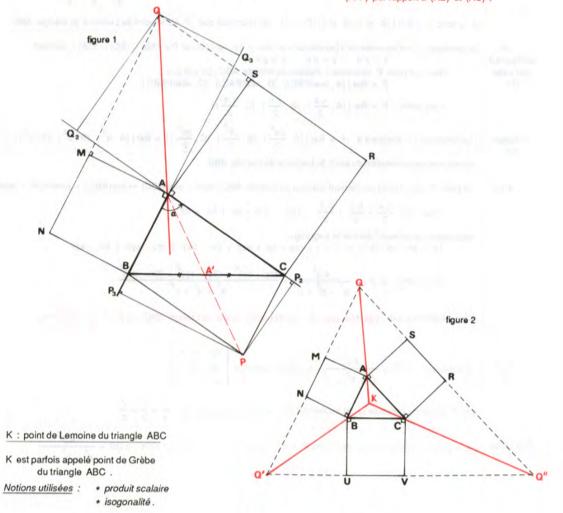
```
Réciproquement, supposons P isobarycentre de { P_1, P_2, P_3 }, alors : \overline{PP_1} + \overline{PP_2} + \overline{PP_3} = \overline{O}
                                                                                                                                                                       (6)
      2°)
                           Soit (α, β, γ) un triplet de coordonnées barycentriques du point P dans le repère affine (A, B, C)
                                                           Alors: \alpha \overline{PA} + \beta \overline{PB} + \gamma \overline{PC} = \overline{O}
                                                                                                                                                                       (7)
                           Le projeté orthogonal P, de P sur (BC) est alors barycentre de \{(A_1, \alpha), (B, \beta), (C, \gamma)\}
                                          On a alors : (\alpha + \beta + \gamma)\overline{PP_1} = \alpha \overline{PA_1} + \beta \overline{PB} + \gamma \overline{PC} . Ecrivons : \overline{PA_1} = \overline{PA} + \overline{AA_1}
                           On trouve, compte tenu de (7) : (\alpha + \beta + \gamma)\overline{PP_1} = \alpha \overline{AA_1}
                                                                                                                                                                       (8)
                                   De même , on établit que : (\alpha + \beta + \gamma) \overline{PP_2} = \beta \overline{BB_1}
                                                                                                                                                                       (9)
                                                                                                                                                                       (10)
                                                                         (\alpha + \beta + \gamma)PP_3 = \gamma CC_1
                           Additionnons membre à membre les égalités (8), (9) et (10)
                           En tenant compte de (6), on trouve alors : \alpha \overline{AA_1} + \beta \overline{BB_1} + \gamma \overline{CC_1} = \overline{O}
                           Ecrivons: \alpha c^2 \overline{AA_1} + \beta c^2 \overline{BB_1} + \gamma c^2 \overline{CC_1} = \overline{O}, et utilisons la relation (5): c^2 \overline{CC_1} = -a^2 \overline{AA_1} - b^2 \overline{BB_1}
                                              On trouve alors : (\alpha c^2 - \gamma a^2) \overline{AA_1} + (\beta c^2 - \gamma b^2) \overline{BB_1} = \overline{O}
                                              * Supposons AA<sub>1</sub> et BB<sub>1</sub> colinéaires . Alors on aurait : (AA<sub>1</sub>) // (BB<sub>1</sub>) .
                                                            Mais, par construction, (AA_1) \perp (BC) et (BB_1) \perp (AC)
                                                            On aurait donc (BC) // (AC),
                                              * ce qui est impossible, donc AA, et BB, sont non colinéaires.
                            De la relation (11), on déduit : \alpha c^2 - \gamma a^2 = 0 et \beta c^2 - \gamma b^2 = 0 d'où : \frac{\alpha}{a^2} = \frac{\beta}{b^2} = \frac{\gamma}{c^2}
                  On a donc P = Bar { (A, a²), (B, b²), (C, c²) } . On reconnait que P est le point de Lemoine du triangle ABC
                  La condition (I) est équivalente à l'existence d'un réel ρ (ρ non nul car P ∉ (AB) ∪ (BC) ∪ (CA)), vérifiant :
        3°)
                                              x = \rho a; y = \rho b; z = \rho c.
voir figure 2
                            Pour tout point P strictement intérieur au triangle ABC, on sait que :
 voir page
                                               P = Bar { (A, aire(PBC)), (B, aire(PAC)), (C, aire(PAB)) }
    112
                            c'est à dire : P = Bar { (A, \frac{x.a}{2}), (B, \frac{y.b}{2}), (C, \frac{z.c}{2}) }
                    La condition (1) équivaut à : P = Bar\{(A, \frac{\rho a^2}{2}), (B, \frac{\rho b^2}{2}), (C, \frac{\rho c^2}{2})\} = Bar\{(A, a^2), (B, b^2), (C, c^2)\}
  voir page
    154
                    qui est une caractérisation du point de Lemoine du triangle ABC
                    Le point P est un point strictement intérieur au triangle ABC , donc : aire(ABC) = aire(PBC) + aire(PCA) + aire(PAB)
       4°) a)
                             d'où : S = \frac{a.x}{2} + \frac{b.y}{2} + \frac{c.z}{2} soit 2S = ax + by + cz
                    Rappelons par ailleurs l'identité de Lagrange :
                              (a^2 + b^2 + c^2)(x^2 + y^2 + z^2) = (ax + by + cz)^2 + (ay - bx)^2 + (bz - cy)^2 + (cx - az)^2
                              On a donc : \varphi(P) = \frac{4S^2}{a^2 + b^2 + c^2} + \frac{(ay - bx)^2 + (bz - cy)^2 + (cx - az)^2}{a^2 + b^2 + c^2}
                    ce qui démontre que , pour tout point P , strictement intérieur au triangle ABC : \phi (P) \geq \frac{4 \, S^2}{4^2 + 3^2 + 3^2}
                     Par ailleurs \varphi(P) = \frac{4S^2}{a^2 + b^2 + c^2} si, et seulement si 
 \begin{cases} ay - bx = 0 \\ bz - cy = 0 \\ cx - az = 0 \end{cases}
       4°) b)
                     \varphi (P) est donc minimale si , et seulement si P vérifie la condition (I) : \frac{x}{a} = \frac{y}{b} = \frac{z}{c}
                     \phi (P) est minimale si , et seulement si P = K . Cette valeur minimale est alors ; \phi (K) =
conclusion
```

Symédianes d'un triangle

5eme partie : le théorème de Grèbe (1ere démonstration 1847) : une construction du point de Lemoine .

On oriente le plan d'un triangle ABC en sorte que $(\widehat{AB},\widehat{AC})$ admette pour mesure , en radians , le réel α appartenant à] 0, $\pi[$. On note BC = a ; CA = b ; AB = c . Soit \mathcal{R} (A, $\frac{\pi}{2}$) et \mathcal{R} (B, $\frac{\pi}{2}$) les rotations de centres respectifs A et B, d'angle mesurant $\frac{\pi}{2}$. On construit extérieurement au triangle ABC les carrés BAMN et CASR . Autrement dit : S = \mathcal{R} (A, $\frac{\pi}{2}$) (C) et N = \mathcal{R} (B, $\frac{\pi}{2}$) (A) . Les droites (MN) et (SR) se coupent en un point nommé Q . Démontrer que (AQ) est la symédiane issue de A dans le triangle ABC . En déduire une construction du point de Lemoine K du triangle ABC .

La droite (AQ) est l'isogonale de la médiane (AA') par rapport à (AB) et (AC).



```
Soit A' le milieu de (B, C) . Soit P le point défini par : \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC} = \overrightarrow{AP} . On a : \overrightarrow{AP} = 2 \overrightarrow{AA}.
voir figure 1
                                    La droite (AP) est alors la médiane issue de A dans le triangle ABC .
                                    Soit P2, Q2, P3, Q3 les projetés orthogonaux de P et Q respectivement sur (AC) et (AB)
                        Orientons les droites (AB) et (AC) en sorte que \overline{AB} = c et \overline{AB} = b. Démontrons que : \overline{AP_2} \times \overline{AQ_2} = \overline{AP_3} \times \overline{AQ_3}
                        Calcul de AP2 et AP3 .
                                 D'une part : AP. AC = AP2 × AC
                                                                                                                                                                                                                         (1)
                                    D'autre part : AP . AC = (AB + AC). AC
                                                                                                                           (1) et (2) donnent : \overline{AP_2} = c \cos \alpha + b
                                                                                                                                                                                                                         (3)
                                                                                                                                                                     \overline{AP} \cdot \overline{AB} = \overline{AP_3 \times b}
                                    D'une part : \overrightarrow{AP}, \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{AP_3} \times \overrightarrow{AB}
                                                                                                                                                                                                                         (4)
                                                                                                                                                                     \overrightarrow{AP} \cdot \overrightarrow{AB} = c^2 + b c \cos\alpha
                                    D'autre part : \overrightarrow{AP} \cdot \overrightarrow{AB} = (\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC}) \cdot \overrightarrow{AB}
                                                                                                                                                                                                                         (5)
                                                                                                                                                                     \overline{AP_3} = b \cos \alpha + c
                                                                                                    Les relations (4) et (5) donnent :
                        Calcul de AQ<sub>2</sub> et AQ<sub>3</sub>
                                     Q_2 \in (AC) et Q_3 \in (AB), donc il existe \lambda et \mu réels tels que : \overline{AQ_2} = \mu \overline{AC} et \overline{AQ_3} = \lambda \overline{AB}
                                                                                                                        On aura alors : \overline{AQ_2} = \mu b et \overline{AQ_3} = \lambda c.
                                     Remarquons que AMQQ3 et ASQQ2 sont deux rectangles . Donc :
                                                                                                                            \text{c'est à dire} \begin{cases} \overline{AQ} = \overline{AM} + \lambda \overline{AB} \\ \overline{AQ} = \overline{AS} + \mu \overline{AC} \end{cases} 
                                     D'une part : AQ = AM + AQ<sub>3</sub>
                                     D'autre part : \overrightarrow{AQ} = \overrightarrow{AS} + \overrightarrow{AQ_2}
                                      On a alors: \overrightarrow{AQ}. \overrightarrow{AB} = (\overrightarrow{AM} + \overrightarrow{AQ_3}). \overrightarrow{AB} soit, puisque \overrightarrow{AM} \perp \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AQ}. \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{AQ_3} \times \overrightarrow{AB}
                                                                                                                                                                                                                          (7)
                                                             AO. AB = AS. AB + HAC. AB
                                                                                                                                                                                                                          (8)
                                      Or : (\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AS}) = (\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC}) + (\overrightarrow{AC}, \overrightarrow{AS}) (2\pi) c'està dire : (\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AS}) = \alpha + \frac{\pi}{2} (2\pi). Or \overrightarrow{AS} = \overrightarrow{DS}
                                                               Les relations (7) et (8) donnent : \overline{AQ_3} \times c = b c \cos(\alpha + \frac{\pi}{2}) + \mu b c \cos\alpha
                                      Soit, en simplifiant par c, non nul, et en remplaçant \mu b par \overline{AQ_2}: \overline{AQ_3} = - b \sin \alpha + \overline{AQ_2} \cos \alpha
                                                                                                                                                                                                                          (9)
                                                             \overrightarrow{AQ}, \overrightarrow{AC} = (\overrightarrow{AS} + \overrightarrow{AQ_2}), \overrightarrow{AC} soit, puisque \overrightarrow{AS} \perp \overrightarrow{AC}, \overrightarrow{AQ}, \overrightarrow{AC} = \overrightarrow{AQ_2} \times \overrightarrow{AC}
                         De même, on a :
                                                              \overrightarrow{AC} \overrightarrow{AC} = \overrightarrow{AM} \overrightarrow{AC} + \overrightarrow{\lambda}\overrightarrow{AB} \overrightarrow{AC}
                                      Or : (\overrightarrow{AM}, \overrightarrow{AC}) = (\overrightarrow{AM}, \overrightarrow{AB}) + (\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC}) (2\pi) c'est à dire : (\overrightarrow{AM}, \overrightarrow{AC}) = \frac{\pi}{2} + \alpha (2\pi), et AM = c
                                                                                                            d'où: \overline{AQ_2} \times b = b c \cos(\frac{\pi}{2} + \alpha) + \lambda b c \cos\alpha
                                         On trouve , puisque b \neq 0 , et que \lambda c = \overline{AQ_3} : \overline{AQ_2} = -c \sin\alpha + \overline{AQ_3} \cos\alpha
                                                                                                                                                                                                                          (10)
                                                                                      \overline{AQ_3} - \overline{AQ_2} \cos \alpha = -b \sin \alpha
                          La résolution du système (9)
                                                                         (10) - \overline{AQ_3} \cos \alpha + \overline{AQ_2} = - c \sin \alpha
                                                                                                                                                          permet d'exprimer AQ2 et AQ3
                                      On trouve ainsi : \overline{AQ_2} = -\frac{b\cos\alpha + c}{\sin\alpha} et \overline{AQ_3} = -\frac{c\cos\alpha + b}{\sin\alpha}
                                                                                                                                                                                                                           (11)
                                                                                                                             \overline{AP_2} \times \overline{AQ_2} = \overline{AP_3} \times \overline{AQ_3}
                         Les relations (3), (6) et (11) permettent d'écrire :
                c)
                                      Or: \overline{AP_2} \times \overline{AQ_2} = \overline{AP_2} \cdot \overline{AQ_2} car les points A, P<sub>2</sub>, Q<sub>2</sub> sont alignés.
                                                 \overline{AP_3} \times \overline{AQ_3} = \overline{AP_3}, \overline{AQ_3} car les points A, P<sub>3</sub>, Q<sub>3</sub> sont alignés d'où : \overline{AP_2}, \overline{AQ_2} = \overline{AP_3}, \overline{AQ_3}
                                       ce qui démontre que (AQ) est l'isogonale de la médiane (AP) par rapport à (AB) et (AC),
voir page 132
                          c'est à dire que (AQ) est la symédiane issue de A dans le triangle ABC
                          La propriété démontrée donne une construction des symédianes du triangle ABC ( et donc du point de Lemoine ) à
```

l'aide des trois carrés ABNM, ACRS, CBUV, construits extérieurement au triangle ABC.

voir figure 2

Symédianes d'un triangle .

6eme partie : le théorème de Grèbe (2eme démonstration) .

Soit K le point de Lemoine d'un triangle ABC, dont l'aire est notée S

Soit K₁, K₂, K₃ les projetés orthogonaux respectifs de K sur (BC), (CA), (AB)

Soit A, le projeté orthogonal de A sur (BC) . Soit A' et A" les milieux respectifs de (B,C) et de (A,A,) . On note: a = BC; b = CA; c = AB.

1°) Déterminer les distances KK_1 , KK_2 , KK_3 .

1°) Déterminer les distances KK_1 , KK_2 , KK_3 . 2°) Soit \Re l'homothétie de centre K, de rapport k, $k = 1 + \frac{a^2 + b^2 + c^2}{2S}$

a) Les images respectives de A, B, C, K_1 , K_2 , K_3 par ${\mathfrak R}$ sont nommées D, E, F, K_1 ', K_2 ', K_3 ' Démontrer que : K_1K_1 ' = a ; K_2K_2 ' = b ; K_3K_3 ' = c . b) Soit P et Q les projets orthogonaux respectifs de B et C sur (EF) .

Démontrer que le quadrilatère BCPQ est un carré .

c) En déduire une construction du point de Lemoine K du triangle ABC .

3°) On note: a' = EF; b' = FD; c' = DE Vérifier que K est aussi le point de Lemoine du triangle DEF.

Notions utilisées :

* barycentre

La projection orthogonale du plan sur la droite (BC) conserve le barycentre 10) On a : $K = Bar\{(A^*, 2a^2), (A', b^2 + c^2 - a^2)\}\ donc\ K_1 = Bar\{(A_1, 2a^2), (A', b^2 + c^2 - a^2)\}\$ voir relation F Par conséquent : $\overrightarrow{A'K} = \frac{2 a^2}{b^2 + c^2 + a^2} \overrightarrow{A'A''}$ et $\overrightarrow{A'K_1} = \frac{2 a^2}{b^2 + c^2 + a^2} \overrightarrow{A'A_1}$ Or $\overrightarrow{KK_1} = \overrightarrow{A'K_1} - \overrightarrow{A'K}$, donc $\overrightarrow{KK_1} = \frac{2 a^2}{a^2 + b^2 + c^2} \overrightarrow{A''A_1}$; alors : $KK_1 = \frac{2 a^2}{a^2 + b^2 + c^2} \overrightarrow{A''A_1}$ page 157 Par ailleurs $S = \frac{1}{2}BC \times AA_1$ d'où : $S = a. A''A_1$ On obtient donc : $KK_1 = \frac{2 a S}{a^2 + b^2 + c^2}$ On établit de même que : $KK_2 = \frac{2bS}{a^2 + b^2 + c^2}$ et $KK_3 = \frac{2cS}{a^2 + b^2 + c^2}$ On retrouve ainsi que : $\frac{KK_1}{a} = \frac{KK_2}{b} = \frac{KK_3}{c} = \frac{2S}{a^2 + b^2 + c^2}$ remarque On a: $\Re(K_1) = K_1'$ donc $\overline{KK_1'} = k.\overline{KK_1}$ 2°) a) or $\overline{K_1K_1}$ = $\overline{KK_1}$, $\overline{KK_1}$, donc $\overline{K_1K_1}$ = $(k-1)\overline{KK_1}$, c'est à dire : $\overline{K_1K_1}$ = $\frac{a^2+b^2+c^2}{2S}\overline{KK_1}$ On a alors: $K_1K_1' = \frac{a^2 + b^2 + c^2}{2S}KK_1$. Grace à (1), on trouve: $K_1K_1' = a$ 2°) b) (BP) et (CQ) sont deux droites perpendiculaires à (EF) . Le quadrilatère BCPQ est par conséquent un rectangle $\mathfrak{R}\left(K_{1}\right)=K_{1}^{+} \text{ donc } \overline{KK_{1}^{+}}=k.\overline{KK_{1}^{+}} \text{ . . Or } k\neq1 \text{ , donc } K_{1}^{+}\neq K_{1} \text{ . . Par conséquent : } \left(KK_{1}\right)=\left(K_{1}K_{1}^{+}\right)$ Les droites (BP) et (K, K,') sont toutes deux perpendiculaires à (EF) Le quadrilatère BK, K,' P est donc un rectangle, d'où : BP = K, K,' = a Le rectangle BCQP est donc un carré Remarquons que ce carré est extérieur au triangle ABC. En effet K, point de Lemoine du triangle ABC est strictement intérieur à ce triangle . Or (k>1) et (K₁ ∈ (BC)), donc K₁' appartient au demi-plan de frontière (BC) ne contenant pas K Pour construire le point de Lemoine K d'un triangle ABC, une méthode consiste donc à : 2°) c) 1°) construire extérieurement au triangle ABC les trois carrés BCQP, ACRS, BAMN 2°) tracer les droites (PQ), (RS), (MN), déterminant ainsi D, E, F 3°) Les droites (DA), (EB), (FC) sont alors concourantes en un point qui est centre de l'homothétie transformant A en D, B en E, C en F, c'est à dire le point de Lemoine K. On a : EF = kBC et k>0 . Donc EF = kBC , c'està dire a' = ka . De même : b' = kb et c' = kc . 3°) On sait que : $K = Bar\{(A, a^2), (B, b^2), (C, c^2)\}$ voir page 154 l'homothétie \mathcal{R} conserve les barycentres , donc : $\mathcal{R}(K) = Bar\{(\mathcal{R}(A), a^2), (\mathcal{R}(B), b^2), (\mathcal{R}(C), c^2)\}$ Or $\Re(K) = K, donc: K = Bar\{(D, a^2), (E, b^2), (F, c^2)\}$ Mais $a'^2 = k^2 a^2$; $b'^2 = k^2 b^2$; $c'^2 = k^2 c^2$, donc : $K = Bar\{(D, a'^2), (E, b'^2), (F, c'^2)\}$ La relation (2) exprime que : K est aussi point de Lemoine du triangle DEF Cette démonstration prouve que K est aussi point de Lemoine de tout triangle image du triangle ABC par une remarque

homothétie de centre K.

Droites antiparallèles et cocyclicité . Symédianes .

A) Droites antiparallèles

1°) Vocabulaire Deux droites Δ et Δ' sont dites antiparallèles par rapport aux droites Ø et Ø' si , et seulement si

elles vérifient :

$$(\mathcal{D}, \Delta) \equiv (\Delta', \mathcal{D}') \quad (\pi)$$

(a)

La proposition (a) est équivalente à chacune des suivantes :

$$(\mathcal{D}, \Delta') \equiv (\mathcal{D}', \Delta') \quad (\pi)$$

$$(\Delta, \mathcal{D}) \equiv (\mathcal{D}', \Delta') \quad (\pi)$$

$$(\mathcal{D}', \Delta) \equiv (\Delta', \mathcal{D}) \quad (\pi)$$

(d)

Ceci légitime le vocabulaire suivant . On dira indifféremment :

* Δ' est antiparallèle à Δ par rapport à Ø et Ø'

ou

* Δ est antiparallèle à Δ' par rapport à Ø et Ø'

2°) Justifions les propriétés suivantes :



Supposons Δ' antiparallèle à Δ par rapport à $\mathcal D$ et $\mathcal D'$.

Pour qu'une autre droite Δ'' soit aussi antiparallèle à Δ par rapport à $\mathcal D$ et $\mathcal D'$,

il faut et il suffit que Δ' et Δ'' soient parallèles .

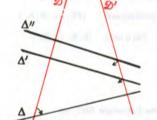
On sait :
$$(\mathcal{D}, \Delta) = (\Delta', \mathcal{D}')$$
 (π)

Soit une autre droite Δ",

La propriété : $(\mathcal{D}, \Delta) = (\Delta'', \mathcal{D}')$ (π)

est alors équivalente à : $(\Delta', \mathcal{D}') \equiv (\Delta'', \mathcal{D}')$ (π)

c'est à dire à : Δ' // Δ"

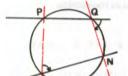


Propriété P2

Soit M, N, P, Q quatre points distincts tels que trois d'entre eux soient non alignés.

Pour que M, N, P, Q soient cocycliques, il faut et il suffit que :

les droites (MN) et (PQ) soient antiparallèles par rapport aux droites (MP) et (NQ)



Supposons par exemple les points M, N, P non alignés .

Les points M, N, P, Q sont alors cocycliques si, et seulement si :

$$(MN, MP) = (QN, QP) (\pi)$$

propriété qui est équivalente à :

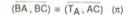
les droites (MN) et (PQ) sont antiparallèles par rapport à (MP) et (NQ)

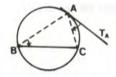


Soit TA la tangente en A au cercle circonscrit C à un triangle ABC .

Alors TA est antiparallèle à (BC) par rapport aux droites (AB) et (AC)

Ceci résulte de la propriété de la tangente en A à C :





B) Médianes et symédianes d'un triangle ABC .

Propriété P4: Soit D et E deux points appartenant respectivement à (AB) et (AC), distincts de A. Démontrer: la droite (DE) est parallèle à (BC) si , et seulement si le milieu de (D, E) appartient à la médiane issue de A dans le triangle ABC

* 1 ere étape : supposons (DE) // (BC) (voir figure 1)

Soit A' le milieu de (B, C) . Soit I le milieu de (D, E) .

le théorème de Thalès garantit que : $\frac{\overline{AE}}{\overline{AC}} = \frac{\overline{AD}}{\overline{AB}}$, donc l'homothétie

h de centre A qui transforme B en D transforme aussi C en E .

Toute homothétie conserve le milieu , donc :

h transforme le milieu A' de (B, C) en le milieu I de (D, E) .

Le centre de l'homothétie h est A, et h (A') = I

Les points A, A' et I sont donc alignés, ce qui démontre que :

le point I appartient à la droite (AA') .

** 2eme étape : réciproquement , supposons : l ∈ (AA') (voir figure 2) .

Soit \$ l'homothétie de centre A qui transforme A' en I .

Posons: $B_1 = \mathcal{R}(B)$ et $C_1 = \mathcal{R}(C)$. Alors $(B_1C_1)//(BC)$

Le milieu de (B_1, C_1) est l'image par \Re du milieu A' de (B, C),

donc $m(B_1, C_1) = \Re(A')$, c'est à dire : $m(B_1, C_1) = 1$.

On a alors $m(B_1, C_1) = m(D, E)$ d'où : $\overline{B_1D} = \overline{EC_1} = \overline{u}$

u est colinéaire à AC

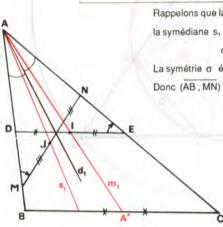
u est colinéaire à AB mais AB et AC sont non colinéaires .

Le seul vecteur colinéaire à \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{AC} est \overrightarrow{O} . On a donc : $\overrightarrow{u} = \overrightarrow{O}$

d'où : $D = B_1$ et $E = C_1$, ce qui prouve que : $(DE) = (B_1C_1)$.

Puisque (B,C,) // (BC), on a donc : (DE) // (BC)

Propriété Ps : Soit M et N deux points appartenant respectivement à (AB) et (AC), distincts de A . Démontrer : la droite (MN) est antiparallèle à (BC) par rapport aux droites (AB) et (AC) si, et seulement si le milieu de (M, N) appartient à la symédiane s, issue de A dans le triangle ABC



Rappelons que la symétrie orthogonale σ par rapport à la bissectrice de [BAC] échange la symédiane s, et la médiane m, issues de A . Posons E = σ (M) et D = σ (N)

 σ conserve les milieux, donc : σ (m (E, D)) = m (M, N)

La symétrie σ échange (AB) et (AC), (MN) et (ED), et contrarie les angles orientés.

Donc $(\overline{AB}, \overline{MN}) = -(\overline{AC}, \overline{ED})$ (π) , c'est à dire : $(\overline{AB}, \overline{MN}) = (\overline{ED}, \overline{AC})$ (π)

Les propositions suivantes sont alors équivalentes :

(1)

p1: (MN) est antiparallèle à (BC) par rapport à (AB) et (AC)

 p_2 : (AB, MN) = (BC, AC) (π) (voir définition page 164)

 p_3 : (ED, AC) = (BC, AC) (π) (en utilisant (2))

P4: (ED) // (BC)

ps: le milieu de (E, D) appartient à la médiane m1 .

ps: le milieu de (M, N) appartient à la symédiane s1.

Cercles de Lemoine et de Tucker

1 anua 1ere partie : premier cercle de Lemoine (1873).

Soit ABC un triangle, inscrit dans un cercle C de centre O. Par le point de concours K des symédianes du triangle ABC , on mène trois droites \mathcal{D}_1 , \mathcal{D}_2 , \mathcal{D}_3 respectivement parallèles à (BC), (CA), (AB).

D, coupe (AB) et (AC) respectivement en M et N.

D2 coupe (BC) et (BA) respectivement en P et Q.

D3 coupe (CA) et (CB) respectivement en R et S.

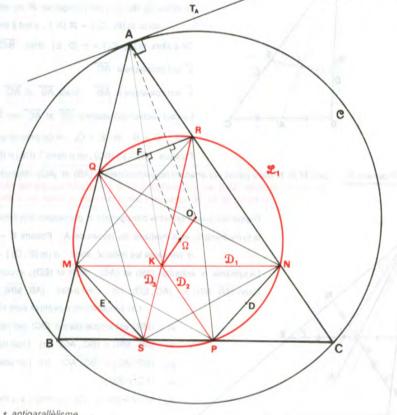
Démontrer :

- * Les six points M, N, P, Q, R, S sont cocycliques sur un cercle \mathfrak{L} , dont le centre Ω est le milieu de (K, O).
- Les segments [QR], [MS], [PN] ont même longueur.

Le cercle £, est appelé premier cercle de Lemoine .

QS = RM SN = MP NQ = PR

Les triangles QSN et RMP sont donc isométriques .



- Notions utilisées : * antiparallèlisme
 - * symétrie
 - * angles de droites

```
** Si on avait, par exemple, M = B, on aurait \mathfrak{D}_{\tau} = (BK), ce qui impliquerait (BK) // (BC), donc (BK) = (BC)
                          Cela est impossible, car K est strictement intérieur au triangle ABC, donc K∉ (BC)
              Le quadrilatère KRAQ est un parallèlogramme, donc le milieu F de (A, K) est aussi le milieu de (Q, R)
       b)
              La droite (AK) est la symédiane s, issue de A dans le triangle ABC, et contient le milieu de (Q,R).
voir Ps
                                                                                                                                            (1)
                           Donc: la droite (QR) est antiparallèle à (BC) par rapport à (AB) et (AC)
page 165
                       De même : { la droite (MS) est antiparallèle à (CA) par rapport à (BC) et (BA)
                                                                                                                                            (3)
                                    la droite (PN) est antiparallèle à (AB) par rapport à (CA) et (CB)
                       D'après (1), on a : (AB, QR) = (CB, CA) (\pi)
       c)
                                                                                                  (AB,QR) = -(BA,MS)(\pi)
                                                                                                                                            (4)
                       D'après (2), on a : (BA, MS) = (CA, CB) (\pi)
                                                                                 d'où
               Démontrons que les points Q, R, M, S sont cocycliques .
                                      (SR) // (MQ) . La médiatrice \Delta_3 de (M,Q) est donc perpendiculaire à (SR)
                       La symétrie orthogonale \,\sigma\, par rapport à \,\Delta_3\, échange \,M\, et \,Q\,, et laisse globalement invariantes les droites
                       Soit R' = \sigma(R). On a : \sigma\begin{cases} M & \longrightarrow Q \\ Q & \longrightarrow M \\ R & \longrightarrow R' \end{cases}
                                                                                                  (QM,QR) = -(MQ,MR')(\pi)
                                                                                 donc :
                                                                                  c'est à dire : (AB,QR) \equiv -(BA,MR') (\pi)
                                                                                                                                             (6)
                                                                                     Par ailleurs
                                                                                                        QR = MR'
                        Des relations (4) et (5), on déduit : (BA, MS) = (BA, MR') (\pi) d'où (MS) = (MR'), donc : R' \in (MS)
                                                                      Parailleurs R \in (RS), d'où R' \in \sigma((RS)), donc : R' \in (RS)
                        Ainsi R' \in (RS) \cap (MS), donc R' = S. On a prouvé : \sigma(R) = S, or on avait \sigma(Q) = M, donc :
               la médiatrice \Delta_3 de (M,Q) est donc aussi la médiatrice de (S,R); en outre : QR = MS
                        Soit alors \Omega le point commun à \Delta_3 et à la médiatrice \delta_1 de (Q,R).
                           \Omega \in \Delta_3, donc \Omega S = \Omega R et \Omega Q = \Omega M.
                                                                                  \Omega \in \delta_1, donc \Omega \Omega = \Omega R.
                Ce qui prouve que les points Q, R, M, S sont cocycliques sur un cercle \mathfrak{L}, de centre \Omega, de rayon \Omega Q.
                Démontrons que £, contient N et P .
                        On a (MN) // (BC) et (BC) antiparallèle à (QR) par rapport à (AB) et (AC), donc :
 voir P.
page 164
                           la droite (MN) est aussi antiparallèle à (QR) par rapport à (MQ) et (NR) .
                La condition (MN) antiparallèle à (QR) par rapport à (MQ) et (NR) garentit que M, N, Q, R sont cocycliques. Le cercle £, qui contient Q, R, M contient donc N. De même, on prouve que £, contient également le point P.
 voir P
page 164
                Justifions que le centre Ω de £, est le milieu de (K, O)
        d)
                        La tangente TA en A à C est antiparallèle à (BC) par rapport à (AB) et (AC) .
  voir Pa
 page 164
                        Or (QR) est aussi antiparallèle à (BC) par rapport à (AB) et (AC) .
                            On en déduit (QR) // TA , donc (QR) ± (QA) .
                        La médiatrice \delta_1 de (Q,R) est donc parallèle à (OA) . En outre \delta_1 contient le milieu F de (K,A) .
                                                        La droite δ<sub>1</sub> contient donc aussi le milieu de (K, O)
                        De même : les médiatrices respectives \delta_2 et \delta_3 de (M,S) et (P,N) contiennent le milieu de (K,O) .
                        Or le centre \Omega de \mathfrak{L}_1 vérifie : \{\Omega\} = \operatorname{med}(Q,R) \cap \operatorname{med}(M,S) \cap \operatorname{med}(P,N), donc \Omega = \operatorname{m}(K,O)
                 Les six points M, N, P, Q, R, S sont cocycliques sur un cercle \mathfrak{L}_1 dont le centre \Omega est le milieu de (K, O).
conclusion
                         Comme on a justifié : QR = MS , on prouverait :
                                                                                  MS = PN
 remarques
                 Les trois segments [QR], [MS], [PN] ont donc même longueur.
                Le théorème de Pythagore garantit alors que : \Omega F = \Omega E = \Omega D (où E = m (M, S), D = m (P, N)).
                 Le cercle de centre \,\Omega\, et de rayon \,\Omega F\, est donc tangent en \,D\,, E , F \, respectivement à \, (PN) , (MS) , (QR) \,
```

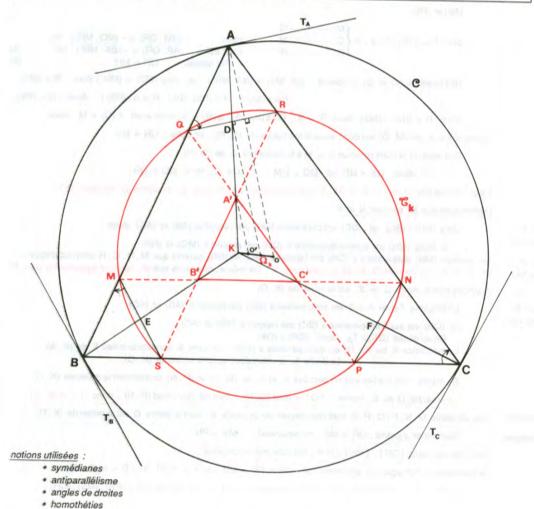
Les six points M, N, P, Q, R, S sont distincts et distincts de A, B, C. En effet:

Si on avait, par exemple, M = Q, on aurait D₁ = D₂, ce qui impliquerait (CB) // (CA)

Cercles de Lemoine et de Tucker.

2eme partie : cercles de Tucker d'un triangle ABC

```
Soit K le point de Lemoine d'un triangle ABC, inscrit dans un cercle \mathfrak C de centre O. Soit \mathfrak R une homothétie de centre K, de rapport k (k \in \mathbb R^* - {1}). On pose : A' = \mathfrak R(A), B' = \mathfrak R(B), C' = \mathfrak R(C), O' = \mathfrak R(O). La droite (A'B') coupe (CA) et (CB) respectivement en R et S. La droite (B'C') coupe (AB) et (AC) respectivement en M et N. La droite (C'A') coupe (BC) et (BA) respectivement en P et Q. 1°) Démontrer que : les six points M, N, P, Q, R, S sont cocycliques sur un cercle \mathfrak C_K dont le centre \Omega_K est le milieu de (O,O'). A chaque réel k (k \in \mathbb R^* - {1}), on associe ainsi un cercle \mathfrak C_K appelé un cercle de Tucker du triangle ABC 2°) Démontrer que les trois segments [QR], [MS] et [PN] ont même longueur .
```



* symétries

```
Les droites (A'B), (B'C'), (C'A') sont respectivement parallèles à (AB), (BC), (CA) et distinctes de celles ci (k≠1).
    1°) a)
            Les points M, N, P, Q, R, S sont donc tous distincts, et distincts de A, B, C.
            Le quadrilatère AQA'R est un parallélogramme, donc le milieu D de (A, A') est aussi milieu de (Q, R).
    1°) b)
                    Mais KA' = k. KA . La droite (AK), qui contient A' contient donc aussi le point D.
                    La droite (AK) est la symédiane s, issue de A dans le triangle ABC, et s, contient le milieu de (Q,R).
voir Ps
                    Q \in (AB) et R \in (AC), donc (QR) est antiparallèle à (BC) par rapport à (AB) et (AC).
page 165
                             Par conséquent : (AB, QR) = (CB, CA) (\pi)
                                                                                                                                (1)
                    De même, on prouve que (MS) est antiparallèle à (CA) par rapport à (BC) et (BA) .
                                                                                                                                 (2)
                             Par conséquent : (BA, MS) \equiv (CA, CB) (\pi)
                    De (1) et (2), on déduit : (BA, MS) = -(AB, QR) (\pi). Mais rappelons que : (AB) // (RS).
                             On a donc aussi : (BA, MS) = -(RS, RQ) (\pi)
                                                                                                                                 (3)
                       que nous lisons alors : (\overline{MQ}, \overline{MS}) \equiv (\overline{RQ}, \overline{RS}) (\pi)
                     Or les points M,Q,R,S sont non alignés. La condition (3) est donc suffisante pour conclure que :
             les points M, Q, R, S sont cocycliques .
             Soit \mathfrak{C}_k le cercle portant M,Q,R,S. Prouvons que \mathfrak{C}_k contient aussi les points N et P.
    1°) c)
                                         On a : (MN) // (BC) et (BC) antiparallèle à (QR) par rapport à (AB) et (AC) ,
 voir Pa
                                        donc : (MN) est aussi antiparallèle à (QR) par rapport à (AB) et (AC) .
 page 164
                             Nous lisons alors: (MN) est antiparallèle à (QR) par rapport à (MQ) et (RN),
                                                                              Le cercle \mathcal{C}_{k}, qui contient M, Q, R, contient donc N
                     ce qui garantit que M, N, Q, R sont cocycliques .
                                                 On prouve de même que : le cercle \mathfrak{C}_{k} contient aussi le point P .
              Le cercle Ck contient les six points M, Q, R, S, N, P.
conclusion
             Précisons le centre \Omega_k du cercle \mathfrak{C}_k .
     1°) d)
                     La droite (QR) et la tangente TA en A à C sont toutes deux antiparallèles à (BC) par rapport à (AB) et (AC).
                              Donc : (QR) /\!/ T_A et, puisque T_A \perp (OA), on déduit : (QR) \perp (OA).
                              Or : A' = \Re (A) et O' = \Re (O) , donc (O'A') // (OA) , d'où : (QR) \perp (O'A') .
                     La médiatrice de (Q,R), qui est perpendiculaire à (QR), est alors parallèle à (OA) et (OA').
                      Or, la médiatrice de (Q,R) contient le milieu D de (A,A'). Le théorème de Thalès assure alors que :
                                                                               la médiatrice de (Q,R) contient le milieu de (O,O').
                      De mêrne, on démontre : le milieu de (O,O') appartient à la médiatrice de (M,S) et à la médiatrice de (P,N)
                      Puisque le centre \Omega_k de \mathfrak{C}_k appartient aux médiatrices de (Q,R),(M,S),(P,N), on a donc :
                              \Omega_{\mathbf{K}} = \mathbf{m} (\mathbf{O}, \mathbf{O}') où \mathbf{O}' est le centre du cercle circonscrit au triangle A'B'C'.
              Démontrons que ; MS = QR .
       2°)
              On a : (QM) // (RS) , donc les médiatrices de (Q, M) et (R, S) sont parallèles .
              Mais ces médiatrices contiennent un même point \Omega_{k} car Q, R, M, S sont cocycliques sur un cercle de centre \Omega_{k},
                              donc med(Q, M) = med(R, S).
                      Soit alors o la symétrie orthogonale par rapport à med (Q, M).
                                          \sigma(Q) = M et \sigma(R) = S d'où :
                       On a donc :
                                                   De même, on démontre que: MS = PN
```

Cercles de Lemoine et de Tucker .

2eme partie (suite) : cercles de Tucker d'un triangle ABC

```
3°) Les notations sont celles du 1°) mais le triangle ABC est supposé non rectangle .

On pose: D = m (A, A'); E = (B, B'); F = m (C, C').

a) On suppose k≠ 1, démontrer que:

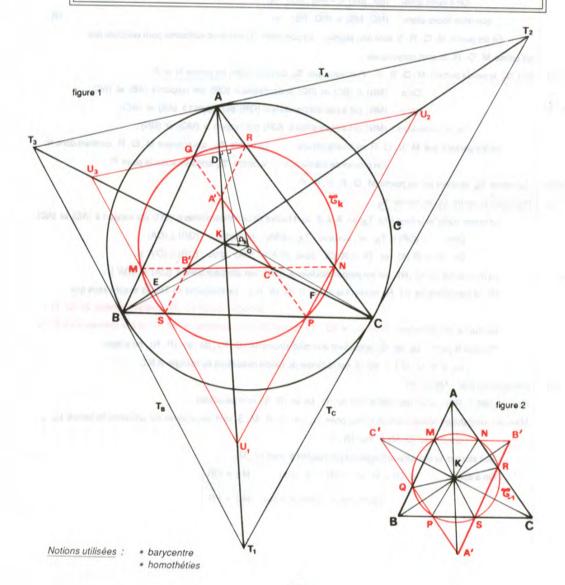
* Les points D, E, F sont images respectives de A, B, C par une homothétie ℜ₁ de centre K.

* Les triangles DEF et ABC ont même point de Lemoine K.

b) Démontrer que: les droites (MS) et (PN) sont sécantes en un point U₁ appartenant à (AK).

les droites (PN) et (QR) sont sécantes en un point U₂ appartenant à (BK).

les droites (QR) et (MS) sont sécantes en un point U₃ appartenant à (CK).
```



```
On a: D = m(A, A') donc \overrightarrow{KD} = \frac{1}{2}(\overrightarrow{KA} + \overrightarrow{KA'}). Or \overrightarrow{KA'} = k \overrightarrow{KA} donc \overrightarrow{KD} = \frac{k+1}{2}\overrightarrow{KA}.
                              On établit de même : \overrightarrow{KE} = \frac{k+1}{2} \overrightarrow{KB} et \overrightarrow{KF} = \frac{k+1}{2} \overrightarrow{KC}; k \neq -1 donc \frac{k+1}{2} \neq 0.
                   Les points D, E, F sont donc images respectives de A, B, C par une homothétie 3,, de centre K, de rapport k,
                   Nommons K, le point de Lemoine du triangle DEF et prouvons que : K, = K .
                              On a: \overline{DE} = k_1 \overline{AB}, donc \overline{DE^2} = k_1^2 AB^2, et de même \overline{EF^2} = k_1^2 BC^2; \overline{FD^2} = k_1^2 CA^2
                                         Posons : a_1 = EF , b_1 = FD , c_1 = DE , a = BC , b = CA , c = AB . On sait que : K_1 = Bar\{(D, a_1^2), (E, b_1^2), (F, c_1^2)\} or a_1^2 = k_1^2 a^2 ; b_1^2 = k_1^2 b^2 ; c_1^2 = k_1^2 c^2
  voir page
      154
                                   on a donc aussi : K_1 = Bar\{(D, a^2), (E, b^2), (F, c^2)\}.
                              Par ailleurs K est point de Lemoine du triangle ABC donc : K = Bar\{(A, a^2), (B, b^2), (C, c^2)\}
Toute homothétie conserve le barycentre, donc : \Re, (K) = Bar\{(\Re, (A), a^2), (\Re, (B), b^2), (\Re, (C), c^2)\}.
                              Mais \mathcal{R}_1(K) = K, on a donc : K = Bar\{(D, a^2), (E, b^2), (F, c^2)\}, c'est à dire : K = K_1
      2°) b)
                    Supposons k \neq -1. Alors D, E, F sont distincts (car k_1 \neq 0).
       1er cas
                              Soit \Gamma_{\mathbf{k}} le cercle circonscrit au triangle DEF. On a \Gamma_{\mathbf{k}}=\mathcal{R}_1(\mathbb{C}) et le centre de \Gamma_{\mathbf{k}} est \mathcal{R}_1(\mathbb{O}).
                             Mais rappelons : \Omega_{k} = m(0, 0') donc \overrightarrow{K\Omega_{k}} = \frac{1}{2}(\overrightarrow{KO} + \overrightarrow{KO}'). Or \overrightarrow{KO}' = k \overrightarrow{KO}. Donc \overrightarrow{K\Omega_{k}} = \frac{k+1}{2}\overrightarrow{KO},
voir figure 1
                   \label{eq:cequi} \begin{array}{c} \text{ce qui traduit : } \Omega_{K} = \mathfrak{R}_{1}(O) \; . \\ \text{Par ailleurs : } (\Omega_{K}D) \perp (DR) \; ; \; (\Omega_{K}E) \perp (ES) \; ; \; (\Omega_{K}F) \perp (FN) \; . \\ \text{Le cercle } \Gamma_{K} \; \text{dont le centre est } \; \Omega_{K} \; , \; \text{est donc tangent en } \; D \; , \; E \; , \; F \; \; \text{respectivement à } \; (QR) \; , \; (MS) \; \text{et } \; (PN) \; . \\ \end{array}
 voir 1°) d)
 page 169
                              Le triangle ABC est supposé non rectangle , donc le triangle DEF est non rectangle .
                    Les tangentes (MS) et (PN) au cercle \Gamma_k circonscrit au triangle DEF sont donc sécantes . En effet * si on avait (MS) /\!\!/ (PN) , on aurait (\Omega_k E) /\!\!/ (\Omega_k F). Les points E , \Omega_k , F seraient alignés , donc :
                                          * le triangle DEF serait rectangle en D
                              Posons: (MS) \( (PN) = \{ U_1 \} \). On sait alors que:
                                          la droite (DU,) est la symédiane issue de D dans le triangle DEF.
   voir page
                                          La droite (DU,) contient donc le point de Lemoine du triangle DEF, qui est le point K
       152
                              On a: U_1 \in (DK) et (DK) = (AK), donc: U_1 \in (AK)
                              De même, on prouve : U_2 \in (BK) et U_3 \in (CK)
                    Les tangentes TA , TB , TC au cercle C circonscrit au triangle ABC sont sécantes deux à deux puisque le triangle
  autre
  méthode
                    ABC n'est pas rectangle
                    Démontrons que : \Re_1(T_B) = (MS).
                               L'homothétie \Re, transforme B en E et (OB) en (\Omega_kE).
                               \mathcal{R}_1 transforme la perpendiculaire TB en B à (OB) en la perpendiculaire en E à (\Omega_kE), c'est à dire en (MS)
                                                 On a donc : \mathcal{R}_1(T_B) = (MS)
                               De même , on démontre : \mathcal{R}_1(T_C) = (NP) . Posons : T_B \cap T_C = \{T_1\} . On a alors : \mathcal{R}_1(T_1) \in (MS) \cap (NP) , c'est à dire \mathcal{R}_1(T_1) = U_1 .
                               Le centre de l'homothétie R, est K, donc les points K, T, , U, sont alignés.
                                          Mais (AT,) est la symédiane (AK) issue de A dans le triangle ABC ,ce qui prouve que :
                      les points A, K, T, U, sont alignés
                               En définissant de même les points T_2 et T_3, on trouve \mathcal{R}_1(T_2) = U_2 et \mathcal{R}_1(T_3) = U_3, et on démontre que :
                      les points B, K, T<sub>2</sub>, U<sub>2</sub> sont alignés et les points C, K, T<sub>3</sub>, U<sub>3</sub> sont alignés
                     Supposons: k = - 1 . Alors les points D, E, F sont confondus en K.
   2eme cas
                               \Re\left(K,-1\right) est la symétrie centrale de centre K, donc \Re\left(A'\right)=A ; \Re\left(B'\right)=B ; \Re\left(C'\right)=C .
                               On sait que M \in (AB) \cap (B'C'), donc \Re (M) \in (A'B') \cap (BC), d'où \Re (M) = S, ce qui démontre: K = m(M, S)
 voir figure 2
                                     On démontre de même que : K = m(P, N) et K = m(Q, R).
                     On a dans ce cas: U_1 = U_2 = U_3 = K.
```

Cercles de Lemoine et de Tucker.

3eme partie : cercles de Tucker d'un triangle ABC . Etude d'une réciproque .

Soit T_A , T_B , T_C les tangentes en A, B, C au cercle C circonscrit à un triangle ABC . Soit C le point de Lemoine du triangle ABC . On considère trois droites Δ_1 , Δ_2 , Δ_3 parallèles respectivement à T_A , T_B , T_C , distinctes de celles-ci, et ne contenant pas C . On pose : C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C | C |

Notions utilisées:

* homothéties
* symétries orthogonales
* surface de Taylor & du triangle ABC est un cercle
de Graver particulier

Voir igure 3 page 38 et figure 4 page 40 et remarquer que :
(MN) //(KJ) //TA ; (PO) //(TB ; (RS) // TC
; si les trois angles du triangle ABC sort aigus,
* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK - KJ .

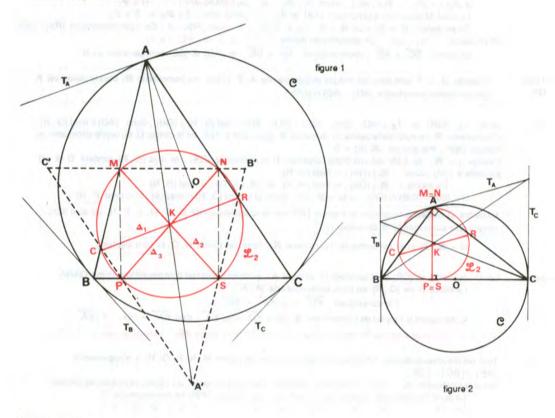
* si [BAC] est obtus, MN = PO = RS = IJ + IK

```
Rappelons que TA est antiparallèle à (BC) par rapport à (AB) et (AC) .
    1º) a)
              On a: (QR) // TA, donc (QR) est aussi antiparallèle à (BC) par rapport à (AB) et (AC)
  voir P.
                       Q ∈ (AB) et R ∈ (AC) donc le milieu D de (Q,R) appartient à la symédiane (AK) .
  page 165
                                        On prouve de même : E ∈ (BK) et F ∈ (CK)
               .Les droites (AD), (BE), (CF) sont concourantes en K.
conclusion
                       Les points D, E, F sont distincts de K (si on avait D = K, alors \Delta_1 contiendrait K).
remarque
                       Les points D, E, F sont eux-mêmes distincts : + si on avait D = E, alors (AD) ∩ (BE) = { D}.
                                                                           * on aurait alors D = K .
               Démontrons que : (DE) // (AB) . On a : D = m (Q,R) et E = m (M,S) , donc : \overline{DE} = \frac{1}{2} (\overline{RS} + \overline{QM})
     1°) b)
                       OM est colinéaire à AB . Il suffit donc de justifier que RS est colinéaire à AB
                       La droite (QR) est antiparallèle à (BC) par rapport à (AB) et (AC) , donc : (AB, QR) = (CB, AC) (π) (1)
                       La droite (MS) est antiparallèle à (AC) par rapport à (BA) et (BC) , donc : (BA, MS) = (AC, BC) (π) (2)
                                        Des relations (1) et (2), on déduit : (AB, MS) = - (AB, QR) (\pi)
                                                                                                                                      (3)
                       Soit d la droite perpendiculaire à (AB) au milieu de (M,Q) (si M ≠ Q,d = med (M,Q))
                       Soit o la symétrie orthogonale par rapport à d .
               Démontrons que : \sigma(R) = S . On a : \sigma(Q) = M . Posons : \sigma(R) = R' . Alors MR' = QR .
                       Mais, par hypothèse QR = MS. On a donc : MR' = MS
                       \sigma((AB)) = (AB) et \sigma((QR)) = (MR'), donc: (AB, MR') = -(AB, QR) (\pi)
                                                                                                                                      (4)
                                        Des relations (3) et (4), on déduit : (MR') = (MS), c'est à dire R' \in (MS)
               Le point R' est donc : ou bien le point S ou bien le point S', symétrique de S par rapport à M .
                       Soit PC le demi-plan ouvert de frontière (AB), contenant C. (AB) 1 d, donc :
                       \sigma(\mathcal{P}_C) = \mathcal{P}_C; R \in ]AC[, donc R \in \mathcal{P}_C, et, par conséquent :
                       Le point Mappartient à la frontière (AB) de PC, S∈ ]BC [donc: S∈ PC et S' ∉ PC.
               On en déduit : R' \neq S' , d'où R' = S . On a : \sigma (R) = S , donc (RS) \pm d . On a par conséquent (RS) // (AB) . On en déduit : (DE) // (AB) . On démontre de même : (EF) // (BC) et (FD) // (CA) :
                       En outre : DE + AB (sinon on aurait AD = BE, or (AD) et (BE) sont sécantes en K).
                 Les points D, E, F sont donc les images respectives de A, B, C par une homothétie 31, dont le centre est K
  voir page
    120
                 (car son centre appartient à (AD) \( (BE) \( \cap (CF) \)).
                On a: T_A /\!\!/ (QR) et T_A \perp (AO) donc (QR) \perp (AO). Mais med (Q,R) \perp (QR), donc (AO) /\!\!/ med (Q,R).
    1°) c)
                L'homothétie 🚜, transforme le centre O du cercle C circonscrit à ABC en le centre Ω du cercle circonscrit au
                triangle DEF . Par ailleurs $1 (A) = D
                L'image, par $3, de (OA) est une droite contenant D et parallèle à (OA), or med (Q,R) contient D et est
                parallèle à (OA), donc : \Re_1((OA)) = med(Q,R).
                             De même : \mathcal{R}_1(OB) = med(M,S) et \mathcal{R}_1(OC) = med(P,N)
                        O \in (OA) \cap (OB) \cap (OC) et \Omega = \mathfrak{R}_{+}(O), donc \Omega \in \text{med}(Q,R) \cap \text{med}(M,S) \cap \text{med}(P,N).
                Le centre Ω du cercle circonscrit au triangle DEF est donc équidistant de Q, R, M, S, P, N, qui sont donc
                cocycliques sur un cercle {\mathfrak T} de centre \Omega .
                        \Omega = \mathcal{R}_1(O) et K est centre de l'homothétie \mathcal{R}_1, donc les points K, O, \Omega sont alignés
                Les droites (RS) et (QP) sont sécantes en un point A', quatrième sommet d'un parallèlogramme QARA'.
  remarque
                        Le milieu D de (Q, R) est donc aussi milieu de (A, A')
                                         Par conséquent : \overline{KD} = \frac{1}{2} (\overline{KA} + \overline{KA}')
                        k_1 désignant le rapport de l'homothétie \mathcal{R}_1, on a \overline{KD} = k_1 \cdot \overline{KA}, d'où \overline{KA} = (2k_1 - 1)\overline{KA}.
                Si k_1 \neq \frac{1}{2}, on trouve ainsi que \mathfrak C est un cercle de Tucker \mathfrak C_k du triangle ABC, associé au réel k (k=2k_1-1).
                Tous les résultats établis au 1°) restent valables si aucun des points M, N, P, Q, R, S n'appartient à
       2°)
                [AB]U[BC]U[CA].
                Seule la justification de : σ (R) = S doit être modifiée de la façon suivante , les notations restant les mêmes :
                        Le point R appartient au demi-plan ouvert QC , de frontière (AB) , ne contenant pas C .
                        Donc R' \in Q_C. De même : S \in Q_C, donc S' \notin Q_C, d'où R' \neq S' et R' = S.
```

Cercles de Lemoine et de Tucker .

4eme partie : second cercle de Lemoine .

Le cercle \mathcal{L}_2 est dit second cercle de Lemoine



Notions utilisées :

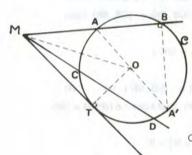
- * symédianes
- * symétries orthogonales

```
On a: Q∈ (AB) , R∈ (AC) , et la droite (QR) est antiparallèle à (BC) par rapport à (AB) et (AC) , donc :
     1°) a)
                     la symédiane (AK), issue de A dans le triangle ABC, coupe [QR] en son milieu, d'où ; K = m (Q, R)
voir figure 1
                                                          De même, on prouve que : K = m(M,S) et K = m(N,P)
             Démontrons que : KP = KS .
     1º) b)
                     * si P = S, l'égalité KP = KS est évidente .
                     * si P ≠ S, prouvons que K appartient à la médiatrice d de (P,S).
                           la droite \Delta_2 est antiparallèle à (CA) par rapport à (BC) et (BA), donc : (BC, \Delta_2) = (CA, BA) (\pi) (1)
                           la droite \Delta_3 est antiparallèle à (AB) par rapport à (CA) et (CB), donc : (CB, \Delta_3) = (AB, CA) (\pi) (2)
              Des relations (1) et (2), on déduit : (CB, \Delta_3) \equiv -(BC, \Delta_2) (\pi), que nous lisons : (CB, PK) \equiv -(CB, SK) (\pi)(3)
                     Soit alors \sigma la symétrie orthogonale par rapport à la médiatrice d de (P, S) .
                           Posons: K' = \sigma(K). On a: S = \sigma(P), donc: \sigma((PK)) = (SK').
                           (BC) \perp d, donc : \sigma((CB)) = (CB).
                                    La symétrie σ contrarie les angles orientés, donc : (CB, PK) = -(CB, SK') (π)
              Des relations (3) et (4), on déduit : (CB, SK) = (CB, SK') (\pi), d'où : (SK') = (SK), c'est à dire : \sigma ((PK)) = (SK)
                     Les droites (PK) et (SK) sont symétriques par rapport à d et sécantes en K .
                                    K \in (PK) \cap (SK), donc : \sigma(K) \in (SK) \cap (PK),
                                                                                           d'où: \sigma(K) = K,
              ce qui prouve que : ) K e med (P, S) , donc que : KP = KS . On démontre de même que : KQ = KM .
                     D'après 1°) a), on a : KQ = KR ; KM = KS ; KN = KP .
     1°) c)
                     En utilisant le résultat du 1°) b), on a donc : KN = KP = KS = KM = KQ = KR , ce qui prouve que :
              les points M, N, P, Q, R, S sont cocycliques sur un cercle £2 de centre K.
              Dans quel cas a t-on : P = S? ( P = S équivaut à \Delta_2 = \Delta_3 ).
remarque
                      Rappelons que la tangente TB en B à C est antiparallèle à (CA) par rapport à (BC) et (BA) .
                      Par conséquent, T<sub>B</sub> // Δ<sub>2</sub> . De même T<sub>C</sub> // Δ<sub>3</sub>
                      L'égalité ( \Delta_2 = \Delta_3 ) équivaut alors à (T_B // T_C), c'est à dire à : O \in (BC).
              On a (P = S) si, et seulement si ABC est un triangle rectangle en A.
  voir 1°)
                      Or la symédiane issue de A dans un triangle ABC rectangle en A est la hauteur ha issue de A .
 page 153
              Si P = S , on a donc : d'une part (AK) \perp (BC) ; d'autre part \Delta_2 et \Delta_3 égales , perpendiculaires à (BC) .
                      Mais \Delta_2 et \Delta_3 contiennent le point K, donc \Delta_2 = \Delta_3 = (AK). On a alors M et N confondus en A
voir figure 2
              Puisque le triangle ABC n'est pas rectangle, les six points M, N, P, Q, R, S sont tous distincts.
     2°) a)
                      [PN] est un diamètre de \mathfrak{L}_2, donc \overline{\mathsf{MP}} \perp \overline{\mathsf{MN}} et \overline{\mathsf{SP}} \perp \overline{\mathsf{SN}}.
                      [MS] est un diamètre de £2, donc PM LPS et NM LNS
voir figure 1
              Le quadrilatère PMNS, qui a quatre angles droits, est donc un rectangle
                      On déduit alors : MN = PS et (MN)//(PS) ; MP = NS et (MP)//(NS) .
                      On prouve de même que : QPRN et QMRS sont des rectangles.
              Les triangles MPR et SNQ sont symétriques par rapport à K .
 remarque
              Les droites (QP) et (SR) sont les images respectives , par la symétrie centrale de centre K , de (RN) et (MQ)
     2º) b)
                      Or les droites (RN) et (MQ) sont sécantes en A,
                      donc (QP) et (SR) sont sécantes en un point A', qui est le symétrique de A par rapport à K .
                                                                                           A' = SK (A) donc : A' ∈ (AK)
                                                            On a par conséquent :
                         De même , les droites (RS) et (MN) sont sécantes en B', où : B' = S_K(B) donc : B' \in (BK).
                                    les droites (MN) et (PQ) sont sécantes en C', où : C' = SK(C) donc : C'∈(CK).
```

Puissance d'un point par rapport à un cercle. Axe radical de deux cercles. Cercles orthogonaux.

l Puissance d'un point par rapport à un cercle .

1°) Propriété et définition



Soit @ un cercle de centre O, de rayon R. Soit M un point quelconque du plan. Si deux droites contenant M coupent C respectivement en A, B et C, D

alors on a :
$$\overline{MA} \times \overline{MB} = \overline{MC} \times \overline{MD}$$

Le réel $\overline{MA} \times \overline{MB}$, égal à $OM^2 - R^2$, est appelé puissance du point Mpar rapport au cercle C . On note :

$$\mathcal{P}_{\mathcal{C}}(M) = \overline{MA} \times \overline{MB}$$
 et on a $\mathcal{P}_{\mathcal{C}}(M) = OM^2 - R^2$.

justification : Soit A' le point diamétralement opposé de A sur C. On a alors :

MA × MB = MA . MA

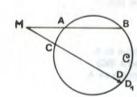
On a donc :
$$\overline{MA} \times \overline{MB} = (\overline{MO} + \overline{OA}^*)$$
. $(\overline{MO} - \overline{OA}^*)$, donc : $\overline{MA} \times \overline{MB} = MO^2 - R^2$.

On démontre de la même façon : $\overline{MC} \times \overline{MD} = MO^2 - R^2$

remarque 1 : Le point M appartient à \mathbb{C} si , et seulement si on a : $\mathcal{P}_{\mathbb{C}}(M) = 0$.

remarque 2 : Supposons M strictement extérieur à C . Soit T le point de contact avec C d'une tangente à C issue de M On a alors : $OM^2 - OT^2 = MT^2$, donc : $\mathcal{P}_{\mathcal{C}}(M) = MT^2$

2°) Réciproque :



Soit A, B, C, D quatre points distincts tels que trois d'entre eux soient non alignés. Si (AB) et (CD) sont sécantes en un point M vérifiant : $\overline{MA} \times \overline{MB} = \overline{MC} \times \overline{MD}$ alors les points A, B, C, D sont cocycliques .

justification : Le cercle C contenant A, B, C est coupé par (MC) en C et en un autre point D,

 $\overline{MA} \times \overline{MB} = \overline{MC} \times \overline{MD_1}$

soit : $\overline{MC} \times \overline{MD} = \overline{MC} \times \overline{MD}_1$ (1)

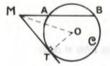
- * si on avait \overline{MC} = 0 (donc M = C), on aurait aussi, par exemple, \overline{MA} = 0 (donc M = A)
- * ce qui est impossible puisque les points A et C sont distincts .

On a donc $\overline{MC} \neq 0$ et (1) s'écrit : $\overline{MD} = \overline{MD}_1$, donc : $D = D_1$

Or D, appartient à C, donc D appartient au cercle contenant A, B, C.

Soit ABT un triangle . Si un point M de la droite (AB) vérifie : MA x MB = MT2, alors (MT) est tangente en T au cercle C circonscrit au triangle ABT.

justification : Soit O le centre de C et R son rayon .



On a : $\overline{MA} \times \overline{MB} = OM^2 - R^2$, donc : $OM^2 - R^2 = MT^2$

Le triangle OMT, qui vérifie : OM2 = OT2 + MT2, est donc rectangle en T, ce qui prouve que :

- * Le point M est strictement extérieur à C .
- * La droite (MT) est tangente en T à C .

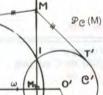
Il Axe radical de deux cercles

1°) Propriété et définition

Soit C et C' deux cercles d'un même plan (P), de centres respectifs O et O' distincts, de rayons respectifs R et R'.

L'ensemble des points M du plan (P) qui ont même puissance par rapport aux cercles 🗈 et C' est une droite Δ perpendiculaire à (OO').

La droite Δ est appelée l'axe radical des deux cercles C et C'.



Pe (M) = Pe · (M) équivaut donc à :

 $2\overline{OO'} \times \overline{\omega M_1} = R^2 - R^{\prime 2}$.

L'ensemble des points M vérifiant $\mathcal{P}_{\mathbb{C}}(M) = \mathcal{P}_{\mathbb{C}} \cdot (M)$ est donc la droite perpendiculaire à (OO')

au point M_1 défini par : $\overline{\omega M_1} = \frac{R^2 - R^2}{2\overline{OO}}$.

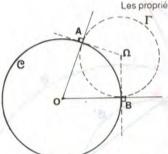
M, est le projeté orthogonal de M sur (OO').

- * Si $C \cap C' = \{1, J\}$, alors l'axe radical Δ de C et C' est la droite (IJ).
- Si C et C' sont tangents en I, leur axe radical Δ est la tangente commune en I à C et à C'.

1°) Propriété et définition

Soit ${\mathfrak C}({\mathsf O},{\mathsf R})$ et $\Gamma(\Omega,{\mathsf p})$ deux cercles d'un même plan , supposés sécants en deux points. A et ${\mathsf B}$.

Les propriétés suivantes sont alors équivalentes :



- (O_1) : la tangente en A à ${\mathfrak C}$ et la tangente en A à Γ sont perpendiculaires
- (O_2) : (AO) et (A Ω) sont perpendiculaires .

$$(O_3)$$
: $O\Omega^2 = AO^2 + A\Omega^2$.

$$(O_4): O\Omega^2 = R^2 + \rho^2$$
.

$$(O_5)$$
: $O\Omega^2 = BO^2 + B\Omega^2$

 (O_6) : la tangente en B à C et la tangente en B à Γ sont perpendiculaires

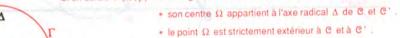
$$(O_7): \mathcal{P}_{\Gamma}(O) = \mathbb{R}^2$$
.

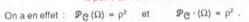
$$(O_B)$$
: $\mathcal{P}_{\mathcal{O}}(\Omega) = \rho^2$.

Deux cercles C(O,R) et $\Gamma(\Omega,\rho)$, sécants en A et B sont dits orthogonaux si , et seulement si ils vérifient une quelconque des propositions équivalentes énoncées ci-dessus .

2°) Cercle orthogonal à deux cercles $\mathfrak{C}(O,R)$ et $\mathfrak{C}'(O',R')$; $O \neq O'$.

Si un cercle $\Gamma(\Omega, p)$ est orthogonal à la fois à $\mathfrak{C}(O, R)$ et à $\mathfrak{C}'(O', R')$, alors :





 Ω a alors même puissance $\,\rho^2\,$ (strictement positive) par rapport aux cercles $\,{\mathfrak C}\,$ et $\,{\mathfrak C}\,$ ',

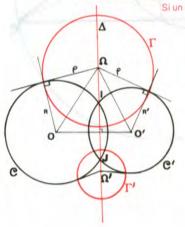
Parailleurs : $\Omega O^2 = R^2 + \rho^2$ et $\Omega O^{'2} = R^{'2} + \rho^2$

donc:
$$\Omega O > R$$
 et $\Omega O' > R'$

 $\underline{remarque} \ : \ si \ \Gamma^*(\Omega^*, p^*) \ est \ un \ autre \ cercle \ orthogonal \ \grave{e} \ (O \ , R) \ \ et \ \grave{a} \ \ C^*(O^*, R^*) \ ,$

alors : * le point Ω' appartient aussi à Δ .

* l'axe radical de ${\mathfrak C}$ et ${\mathfrak C}$ ' est la droite $(\Omega\Omega')$.

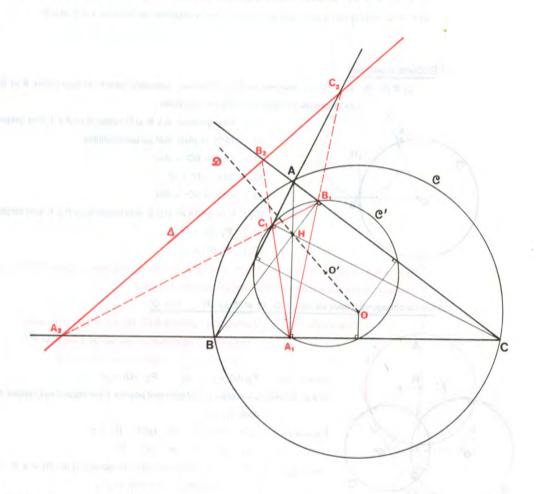


Axe orthique .

1ere partie : pieds des hauteurs d'un triangle ABC .

```
Soit ABC un triangle d'orthocentre H , inscrit dans un cercle \mathbb C de centre O et de rayon R . Soit A_1, B_1, C_1 les projetés orthogonaux respectifs de A sur (BC) , de B sur (CA) , de C sur (AB) . 1°) Démontrer que : \overline{HA} \times \overline{HA_1} = \overline{HB} \times \overline{HB_1} = \overline{HC} \times \overline{HC_1} = \frac{1}{2} \left(OH^2 - R^2\right) . 2°) On suppose que le triangle ABC n'est ni rectangle , ni isocèle . On pose : (BC) \cap (B_1C_1) = \{A_2\} ; (CA) \cap (C_1A_1) = \{B_2\} ; (AB) \cap (A_1B_1) = \{C_2\} . a) Vérifier l'existence des points A_2, B_2, C_2 . b) Démontrer que : les points A_2, A_2, A_3, A_4, A_5, A_5,
```

La droite Δ portant les points A_2 , B_2 , C_2 est appelée l'axe orthique du triangle ABC .



Notions utilisées : * cercle d'Euler

* cocyclicité

* puissance d'un point par rapport à un cercle .

1°)

On a établi que le cercle $\, \mathbb{C} \,$ contient les symétriques $\, H_1 \, , \, H_2 \, , \, H_3 \,$ respectifs de $\, H \,$ par rapport à $\, (BC) \, , \, (CA) \, , \, (AB) \, .$

voir page 10 La puissance de H par rapport au cercle C est alors : $\mathcal{P}_{C}(H) = \overline{HA} \times \overline{HH}_{1}$.

Or
$$\overline{HH_1} = 2\overline{HA_1}$$
 et $\mathcal{P}_{\mathbb{C}}(H) = HO^2 - R^2$, d'où : $\overline{HA} \times 2\overline{HA_1} = OH^2 - R^2$

On a donc : $\overline{HA} \times \overline{HA}_1 = \frac{1}{2} (OH^2 - R^2)$

On démontre de même que $\sqrt{\overline{HB} \times \overline{HB}_1} = \frac{1}{2} (OH^2 - R^2)$

 $\overline{HC} \times \overline{HC}_1 = \frac{1}{2} (OH^2 - R^2)$

2°) a)

Les points B_1 et C_1 sont distincts et distincts de A (sinon le triangle ABC serait rectangle en A) . Démontrons que les droites (B_1C_1) et (BC) sont sécantes .

On a : \overrightarrow{AB} . \overrightarrow{AC} = $\overrightarrow{AB} \times \overrightarrow{AC_1}$

$$\overline{AC}$$
, $\overline{AB} = \overline{AC} \times \overline{AB_1}$ d'où ; $\overline{AB} \times \overline{AC_1} = \overline{AC} \times \overline{AB_1}$ (1)

* Supposons qu'on ait : (B₁C₁) // (BC) .

D'après le théorème de Thalès , on aurait :
$$\frac{\overline{AB}}{\overline{AC_*}} = \frac{\overline{AC}}{\overline{AB_*}}$$
 (2)

En multipliant membre à membre les relations (1) et (2), on aurait : $AB^2 = AC^2$,

* ce qui est impossible puisque le triangle ABC est supposé non isocèle .

2°) b)

La puissance de
$$A_2$$
 par rapport au cercle C s'exprime par : $\mathcal{P}_{C}(A_2) = \overline{A_2B} \times \overline{A_2C}$ (3)

Soit C' le cercle d'Euler du triangle ABC . C' contient les points $\,A_1,\,B_1,\,C_1\,$.

La puissance de
$$A_2$$
 par rapport au cercle C ' s'exprime par : $\mathcal{P}_{C} \cdot (A_2) = \overline{A_2C_1} \times \overline{A_2B_1}$ (4)

Soit Γ le cercle de diamètre [BC] . Γ contient alors les points B_1 et C_1 .

La puissance de A_2 par rapport au cercle Γ s'exprime par : $\mathcal{P}_{\Gamma}(A_2) = \overline{A_2B} \times \overline{A_2C}$

et par :
$$\mathcal{P}_{\Gamma}(A_2) = \overline{A_2C_1} \times \overline{A_2B_1}$$
 (5)

Les relations (3), (4), (5) assurent que : $\mathcal{P}_{\mathcal{C}}(A_2) = \mathcal{P}_{\mathcal{C}}(A_2)$.

Le point A_2 , qui a même puissance par rapport aux cercles C et C' appartient donc à l'axe radical Δ de C et C'.

On démontre de même que : $\,B_2\in\Delta\,$, et que : $\,C_2\in\Delta\,$.

Les points O et H sont distincts (puisque le triangle ABC n'est pas équilatéral).

Le point O', centre du cercle d'Euler C'est milieu de (O, H), donc : (OO') = (OH).

La droite (OO') est donc la droite d'Euler du triangle ABC .

Or l'axe radical Δ de C et C' est une droite perpendiculaire à (OO') , donc :

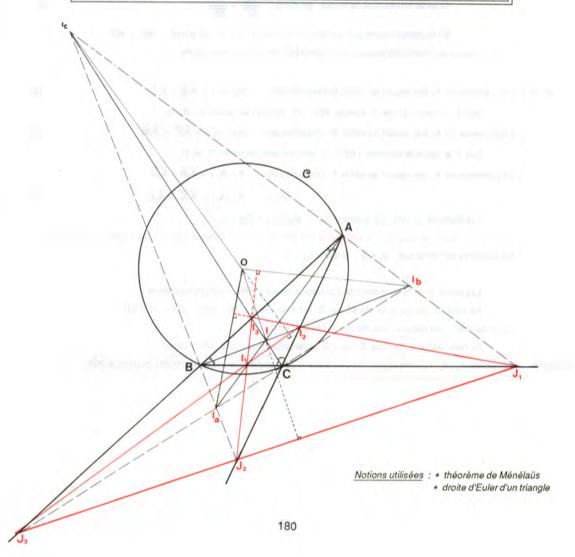
conclusion

Les points A2, B2, C2 sont alignés sur une droite Δ perpendiculaire à la droite d'Euler du triangle ABC.

Axe orthique.

2eme partie : pieds des bissectrices et alignement .

```
Soit ABC un triangle supposé non isocèle, inscrit dans un cercle \mathbb C de centre \mathbb C . Soit \left\{ \begin{array}{l} d_1,d_2,d_3 \text{ les bissectrices de } [\widehat{\mathsf{BAC}}] \,,\, [\widehat{\mathsf{CBA}}] \,,\, [\widehat{\mathsf{ACB}}] \,,\, \\ \delta_1,\delta_2,\delta_3 \text{ les bissectrices extérieures de } [\widehat{\mathsf{BAC}}] \,,\, [\widehat{\mathsf{CBA}}] \,,\, [\widehat{\mathsf{ACB}}] \,,\, \\ \mathbb C = \{ \begin{array}{l} d_1\cap(\mathsf{BC}) = \{I_1\} \,\,;\,\, d_2\cap(\mathsf{CA}) = \{I_2\} \,\,;\,\, d_3\cap(\mathsf{AB}) = \{I_3\} \,\,;\,\, \\ \delta_1\cap(\mathsf{BC}) = \{J_1\} \,\,;\,\, \delta_2\cap(\mathsf{CA}) = \{J_2\} \,\,;\,\, \delta_3\cap(\mathsf{AB}) = \{J_3\} \,\,.\, \\ \mathbb C = \{I_1\} \,\,;\,\, \delta_2\cap(\mathsf{CA}) = \{J_2\} \,\,;\,\, \delta_3\cap(\mathsf{AB}) = \{J_3\} \,\,.\, \\ \mathbb C = \{I_2\} \,\,;\,\, \delta_3\cap(\mathsf{AB}) = \{J_3\} \,\,.\, \\ \mathbb C = \{I_3\} \,\,;\,\, \mathbb C = \{I_3
```

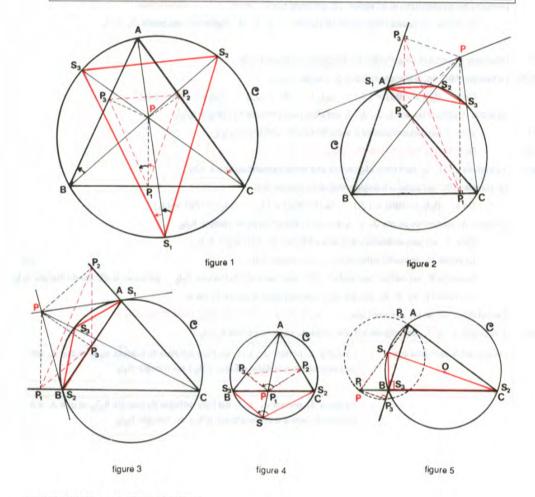


L'existence des points J_1 , J_2 , J_3 est assurée grâce à l'hypothèse : "ABC est un triangle non isocèle ". Cette hypothèse assure en outre que : O ≠ I . Rappelons que : Ola2 = R2 + 2R ra . Les points O et la sont donc distincts pour tout triangle ABC . voir page De même, $O \neq I_b$; $O \neq I_c$. 106 Justifions les alignements des pieds des bissectrices . Posons : BC = a ; CA = b ; AB = c 1°) On a établi que : $\frac{\overline{I_1B}}{\overline{I_4C}} = -\frac{c}{b}$; $\frac{\overline{I_2C}}{\overline{I_2A}} = -\frac{a}{c}$; $\frac{\overline{I_3A}}{\overline{I_3B}} = -\frac{b}{a}$; $\frac{\overline{J_1B}}{\overline{J_1C}} = \frac{c}{b}$; $\frac{\overline{J_2C}}{\overline{J_2A}} = \frac{a}{c}$; $\frac{\overline{J_3A}}{\overline{J_3B}} = \frac{b}{a}$ voir page 72 On a donc : $\frac{\overline{J_1B}}{\overline{J_1C}} \times \frac{\overline{J_2C}}{\overline{J_2A}} \times \frac{\overline{J_3A}}{\overline{J_3B}} = \frac{c}{b} \times \frac{a}{c} \times \frac{b}{a} = +1$ (1) et: $\frac{\overline{J_1B}}{\overline{J_1C}} \times \frac{\overline{I_2C}}{\overline{I_2A}} \times \frac{\overline{I_3A}}{\overline{I_3B}} = \frac{c}{b} \times \left(-\frac{a}{c}\right) \times \left(-\frac{b}{a}\right) = +1$ (2) Le théorème de Ménélaüs et la relation (1) prouvent que les points J1, J2, J3 sont alignés . voir page 16 Le théorème de Ménélaüs et la relation (2) prouvent que les points J1, l2, l3 sont alignés De même, on justifie l'alignement des points J₂, I₃, I₁ et l'alignement des points J₃, I₄, I₂. Directions des droites déterminées par les pieds des bissectrices 2°) voir page 86 Le triangle ABC est le triangle orthique du triangle lalblc. On a: $(|b|_C) \cap (BC) = \{J_1\}$; $(|c|_A) \cap (CA) = \{J_2\}$; $(|a|_b) \cap (AB) = \{J_3\}$ La droite Δ portant les points J_1, J_2, J_3 est alors l'axe orthique du triangle $J_a I_b I_c$, donc Δ est perpendiculaire à la droite d'Euler du triangle $l_a l_b l_c$. voir 2°) Or la droite d'Euler du triangle la blc est la droite (OI) page 86 Les points J₁, J₂, J₃ sont donc alignés sur une droite perpendiculaire à (OI) . conclusion Le triangle ABC est aussi le triangle orthique du triangle IIclb . On a: $(I_{c}I_{b}) \cap (BC) = \{J_{1}\}$; $(I_{b}I) \cap (CA) = \{I_{2}\}$; $(II_{C}) \cap (AB) = \{I_{3}\}$. La droite Δ_1 portant les points J_1 , I_2 , I_3 est alors l'axe orthique du triangle II_{Clb} , donc Δ, est perpendiculaire à la droite d'Euler Ø, du triangle IIclb. La droite D, contient l'orthocentre la du triangle IIclb (3)Le cercle ${\tt C}$, qui contient les pieds ${\tt A}$, ${\tt B}$, ${\tt C}$ des hauteurs du triangle ${\tt II}_{\tt C}{\tt Ib}_{\tt D}$, est le cercle d'Euler du triangle ${\tt II}_{\tt C}{\tt Ib}$ La droite d'Euler \mathfrak{D}_1 du triangle $\mathrm{II}_{\mathbf{C}}\mathrm{I}_{\mathbf{D}}$ contient donc le centre O de C . Les relations (3) et (4) assurent que la droite d'Euler 2, du triangle II_{clb} est la droite (OI_a) conclusion Les points J₁, I₂, I₃ sont alignés sur une droite Δ₁ perpendiculaire à (OI_a). La droite Δ_2 portant J_2 , I_3 , I_4 est l'axe orthique du triangle II_aI_C et que Δ_2 est On démontre de même que : * perpendiculaire à la droite d'Euler (Olb) du triangle Ilalc La droite Δ_3 portant J_3 , I_1 , I_2 est l'axe orthique du triangle II_bI_a et que Δ_3 est perpendiculaire à la droite d'Euler (Olc) du triangle IIbla

Théorème de Simson.

1ere partie : le triangle podaire et le triangle circonpédal d'un point P (P ∉ C) relativement au triangle ABC , sont directement semblables .

Soit ABC un triangle inscrit dans un cercle $\mathbb C$. Soit $\mathbb P$ un point quelconque du plan (ABC). Soit $\mathbb P_1, \mathbb P_2, \mathbb P_3$ les projetés orthogonaux respectifs de $\mathbb P$ sur (BC), (CA), (AB). On rappelle que les points $\mathbb P_1, \mathbb P_2, \mathbb P_3$ sont alignés si, et seulement si $\mathbb P$ appartient à $\mathbb C$. On suppose que $\mathbb P$ n'appartient pas à $\mathbb C$. Le triangle $\mathbb P_1\mathbb P_2\mathbb P_3$ est alors dit triangle podaire de $\mathbb P$ relativement au triangle ABC. Soit $\mathbb S_1$ le point où (AP) recoupe $\mathbb C$. Si (AP) est tangente en $\mathbb A$ à $\mathbb C$, on pose: $\mathbb S_1=\mathbb A$. Soit $\mathbb S_2$ le point où (BP) recoupe $\mathbb C$. Si (BP) est tangente en $\mathbb B$ à $\mathbb C$, on pose: $\mathbb S_2=\mathbb B$. Soit $\mathbb S_3$ le point où (CP) recoupe $\mathbb C$. Si (CP) est tangente en $\mathbb C$ à $\mathbb C$, on pose: $\mathbb S_3=\mathbb C$. 1° a) Vérifier que $\mathbb S_1, \mathbb S_2, \mathbb S_3$ sont trois points distincts de $\mathbb C$ (donc non alignés). Le triangle $\mathbb S_1, \mathbb S_2, \mathbb S_3$ est alors dit triangle circonpédal de $\mathbb P$ relativement au triangle ABC. b) Démontrer que les triangles $\mathbb P_1\mathbb P_2\mathbb P_3$ et $\mathbb S_1\mathbb S_2\mathbb S_3$ sont directement semblables .



Notions utilisées :

- * angles de droites
- * cocyclicité

```
* Supposons que : S_1 = S_2. Alors (PS_1) = (PS_2), or (PS_1) = (PA) et (PS_2) = (PB).
     1°) a)
                                                           On aurait alors (PA) = (PB), donc P ∈ (AB) - {A,B}.
                       * On aurait par conséquent S_1 = B et S_2 = A, ce qui est impossible puisque A \neq B
               Orientons le plan du triangle ABC. Pour prouver que les triangles P<sub>1</sub>P<sub>2</sub>P<sub>3</sub> et S<sub>1</sub>S<sub>2</sub>S<sub>3</sub> sont directement semblables,
     1°)b)
                                                           (S_1S_2, S_1S_3) = (P_1P_2, P_1P_3) (\pi) et (S_2S_3, S_2S_1) = (P_2P_3, P_2P_1) (\pi)
                       il suffit de démontrer que :
  page 126
               Evaluons (S_1S_2, S_1S_3). La relation de Chasles assure : (S_1S_2, S_1S_3) = (S_1S_2, S_1P) + (S_1P, S_1S_3) (\pi)
1ere étape
                       Soit TA, TB, TC les tangentes à C, respectivement en A, B, C.
                    Calculons (S,S2,S1P)
                       * Si P ∉ TA∪TB, alors S, ≠ A et S₂ ≠ B.
voir figure 1
                                              Les points S_1, S_2, A, B sont cocycliques, donc : (S_1S_2, S_1A) \equiv (BS_2, BA) (\pi)
                                              Mais (S,A) = (S,P) et (S_2B) = (BP), donc : (S,S_2,S_1P) = (BP,BA) (\pi)
                        * Si P \in T_A et P \notin T_B, alors S_1 = A et S_2 \neq B.
voir figure 2
                                                                                                       (AS_2, AP) \equiv (BS_2, BA) (\pi)
                                              La droite (AP) est tangente en A à C, donc :
                                              Mais (AP) = (S_1P) et (BS_2) = (BP), donc : (S_1S_2, S_1P) = (BP, BA) (\pi)
                        * Si P \in T_A \cap T_B, alors S_1 = A et S_2 = B; (S_1S_2, S_1P) s'écrit alors (AB, AP)
voir figure 3
                                                                                                       (AB,AP) = (CB,CA) (\pi)
                                              La droite (AP) est tangente en A à C, donc :
                                              La droite (BP) est tangente en B à C, donc :
                                                                                                       (BP,BA) \equiv (CB,CA) (\pi)
                                                                                                       (S_1S_2, S_1P) \equiv (BP, BA) (\pi)
                                                                                 On en déduit :
                                                                                                       (S_1S_2, S_1P) \equiv (BP, BA) (\pi)
                        Pour tout point P n'appartenant pas à C, nous avons trouvé que ;
                                                                                                                                             (2)
conclusion
                                                                 On démontre de même que :
                                                                                                       (S_1S_3, S_1P) \equiv (CP, CA) (\pi)
                                                                                                                                             (3)
                                               Des relations (1), (2), (3) on déduit : (S_1S_2, S_1S_3) = (BP, BA) + (CA, CP) (\pi)
                                                                                                                                            (a)
                Evaluons (P<sub>1</sub>P<sub>2</sub>, P<sub>1</sub>P<sub>3</sub>)
2eme étape
                                               alors P_1 \neq P. (P_1P_2, P_1P_3) \equiv (P_1P_2, P_1P) + (P_1P_1, P_1P_3) (\pi)
                                                                                                                                             (4)
                        * Si P & (BC) .
voir figure 1
                                               Les points P1, P2, P, C sont cocycliques sur un cercle de diamètre [PC], donc :
                                               ** Si P_2 \neq C, (P_1P_2, P_1P) \equiv (CP_2, CP) (\pi)
                                                                 (P_1P_2) = (P_1C) \text{ donc } : (P_1P_2, P_1P) = \frac{\pi}{2} (\pi)
                                                                  (CA) \perp (CP) donc : (CA, CP) \equiv \frac{\pi}{2} (\pi)
                                                                                                       (P_1P_2, P_1P) \equiv (CA, CP) (\pi)
                                                                  Dans les deux cas, on lit :
                                                                                                       (P_1P_2, P_3P) \equiv (BA, BP) (\pi)
                                                                  On démontre de même que :
                                               Des relations (4), (5), (6) on déduit alors : (P_1P_2, P_1P_3) \equiv (CA, CP) + (BP, BA) (\pi)
                            Si P \in (BC) - \{B,C\}, alors P_1 = P; (CP) = (BP), donc : (CA,CP) + (BP,BA) = (AC,AB) (\pi)
                                               Les points P1, P2, P3, A sont cocycliques sur un cercle de diamètre [P,A], donc :
                                               ** Si P_2 \neq A et P_3 \neq A, (P_1P_2, P_1P_3) \equiv (AP_2, AP_3) (\pi), soit: (P_1P_2, P_1P_3) \equiv (AC, AB) (\pi)
 voir figure 4
                                               ** Si P2 = A, alors P3 ≠ A. (AC) est tangente en A au cercle de diamètre [P,A].
 voir figure 5
                                                             on a alors : (P_1A_1, P_1P_3) \equiv (AC_1, AP_3) (\pi)_1 soit : (P_1P_2, P_1P_3) \equiv (AC_1, AB_1) (\pi)_2
                                                                                                (P_1P_2, P_1P_3) = (CA, CP) + (BP, BA) (\pi)
                                               On a donc encore, dans ce cas:
                 Pour tout point P du plan , n'appartenant pas à \mathbb{C} , on a démontré que : (P_1P_2, P_1P_3) \equiv (CA, CP) + (BP, BA) (\pi)(\beta)
                                                                  (S_1S_2, S_1S_3) \equiv (P_1P_2, P_1P_3) (\pi)
 3eme étape
                 Les relations (\alpha) et (\beta) prouvent que :
                                                                  (S_2S_3, S_2S_1) \equiv (P_2P_3, P_2P_1) (\pi)
                 On démontrerait de la même façon que :
```

Théorème de Simson .

2ème partie : propriétés des triangles podaires et circonpédal

Soit P un point n'appartenant pas au cercle C circonscrit au triangle ABC, de centre O.

Soit ρ le rayon du cercle Γ circonscrit au triangle podaire $P_1P_2P_3$ de P relativement au triangle ABC .

Soit $S_1S_2S_3$ le triangle circonpédal de P relativement au triangle ABC .

Soit ρ' le rayon du cercle Γ 'circonscrit au triangle podaire de P relativement au triangle $S_1S_2S_3$.

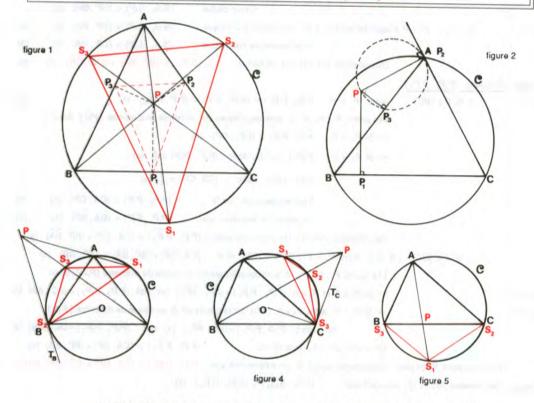
A, B, C, P₁, P₂, P₃, S₁, S₂, S₃ désignent les réels appartenant à] 0, π [, mesures respectives de [\widehat{BAC}], [\widehat{CBA}], [ACB]. $[P_1P_2P_3]$, $[P_3P_2P_1]$, $[P_1P_3P_2]$, $[S_2S_1S_3]$, $[S_3S_2S_1]$, $[S_1S_3S_2]$.

1°) Démontrer les égalités ci-dessous :

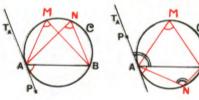
a)
$$2\rho = PA \cdot \frac{\sin A}{\sin P_1} = PB \cdot \frac{\sin B}{\sin P_2} = PC \cdot \frac{\sin C}{\sin P_3}$$
. b) $2\rho' = PS_1 \cdot \frac{\sin S_1}{\sin A} = PS_2 \cdot \frac{\sin S_2}{\sin B} = PS_3 \cdot \frac{\sin S_3}{\sin C}$

c)
$$\rho \rho' = \frac{1}{4} |OP^2 - R^2|$$
 où R désigne le rayon de $extbf{C}$

2°) Démontrer :
$$\frac{PB}{PS_3} = \frac{\sin A}{\sin S_1}$$
; en déduire : $\frac{\rho}{\rho} = \frac{\sin A \times \sin B \times \sin C}{\sin S_1 \times \sin S_2 \times \sin S_3}$



rappel : Soit A et B deux points distincts d'un cercle C . Soit TA la tangente en A à C . Soit M et N deux points quelconques de C - { A, B } .



Alors les angles inscrits ANB et AMB sont égaux ou supplémentaires, donc : sinANB = sinAMB Soit P appartenant à TA . Alors PAB et AMB sont égaux ou supplémentaires , donc : sinPAB = sinAMB .

```
Les points A, P2, P3 appartiennent au cercle de diamètre [AP].
       1°) a)
                            * Si P₂ ≠ A et P₃ ≠ A , alors P₃AP₂ et BAC sont égaux ou supplémentaires .
voir figure 1
                                         Dans le triangle P_2AP_3, on a alors : \frac{P_2P_3}{\sin P_2AP_3} = AP et \sin P_2AP_3 = \sin BAC
voir IV 2°)
page 100
                                         On trouve alors: P_2P_3 = AP \sin \hat{A}.

    Si P₂ = A , (alors P₃ ≠ A). Dans le triangle APP₃ , rectangle en P₃ , on a :P₂P₃ = AP sinP₃PA

voir figure 2
                                          La droite (AC) est tangente en A au cercle de diamètre [AP], d'où :sinP3PA = sinP3AC
voir rappel
page 184
                                          P₃ ∈ (AB) - { A}, donc P₃AC et BAC sont égaux ou supplémentaires
                                          On trouve encore : P2P3 = AP sinA
                  Par ailleurs , le cercle circonscrit au triangle P_1P_2P_3 a pour rayon \rho , donc : \frac{P_2P_3}{\sin P_4} = 2\rho , soit : 2\rho = PA\frac{\sin \hat{A}}{\sin P_4}
                  De même , on démontre que : 2p = PB \frac{\sin \hat{B}}{\sin P_2} et 2p = PC \frac{\sin \hat{C}}{\sin P_3}
                             Les triangles P_1P_2P_3 et S_1S_2S_3 sont semblables , donc \widehat{P_1}=\widehat{S_1} ; \widehat{P_2}=\widehat{S_2} ; \widehat{P_3}=\widehat{S_3}
   voir
 page 182
                             Par conséquent 2p = PA \frac{\sin A}{\sin S_1} = PB \frac{\sin B}{\sin S_2} = PC \frac{\sin C}{\sin S_3}
                                                                                                                                                                       (1)
                   Le triangle circonpédal de P relativement au triangle S<sub>1</sub>S<sub>2</sub>S<sub>3</sub> est ... le triangle ABC.
      1°) b)
                             Le résultat du 1°) a) appliqué aux triangles podaire et circonpédal de P par rapport au triangle S,S2S3 s'écrit :
                                                     2p' = PS_1 \frac{\sin S_1}{\sin A} = PS_2 \frac{\sin S_2}{\sin B} = PS_3 \frac{\sin S_3}{\sin C}
                                                                                                                                                                       (2)
                             Des relations (1) et (2), on déduit alors : 4 \rho \rho' = PA \times PS_1 = PB \times PS_2 = PC \times PS_3
      1°) c)
                   Mais: \overline{PA} \times \overline{PS_1} = \overline{PB} \times \overline{PS_2} = \overline{PC} \times \overline{PS_3} = \mathcal{P}_{\overline{C}}(P) = OP^2 - R^2, d'où:
                   * Supposons : P ∉ (BC)
      2°) a)
                             Alors, les points P, B, S3 sont non alignés et on a : -
                    Justifions que : sinPS3B = sinA
                             * Si P ∉ T<sub>C</sub> , alors S<sub>3</sub> ≠ C ; PS<sub>3</sub>B et CS<sub>3</sub>B sont égaux ou supplémentaires .
 voir figure 1
                                    on a : sinPS3B = sinCS3B et sinCS3B = sinCAB (angles inscrits), d'où : sinPS3B = sinCAB
                             * Si P∈ T<sub>C</sub>, alors S<sub>3</sub> = C ; PS<sub>3</sub>B = PCB et sinPCB = sinCAB d'où :
                                                                                                                                                 sinPS<sub>3</sub>B = sinCAB
voir figure 4
                    Justifions que : sinPBS<sub>3</sub> = sinS,

    Si P ∉ T<sub>B</sub> , alors S<sub>2</sub> ≠ B ; PBS<sub>3</sub> et S<sub>2</sub>BS<sub>3</sub> sont égaux ou supplémentaires

voir figure 1
                                      on a : sinPBS_3 = sinS_2BS_3 et sinS_2BS_3 = sinS_2S_1S_3 (angles inscrits), d'où : sinPBS_3 = sinS_2S_1S_3
                              * Si P ∈ TB, alors S₂ = B; PBS₃ = PS₂S₃ et (PS₂) est tangente en S₂ à C.
voir figure 3
                                                                                                                                                  sinPBS<sub>3</sub> = sinS<sub>2</sub>S<sub>1</sub>S<sub>3</sub>
                                                                     On a alors sinPS2S3 = sinS2S1S3, d'où :
                    On a donc démontré : si P \notin (BC), alors \frac{PB}{PS_3} = \frac{sinA}{sinS_1}
                     * Supposons : P \in (BC) . Alors S_3 = B et S_2 = C .
voir figure 5
                             On a : \frac{PB}{PS_3} = 1 et \begin{cases} \sin S_2 S_1 S_3 = \sin BS_1 C \\ \sin BS_1 C = \sin BAC \end{cases} d'où : \sin S_2 S_1 S_3 = \sin BAC
                             On a donc: \frac{\sin A}{\sin S_1} = 1 et on trouve encore: \frac{PB}{PS_3} = \frac{\sin A}{\sin S_1}
                                                                                                                                             sinA x sinB x sinC
sinS<sub>1</sub> x sinS<sub>2</sub> x sinS<sub>3</sub>
                  2\rho = PB \frac{\sin B}{\sin S_2} et 2\rho' = PS_3 \frac{\sin S_3}{\sin C}, d'où : \frac{\rho}{\rho'} = \frac{PB}{PS_3} \times \frac{\sin B}{\sin S_2} \times \frac{\sin C}{\sin S_3}, soit : \frac{\rho}{\rho'} = \frac{PB}{\sin S_3} \times \frac{\sin C}{\sin S_3}
    2°) b)
```

Théorème de Simson .

3eme partie : ensemble des points M du plan dont le triangle podaire M₁M₂M₃ relativement au triangle ABC a une aire imposée s .

Soit S l'aire d'un triangle ABC, inscrit dans un cercle C de rayon R, de centre O.

1°) Soit P un point n'appartenant pas à C et soit σ l'aire du triangle podaire P₁P₂P₃ de P relativement au triangle ABC.

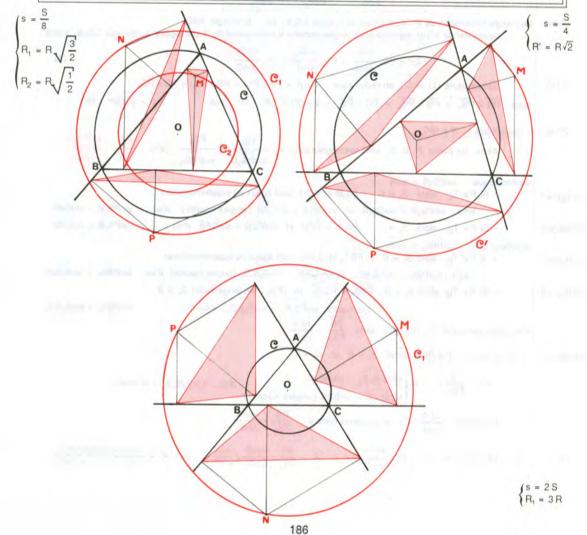
Démontrer : $\sigma = \frac{S}{4R^2} \cdot |OP^2 - R^2|$

2°) Soit $s \in R^{+*}$. Soit Γ l'ensemble des points M du plan dont le triangle podaire $M_1M_2M_3$ relativement au triangle ABC a une aire égale au réel s donné.

Démontrer que : * si s > S/4 , alors Γ = C_1 ; C_1 : cercle de centre O , de rayon R_1 ; $R\sqrt{2}$ < R_1 .

* si s = S/4 , alors Γ = $\mathbb{C}' \cup \{O\}$; \mathbb{C}' : cercle de centre O, de rayon $R\sqrt{2}$. * si 0 < s < S/4 , alors Γ = $\mathbb{C}_1 \cup \mathbb{C}_2$; \mathbb{C}_1 et \mathbb{C}_2 : cercles de centre O, de rayons R_1 et R_2 ;

 $R_2 < R < R_1 < R\sqrt{2}$



```
voir 1°) d)
page 102
```

10)

voir page 182

voir 2°) page 184

voir 1°) c)

page 184

2°)

Pour un triangle ABC dont l'aire est S et dont le cercle circonscrit a pour rayon R, on a : $\sin \hat{A}$. $\sin \hat{B}$. $\sin \hat{C} = \frac{S}{2R^2}$

Le triangle podaire $P_1P_2P_3$, d'aire σ , inscrit dans un cercle de rayon ρ vérifie alors : $\sin\widehat{P_1}$, $\sin\widehat{P_2}$, $\sin\widehat{P_3} = \frac{\sigma}{2\,\rho^2}$ Le triangle circonpédal $S_1S_2S_3$ de P relativement au triangle ABC est semblable au triangle $P_1P_2P_3$.

On a donc : $\widehat{S}_1 = \widehat{P}_1$; $\widehat{S}_2 = \widehat{P}_2$; $\widehat{S}_3 = \widehat{P}_3$ et , par conséquent : $\sin\widehat{S}_1$, $\sin\widehat{S}_2$, $\sin\widehat{S}_3 = \frac{\sigma}{2\,\rho^2}$.

On sait que : $\frac{\rho}{\rho'} = \frac{\sin A. \sin B. \sin C}{\sin S_1. \sin S_2. \sin S_3}$, donc : $\frac{\rho}{\rho'} = \frac{S}{R^2} \times \frac{\rho^2}{\sigma}$

On trouve ainsi : $\sigma = \frac{S}{\rho^2}$. $\rho \ \rho'$, c'est à dire, puisque $\rho \ \rho' = \frac{1}{4} | \ OP^2 - R^2 |$, $\sigma = \frac{S}{4 \ R^2}$. $| \ OP^2 - R^2 |$

$$\Gamma$$
 est l'ensemble des points M, n'appartenant pas à \mathbb{C} , qui vérifient : $\frac{S}{4R^2}$. $|OM^2 - R^2| = S$

$$\text{c'est à dire : } OM^2 = R^2 \left(1 + \frac{4s}{S} \right) \qquad \text{ou} \qquad OM^2 = R^2 \left(1 - \frac{4s}{S} \right)$$
 (1)

Sis >
$$\frac{S}{4}$$
 alors $1 - \frac{4s}{S} < 0$. Γ estle cercle de centre O, de rayon R_1 , $R_1 = R\sqrt{1 + \frac{4s}{S}}$
On a alors $\frac{4s}{S} > 1$, donc : $R_1 > R\sqrt{2}$.

$$|S| = \frac{S}{4}$$
 alors M appartient à Γ si, et seulement si $OM^2 = 2R^2$ ou $OM^2 = 0$.

 $\Gamma = \mathbb{C}' \cup \{O\}$ où \mathbb{C}' est le cercle de centre O et de rayon $\mathbb{R}\sqrt{2}$.

remarque

Le point O étant le centre du cercle circonscrit au triangle ABC, le triangle podaire de O est le triangle médian A'B'C' du triangle ABC (A' = m(B, C) ; B' = m(C, A) ; C = m(A, B)).

voir page 12

Les points A', B', C' sont images respectives de A, B, C par l'homothétie $\mathfrak{R}(G, -\frac{1}{2})$ (où G est l'isobarycentre de {A, B, C}.

L'aire du triangle médian A'B'C' est : $(-\frac{1}{2})^2 \times aire$ (ABC).

On retrouve ainsi que le triangle podaire de O relativement au triangle ABC a une aire égale à S/4

$$\boxed{\text{Si } 0 < s < \frac{S}{4}}$$
 alors M appartient à Γ si , et seulement si : OM = R $\sqrt{1 + \frac{4s}{S}}$ ou OM = R $\sqrt{1 - \frac{4s}{S}}$ or $0 < \frac{4s}{S} < 1$, donc $0 < R\sqrt{1 - \frac{4s}{S}} < R < R\sqrt{1 + \frac{4s}{S}} < R\sqrt{2}$.

 Γ est la réunion de deux cercles concentriques (de même centre O que C) dont les rayons respectifs R_1 et R_2 vérifient : $0 < R_2 < R < R_1 < R\sqrt{2}$.

remarque

Si on convient d'écrire : aire (M,M2M3) = 0 si , et seulement si les points M1, M2, M3 sont alignés ,

voir page 42

les conditions (1) permettent de retrouver la caractérisation déja étudiée : aire (M₁M₂M₃) = 0 ⇔ M∈ € .

Théorème de Feuerbach . Points de Feuerbach .

1^{ere} partie : préliminaire .

Soit J un cercle de centre I et de rayon r.

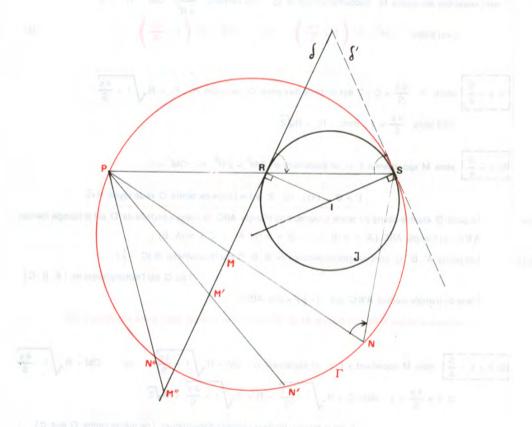
Soit P un point fixé, P∉ J.

Soit δ une tangente à J , δ ne contenant pas P .

Soit $\mathcal{P}_{J}(P)$ la puissance du point P par rapport à J. Alors : $\mathcal{P}_{J}(P) = IP^2 - r^2$.

A tout point M de δ , on associe le point N de la droite (PM) tel que : $\overline{PM} \times \overline{PN} = \mathcal{P}_{J}(P)$

Démontrer que : quand le point M décrit la droite δ , l'ensemble des points N est un cercle Γ , contenant P et tangent au cercle donné J, privé du point P.



Notions utilisées :

- * cocyclicité de quatre points
- * angles orientés de droites
- * puissance d'un point par rapport à un cercle

Soit R le point de contact de 8 et de J .

La droite (PR) recoupe alors J en un point S distinct de R (puisque $P \notin \delta$).

Supposons $M \in \delta$ et $M \neq R$.

Soit δ' la tangente en S à J .

voir rappel Les droites δ et δ' sont symétriques par rapport à la médiatrice de (R, S).

On a donc : $(SR, \delta') = -(RS, \delta)$ (π)

Lisons: $(SP, \delta') = (RM, RS) (\pi)$ (1)

On a par ailleurs : \$P_J(P) = \overline{PR} \times \overline{PS} et \$P_J(P) ≠ 0 car P ∉ J voir I1°)

On a: M ≠ R, donc les droites (PM) et (PR) sont distinctes et donc: N ≠ S.

La condition : $\overline{PM} \times \overline{PN} = \overline{PR} \times \overline{PS}$ équivaut alors à la condition :

les points M, N, R, S sont cocycliques et distincts de P (car ₱ʒ (P) ≠ 0) (2)

Par conséquent, la condition (2) est équivalente à : (RM, RS) = (NP, NS) (π)

En utilisant (1), la condition $\overline{PM} \times \overline{PN} = \mathcal{P}_{\overline{J}}(P)$ équivaut à :(SP, δ') = (NP, NS) (π) (3)

or l'ensemble des points N, distincts de P et S, vérifiant (3) est le cercle Γ, contenant P et S, tangent en S à δ', privé des points P et S.

Supposons: $M \in \delta$ et M = R.

La relation : $\overrightarrow{PM} \times \overrightarrow{PN} = \overrightarrow{PR} \times \overrightarrow{PS}$ équivaut alors à : $\overrightarrow{PN} = \overrightarrow{PS}$, c'est à dire à : $\overrightarrow{N} = \overrightarrow{S}$

Quand le point M décrit la droite δ, le point N décrit le cercle Γ privé de P où Γ est le cercle contenant P et tangent en S à J .

La droite δ' est en effet tangente commune en S à J et à Γ .

189

conclusion

page 83

page 176

voir I 2°)

page 176

Théorème de Feuerbach . Points de Feuerbach .

2eme partie : lemmes

Soit ABC un triangle supposé non isocèle .

Soit A', B', C' les milieux respectifs de (B, C), (C, A), (A, B) .

Soit $\{J \mid \text{Le cercle de centre I}_a, \text{exinscrit dans le triangle ABC} .$ $\{J \mid \text{Le cercle de centre I}_a, \text{exinscrit dans l'angle A du triangle ABC} .$ Soit T et Q les points de contact respectifs de (BC) avec J et J_a .

On note : BC = a ; CA = b ; AB = c ; a + b + c = 2p.

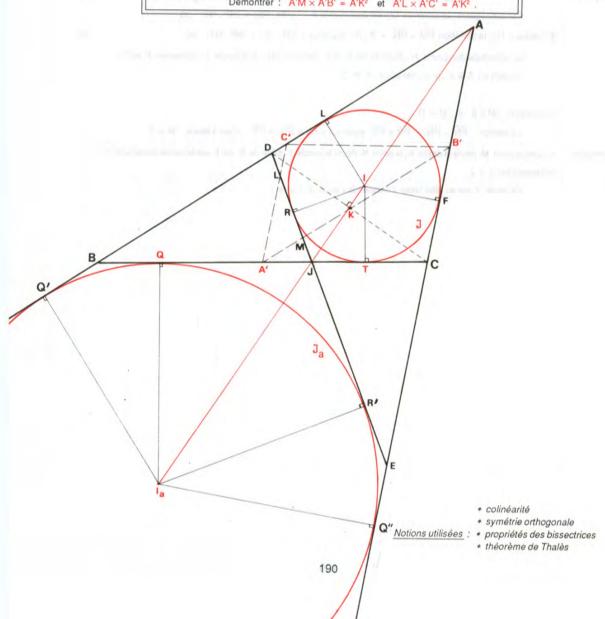
On pose : D = S_{IA} (C) et E = S_{IA} (B) .

1°) Justifier que le milieu K de (D, C) appartient à (AI) et à (A'B') .

2°) Justifier que A' est milieu de (Q, T). Etablir : A'K' = A'T .

3°) La droite (DE) coupe (A'B') et (A'C') respectivement en M et L.

Démontrer : $\overline{A'M} \times \overline{A'B'} = A'K^2$ et $\overline{A'L} \times \overline{A'C'} = A'K^2$.



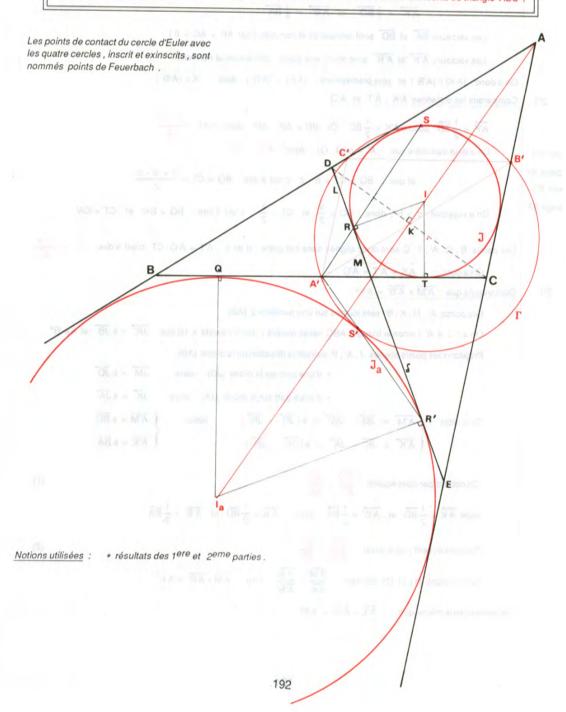
```
D = S_{IA}(C) et E = S_{IA}(B) donc D \in AB[ et C \in AE[ .
                                            Soit R = S_{IA}(T) et R' = S_{IA}(Q).
                       La droite (BC) est tangente à \mathbb{J} et \mathbb{J}_a respectivement en \mathbb{T} et \mathbb{Q} , donc :
                       la droite (DE) est tangente à J et Ja respectivement en R et R'.
             La droite (AI) est la médiatrice de (D, C), donc : K∈ (AI).
                                             \overline{A'K'} = \frac{1}{2}\overline{BD} et \overline{A'B'} = \frac{1}{2}\overline{BA}
                        Les vecteurs BA et BD sont colinéaires et non nuls (car AB > AC > 0)
                        Les vecteurs A'K et A'B' sont donc, eux aussi, colinéaires et non nuls
              On a donc (A'K) // (A'B') et, plus précisément, (A'K) = (A'B'), donc : K∈ (A'B').
              Comparons les distances A'K , A'T et A'Q .
    2°)
                       \overrightarrow{A'K} = \frac{1}{2}\overrightarrow{BD} donc A'K = \frac{1}{2}BD. Or BD = AB - AD, donc : A'K = \frac{c - b}{2}.
                       On a déja démontré que : A' = m (T,Q), donc : A'Q = A'T
voir 3°)
                                              et que : BQ = CT = p - c c'est à dire : BQ = CT = \frac{a+b-c}{2}
page 80
voir 2°)
                       On a supposé c > b , donc : BQ < \frac{a}{2} et CT < \frac{a}{2} , c'est à dire : BQ < BA' et CT < CA'
page 83
              Les points B, Q, A', T, C sont donc alignés dans cet ordre, et on a : A'T = A'C-CT, c'est à dire : A'T = C-b
                         On a donc : A'K = A'T = A'Q
               Démontrons que : \overline{A'M} \times \overline{A'B'} = A'K^2.
   3°)
                         Les points A', M, K, B' sont alignés sur une parallèle à (AB).
                         On a : J \neq A' (sinon le triangle ABC serait isocèle), donc il existe k tel que : \overline{JA'} = k \overline{JB} et k \in R^*
                         Projetons les points alignés J , A' , B suivant la direction de la droite (AB) ,
                                                                          * d'une part sur la droite (JD) , alors :
                                                                          * d'autre part sur la droite (JA) , alors : \overrightarrow{JK} = k\overrightarrow{JA}
                         On a clors :  \begin{cases} \overline{A'M} = \overline{JM} - \overline{JA'} = k(\overline{JD} - \overline{JB}) & \text{donc} : \\ \overline{A'K} = \overline{JK} - \overline{JA'} = k(\overline{JA} - \overline{JB}) \end{cases} 
                          On obtient par conséquent : \frac{\overline{A'M}}{\overline{A'K}} = \frac{\overline{BD}}{\overline{BA}}
                                                                                                                                                                       (1)
                          mais \overrightarrow{A'K} = \frac{1}{2} \overrightarrow{BD} et \overrightarrow{A'B'} = \frac{1}{2} \overrightarrow{BA}, donc : \overrightarrow{A'K} = \frac{1}{2} \overrightarrow{BD} et \overrightarrow{A'B'} = \frac{1}{2} \overrightarrow{BA}
                          Par conséquent, on a aussi : \frac{\overline{A'K}}{\overline{A'B'}} = \frac{\overline{BD}}{\overline{BA}}
                                                                                                                                                                       (2)
                          Les relations (1) et (2) donnent : \frac{\overline{A'M}}{\overline{A'K'}} = \frac{\overline{A'K'}}{\overline{A'B'}}, d'où : \overline{\overline{A'M} \times \overline{A'B'}} = A'K^2.
                On démontre de même que : \overline{A'L} \times \overline{A'C'} = A'K^2
```

Le triangle ABC est supposé non isocèle . Supposons, par exemple, AB > AC .

Théorème de Feuerbach et points de Feuerbach .

3eme partie : théorème de Feuerbach .

Le cercle d'Euler d'un triangle ABC est tangent au cercle inscrit et aux trois cercles exinscrits du triangle ABC

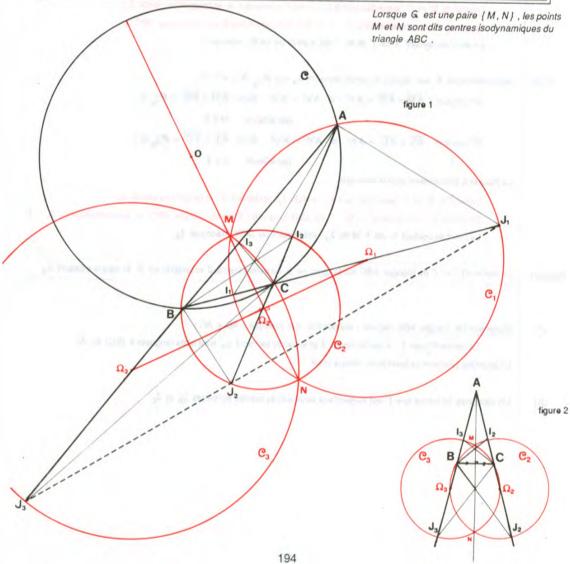


```
Supposons le triangle ABC non isocèle . Notons : (DE) = \delta .
       10)
                 Utilisons le théorème préliminaire :
1ere partie
                           A' ∉ J (sinon le triangle ABC serait isocèle). De même, A' ∉ Ja.
page 188
                           La droite \delta est tangente à J en R et à J_a en R' (voir page 191). En outre : A' \not\in \delta .
                 La puissance de A' par rapport au cercle inscrit \Im est \mathcal{P}_{\Im}(A') = A'T^2.
       1°) a)
                           On sait que : \overline{A'M} \times \overline{A'B'} = A'K^2 et A'K^2 = A'T^2, donc : \overline{A'M} \times \overline{A'B'} = \mathcal{P}_{\mathfrak{J}}(A')
                                                                                   par ailleurs : M \in \delta.
                           On sait que : \overline{A'L} \times \overline{A'C'} = A'K^2 et A'K^2 = A'T^2, donc : \overline{A'L} \times \overline{A'C'} = \mathcal{P}_{\mathfrak{J}}(A')
                                                                                   par ailleurs : L \in \delta.
                 Le théorème préliminaire assure alors que :
                           Les points B' et C' appartiennent à un cercle \,\Gamma\, contenant A' et tangent au cercle \,\mathbb{J}\,
                           Ce cercle \Gamma, qui contient alors A', B', C' est donc le cercle d'Euler du triangle ABC .
                            Le point de contact S de Γ et de J est le point où (A'R) recoupe J.
                  La puissance de A' par rapport au cercle exinscrit \mathbb{J}_a est \mathcal{P}_{\mathbb{J}_a} (A') = A'Q².
       1°) b)
                            On sait que : \overline{A'M} \times \overline{A'B'} = A'K^2 et A'K^2 = A'Q^2, donc : \overline{A'M} \times \overline{A'B'} = \mathfrak{P}_{\mathfrak{J}_{\mathbf{B}}}(A')
                                                                                    par ailleurs : M \in \delta.
                            On sait que : \overline{A'L} \times \overline{A'C'} = A'K^2 et A'K^2 = A'Q^2, donc : \overline{A'L} \times \overline{A'C'} = \mathfrak{P}_{\mathbb{J}_{\mathbf{B}}}(A')
                                                                                    par ailleurs : L \in \delta.
                   Le théorème préliminaire assure alors que :
                            Les points B' et C' appartiennent à un cercle \Gamma_2 contenant A' et tangent au cercle J_{\underline{a}} .
                            Ce cercle \Gamma_2, qui contient A', B', C' est alors le cercle d'Euler du triangle ABC, et, par conséquent, \Gamma_2 = \Gamma.
                            Le point de contact S' de \Gamma et de J_a est le point où (A'R') recoupe J_a .
                   Le cercle d'Euler Γ du triangle ABC est tangent en S au cercle inscrit J et tangent en S' au cercle exinscrit Ja.
 conclusion
                    Supposons le triangle ABC isocèle (supposons, par exemple, AB = AC).
         2°)
                             Le cercle d'Euler \Gamma, le cercle inscrit J et le cercle exinscrit J_a sont alors tangents à (BC) en A' .
                    La propriété précédente reste donc encore vraie
                    On démontre de même que \,\Gamma\, est tangent aux deux autres cercles exinscrits \,{\tt J}_{{\sf b}}\, et \,{\tt J}_{{\sf C}}\, .
         3°)
```

Cercles d'Apollonius.

1ere partie : centres isodynamiques d'un triangle ABC

```
1°) Soit ABC un triangle supposé non isocèle. On pose: BC = a; CA = b; AB = c.
La droite (BC) coupe la bissectrice de [BAC] en I, et la bissectrice extérieure de [BAC] en J,
La droite (CA) coupe la bissectrice de [CBA] en I₂ et la bissectrice extérieure de [CBA] en J₂.
La droite (AB) coupe la bissectrice de [ACB] en I₃ et la bissectrice extérieure de [ACB] en J₃.
Soit C₁, C₂, C₃ les cercles de diamètres respectifs [I,J₁], [I₂J₂], [I₃J₃].
On pose: Ω₁ = m(I₁, J₁); Ω₂ = m(I₂, J₂); Ω₃ = m(I₃, J₃).
a) Démontrer que C₁, C₂, C₃ ont deux points communs M et N qui vérifient:
a MA = b MB = c MC et a NA = b NB = c NC.
b) En déduire que les points Ω₁, Ω₂, Ω₃ sont alignés sur la médiatrice de (M, N).
2°) Application: étant donné un triangle quelconque ABC, déterminer l'ensemble G des points P du plan dont le triangle podaire P₁P₂P₃, relativement au triangle ABC, est un triangle équilatéral.
```



```
Démontrons que C1 et C2 sont sécants . (On sait que C1 contient A et que C2 contient B) . Rappelons que :
           1º) a)
                                             I_1 = Bar\{(B,b),(C,c)\}; J_2 = Bar\{(B,b),(C,-c)\}; I_2 = Bar\{(A,a),(C,c)\}; J_2 = Bar\{(A,a),(C,-c)\}; J_3 = Bar\{(A,a),(C,-c)\}; J_4 = Bar\{(B,b),(C,-c)\}; J_5 = Bar\{(B,b),(C,-c)\}; J_7 = Bar\{(B,b),(C,-c)\}; J_7 = Bar\{(B,b),(C,-c)\}; J_8 = Bar\{(B,b),(C,-c)\}; J_9 = Bar\{(B,b),(C,-c
voir page 72
                             Supposons : a < b < c , alors : \overrightarrow{Cl_1} = \frac{b}{b+c}\overrightarrow{CB} , \overrightarrow{CJ_1} = \frac{b}{b-c}\overrightarrow{CB} et b-c < 0 , d'où : C \in ]I_1J_1[ .
                                                                                                \overrightarrow{Cl}_2 = \frac{a}{1 + 2} \overrightarrow{CA}, \overrightarrow{CJ}_2 = \frac{a}{2 + 2} \overrightarrow{CA} et a - c < 0, d'où : C \in [l_2 J_2].
                                             Le point C est donc strictement intérieur à C_1 et à C_2 .
                               Les cercles C1 et C2 sont donc sécants ou bien l'un de ces deux cercles est intérieur à l'autre (éventuellement
                               tangent intérieurement à l'autre ) .
                                              On a établi : \overline{\Omega_1B} \times \overline{\Omega_1C} = \Omega_1I_1^2, d'où : \overline{\Omega_1B} \times \overline{\Omega_1C} = R_1^2 (R_1: rayon de C_1).
   voir 1°) c)
                                              Le point C étant strictement intérieur à C, , \Omega_1 C < R_1 , donc : \Omega_1 B > R_1 .
    page 74
                                              Le point B est donc extérieur strictement à C1, or B appartient à C2.
                               Le cercle C2 n'est donc ni intérieur à C1, ni tangent intérieurement à C1
                                              On a aussi : \Omega_2 A \times \Omega_2 C = \Omega_2 I_2^2, d'où : \Omega_2 A \times \Omega_2 C = R_2^2 (R_2: rayon de C_2).
                                              Le point C étant strictement intérieur à C_2 , \Omega_2 C < R_2 , donc : \Omega_2 A > R_2 .
                                               Le point A est donc extérieur strictement à C2 , or A appartient à C1 .
                               Le cercle C_1 n'est donc ni intérieur à C_2 , ni tangent intérieurement à C_2 .
                               Les cercles C_1 et C_2 sont donc sécants . Posons C_1 \cap C_2 = \{M, N\}
                               Démontrons que les points M et N appartiennent à C3 .
                                                 Les points M et N appartiennent à \frac{C_1}{C_1}, donc ils vérifient : \frac{MB}{MC} = \frac{c}{b} et \frac{NB}{NC} = \frac{c}{b}
                                                 Les points M et N appartiennent à C_2, donc ils vérifient : \frac{MC}{MA} = \frac{a}{c} et \frac{NC}{NA} = \frac{a}{c}
                                                  Calculons \frac{MB}{MA} = \frac{MB}{MC} \times \frac{MC}{MA}, soit \frac{MB}{MA} = \frac{a}{b}. Le point M appartient donc aussi à C_3
                                                  De même \frac{NB}{NA} = \frac{NB}{NC} \times \frac{NC}{NA}, soit \frac{NB}{NA} = \frac{a}{b}. Le point N appartient aussi à C_3
                                 Les cercles C1, C2, C3 ont deux points communs M et N qui vérifient : a MA = b MB = cMC et a NA = b NB = c NC
    conclusion
                                                 Les points M et N sont deux points distincts de \mathfrak{C}_1, donc : \Omega_1 M = \Omega_1 N, d'où ; \Omega_1 \in \text{med}(M,N)
               1º) b)
                                                 De même : \Omega_2 M = \Omega_2 N , donc : \Omega_2 \in \text{med}(M,N) et \Omega_3 M = \Omega_3 N , donc : \Omega_3 \in \text{med}(M,N)
                                  Les points \,\Omega_1^{} , \,\Omega_2^{} , \,\Omega_3^{} sont donc alignés sur la médiatrice de (M , N) .
                                  Les points P₁, P₂, P₃ sont non alignés si , et seulement si ₽ ∉ € ( € : cercle circonscrit au triangle ABC )
                2°)
                                                 Soit R le rayon de \mathbb C et \widehat A, \widehat B, \widehat C les mesures respectives de [\widehat{\mathsf{BAC}}], [\widehat{\mathsf{CBA}}], [\widehat{\mathsf{ACB}}].

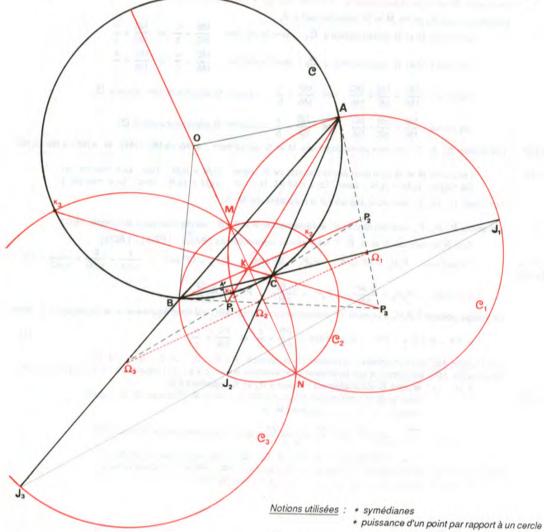
On sait que : \mathsf{P_2P_3} = \mathsf{AP} \, \mathsf{sin} \widehat{\mathsf{A}}; \mathsf{P_3P_1} = \mathsf{BP} \, \mathsf{sin} \widehat{\mathsf{B}}; \mathsf{P_1P_2} = \mathsf{CP} \, \mathsf{sin} \widehat{\mathsf{C}}; \frac{\mathsf{a}}{\mathsf{sin} \mathsf{A}} = \frac{\mathsf{b}}{\mathsf{sin} \mathsf{B}} = \frac{\mathsf{c}}{\mathsf{sin} \mathsf{C}} = \mathsf{2R}
         voir 1°) a)
         page 185
                                  On a donc : P_2P_3 = \frac{a.AP}{2R} ; P_3P_1 = \frac{b.BP}{2R} ; P_1P_2 = \frac{c.CP}{2R}.

Le triangle podaire P_1P_2P_3 d'un point P relativement au triangle ABC est donc équilatéral si et seulement si P vérifie :
                                                  a. PA = b. PB = c. PC , c'estàdire : \frac{PB}{PC} = \frac{c}{b} et \frac{PC}{PA} = \frac{a}{c}
                                   Si le triangle ABC est non isocèle : la relation (1) équivaut à P∈ C₁ ∩ C₂, or C₁ ∩ C₂ = {M, N}
                                   Si le triangle ABC est isocèle et non équilatéral ( par exemple b = c , c ≠ a ) (1) équivaut à : P ∈ med (B, C) ∩ C,
                                                   * si c > a, le point C est strictement intérieur à C2 et B appartient à C2,
         voir 1°) a)
                                                                          donc m (B,C) est strictement intérieur à C_2 , or m (B,C) \in med (B,C) , donc :
         ci-dessus
                                                                          med (B, C) ∩ C₂ est une paire { M, N } .
                                                  * si c < a , \overrightarrow{Al_2} = \frac{c}{a+c} \overrightarrow{AC} et \overrightarrow{AJ_2} = \frac{-c}{a-c} \overrightarrow{AC} , donc A est strictement intérieur à C_2
                                                                          or A\in\text{med}\,(B\,,C) , donc med (B\,,C)\cap\mathbb{C}_2 est encore une paire \{\,M\,,N\,\}
                                   Si le triangle ABC est équilatéral, la relation (1) équivaut à : PA = PB = PC, c'est à dire à :
                                                  le point P est le centre O du cercle C circonscrit au triangle ABC
```

Cercles d'Apollonius .

2^{eme} partie : alignement des centres isodynamiques , du point de Lemoine et du centre du cercle circonscrit .

Soit ABC un triangle supposé non isocèle , de cercle circonscrit ${\mathfrak C}$. Soit $\Omega_1,\Omega_2,\Omega_3$ les centres respectifs des trois cercles d'Apollonius ${\mathfrak C}_1,{\mathfrak C}_2,{\mathfrak C}_3$ du triangle ABC . Soit M et N les centres isodynamiques du triangle ABC . 1°) Démontrer que : a) * Les droites (Ω_1A) , (Ω_2B) , (Ω_3C) sont tangentes au cercle ${\mathfrak C}$. * Le cercle ${\mathfrak C}$ est orthogonal à chacun des cercles d'Apollonius ${\mathfrak C}_1,{\mathfrak C}_2,{\mathfrak C}_3$. b) Le centre O du cercle ${\mathfrak C}$ appartient à la droite (MN) . 2°) Soit K_1,K_2,K_3 les points définis par : ${\mathfrak C}\cap{\mathfrak C}_1=\{A,K_1\}$; ${\mathfrak C}\cap{\mathfrak C}_2=\{B,K_2\}$; ${\mathfrak C}\cap{\mathfrak C}_3=\{C,K_3\}$. a) Démontrer que (AK_1) est la symédiane issue de A dans le triangle ABC . b) Justifier que (AK_1) , (BK_2) , (CK_3) sont trois droites concourantes et que le point de Lemoine K du triangle ABC appartient à la droite (MN) .



```
D'autre part : \overline{\Omega_1B}\times\overline{\Omega_1C}=\mathcal{P}_{CP}(\Omega_1)=\Omega_1O^2-OA^2, d'où : \Omega_1A^2=\Omega_1O^2-OA^2,
voir 1°) c)
page 74
                         ce qui démontre que : (OA) ⊥ (Ω,A) .
                          La droite (\Omega,A) est tangente en A à \mathcal C et la droite (OA) est tangente en A à \mathcal C_1.
                Les tangentes en A aux cercles C et C, sont perpendiculaires, les cercles C et C, sont donc orthogonaux
                On démontre de même que : les cercles C et C2 sont orthogonaux et que : les cercles C et C3 sont orthogonaux .
                          Le cercle C est orthogonal à la fois aux cercles C1 et C2.
     1º) b)
                Le centre O de C appartient donc à l'axe radical (MN) de C1 et de C2 (voir 2°) page 177).
                          Les cercles C et C, sont orthogonaux, donc sécants en deux points distincts. A et K, .
     2°) a)
                 L'axe radical de C et de C, est donc (AK,) .
                          Les points O et \Omega_1 sont centres respectifs de C et de C, par conséquent : (AK_1) \perp (O\Omega_1) .
                 * Si le triangle ABC est rectangle en A, le centre O de C est le milieu de (B, C). La droite (OΩ<sub>1</sub>) est alors (BC).
                           La droite (AK,), qui est perpendiculaire à (BC) est alors la hauteur issue de A dans le triangle ABC.
                  Cette hauteur (AK<sub>1</sub>) est aussi la symédiane issue de A dans le triangle rectangle ABC (voir 1°) page 152)
                  * Si le triangle ABC n'est pas rectangle en A, les tangentes en B et C à C sont alors sécantes, en un point P, .
 voir 2º)
                           La symédiane issue de A , dans le triangle ABC est la droite (AP<sub>1</sub>): Remarquons : \{P_1\} = (B\Omega_2) \cap (C\Omega_3)
 page 152
                           Pour prouver que (AK_1) = (AP_1), il suffit de prouver que (AP_1) est l'axe radical de C et de C_1.
                  Démontrons que : \mathcal{P}_{\mathcal{C}}(P_1) = \mathcal{P}_{\mathcal{C}_1}(P_1).
                           La droite (P,B) est tangente en B à C et la droite (P,C) est tangente en C à C.
                                                                                                                                                           (1)
                                                                                                      \mathcal{P}_{\mathcal{C}}(P_1) = P_1 B^2 = P_1 C^2
                                                        On a donc : P<sub>1</sub>B = P<sub>1</sub>C
                           Le point \Omega_1 est centre de C_1 et \Omega_1 I_1 est rayon de C_1, donc : \mathcal{P}_{C_1}(P_1) = P_1\Omega_1^2 - \Omega_1 I_1^2.
                           Posons: A' = m (B, C). La droite (P,A') est alors la médiatrice de (B, C), donc: (P,A') \perp (A'\Omega_1).
                                 D'une part, on a : P_1\Omega_1^2 = P_1A^{\prime 2} + A'\Omega_1^2 (théorème de Pythagore)
                                                                                                                                                           (2)
                                       D'autre part : \sqrt{\Omega_1 B} \times \overline{\Omega_1 C} = \Omega_1 I_1^2
                                                       \overline{\Omega,B} \times \overline{\Omega,C} = (\overline{\Omega,A'} + \overline{A'B}) \cdot (\overline{\Omega,A'} - \overline{A'B})
                                                                                                                 d'où : \Omega_1 I_1^2 = \Omega_1 A^{\prime 2} - A' B^2 (3)
                            De (2) et (3) , on déduit : P_1\Omega_1^2 - \Omega_1I_1^2 = P_1A^{\prime 2} + A^{\prime}B^2 ,
                                                                                                       \mathcal{P}_{\mathcal{C}_1}(P_1) = P_1B^2
                                                                                                                                                           (4)
                                                         soit, puisque (P,A') \(\(\text{A'B}\),
                            Les relations (1) et (4) assurent que : \mathcal{P}_{\mathcal{C}}(P_1) = \mathcal{P}_{\mathcal{C}_1}(P_1).
                   La droite (AK<sub>1</sub>) est la symédiane issue de A dans le triangle ABC .
  conclusion
                            Les droites (AK_1), (BK_2), (CK_3) sont les symédianes du triangle ABC .
        2°) b)
                            Elles sont donc concourantes et leur point de concours K est le point de Lemoine du triangle ABC .
                            La droite (AK<sub>1</sub>) est l'axe radical de \mathfrak C et de \mathfrak C_1 et K \in (AK_1), donc : \mathfrak P_{\mathfrak C}(K) = \mathfrak P_{\mathfrak C_1}(K).
                            La droite (BK_2) est l'axe radical de C et de C_2 et K \in (BK_2), donc :\mathcal{P}_{C}(K) = \mathcal{P}_{C_2}(K).
                                          On a alors : \mathcal{P}_{\mathcal{C}_1}(K) = \mathcal{P}_{\mathcal{C}_2}(K), donc le point K appartient à l'axe radical (MN) de \mathcal{C}_1 et de \mathcal{C}_2.
                     Le centre O du cercle contenant A, B, C, le point de Lemoine K et les deux centres isodynamiques M et N
  conclusion
                     sont alignés sur une droite perpendiculaire à la droite portant les centres \Omega_1, \Omega_2, \Omega_3 des trois cercles d'Apollonius
                     C1, C2, C3.
                    Si on considère un triangle ABC isocèle de sommet A, mais non équilatéral, le cercle C, n'est plus défini
```

On a établi la relation : $\Omega_1B \times \Omega_1C = \Omega_1I^2$, or $\Omega_1I_1 = \Omega_1A$, d'où: $\Omega_1B \times \Omega_1C = \Omega_1A^2$.

1º) a)

remarque

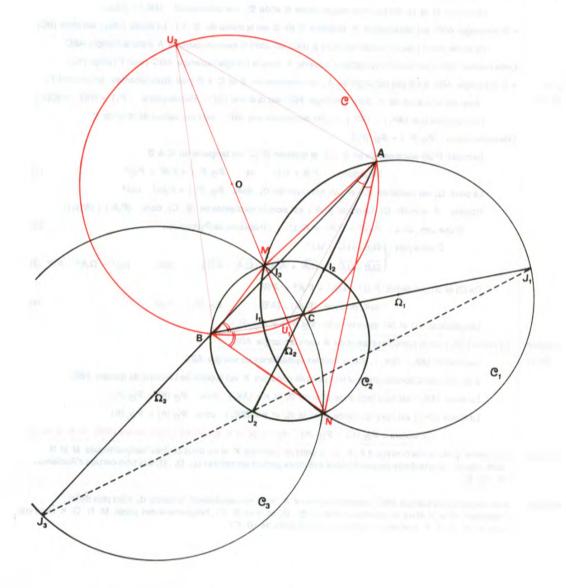
puisque M, N, O, K sont alors alignés sur la médiatrice de (B, C).

Cependant M et N étant les points communs à C2, C3 et med (B, C), l'alignement des points M, N, O, K reste vrai

Cercles d'Apollonius .

3eme partie : une propriété des centres isodynamiques

```
Les notations sont celles de la 2^{eme} partie . Le triangle ABC est supposé non isocèle . Soit M et N les deux points communs aux trois cercles d'Apollonius \mathcal{C}_1, \mathcal{C}_2, \mathcal{C}_3 du triangle ABC . On rappelle que (MN) contient le centre O du cercle \mathcal{C} et on pose : (MN) \cap \mathcal{C} = \{U_1, U_2\} . Démontrer que : les droites (AU<sub>1</sub>) et (AU<sub>2</sub>) sont les bissectrices de la paire \{(AM), (AN)\} . les droites (BU<sub>1</sub>) et (BU<sub>2</sub>) sont les bissectrices de la paire \{(BM), (BN)\} . les droites (CU<sub>1</sub>) et (CU<sub>2</sub>) sont les bissectrices de la paire \{(CM), (CN)\} .
```



```
Démontrons que les points M et N n'appartiennent pas à { A, B, C} .
remarque
                       * Supposons, par exemple M = A, alors : \overline{OA} = \overline{OM}.
                                                                 On a : \mathcal{P}_{\mathbb{C}}(O) = \overline{OM} \times \overline{ON} = OA^2
                                                            On aurait donc : \overline{ON} = \overline{OA}, et, par conséquent : N = A = M,
                        * ce qui est impossible puisque les points N et M sont distincts .
                                  Les points M et N vérifient ( a MA = b MB = c MC
voir page
                                                              aNA = bNB = cNC
  194
                                                             d'où: \frac{AM}{AN} = \frac{BM}{BN} = \frac{CM}{CN}
               Posons \lambda la valeur commune de ces trois rapports \frac{AM}{AN} , \frac{BM}{BN} , \frac{CM}{CN}
                       * Sion avait \lambda = 1, on aurait : A \in \text{med}(M, N) ; B \in \text{med}(M, N) ; C \in \text{med}(M, N) .
                       * Les points A, B, C seraient alignés, ce qui est impossible , donc ~\lambda \neq 1 .
               Soit \Gamma l'ensemble des points P du plan qui vérifient : \frac{PM}{PN} = \lambda.
                        \frac{PM}{PN} = \frac{AM}{AN}; \Gamma est donc un cercle dont le centre appartient à (MN) , et \frac{A}{A} \in \Gamma.
voir 2°) a)
page 74
                                                                                                 De même , B \in \Gamma et C \in \Gamma .
                Le cercle \Gamma est donc le cercle circonscrit au triangle ABC
                         Par conséquent : \Gamma \cap (MN) = C \cap (MN) = \{U_1, U_2\}.
                 On sait que : pour tout point P de \Gamma - \{U_1, U_2\}, \{donc de C - \{U_1, U_2\}\},
 voir 2°) b)
                 les droites (PU_1) et (PU_2) sont bissectrices de la paire { (PM) , (PN) } .
                                                                                                                              propriété (α)
 page 74
                 Démontrons que : A \in \mathbb{C} - \{U_1, U_2\}. Par définition , A \in \mathbb{C} .
                         * Supposons A \in \{U_1, U_2\}; on auraitalors A \in (U_1U_2), or (U_1U_2) est l'axe radical (MN) de C_1 et de C_2.
                                                             On sait que : \mathcal{P}_{C_2}(A) = 0 , on aurait donc : \mathcal{P}_{C_2}(A) = 0 .
                                                             Le point A appartiendrait à C₁ et à C₂, donc A∈ {M,N},
                          * ce qui est impossible (voir remarque ci-dessus).
                 De même , on démontre que : B \in \mathbb{C} - \{U_1, U_2\} et C \in \mathbb{C} - \{U_1, U_2\} .
                 La propriété (α), appliquée aux points A, B, C garantit alors que :
                          les droites (AU<sub>1</sub>) et (AU<sub>2</sub>) sont bissectrices de la paire { (AM), (AN) }
                          les droites (BU_1) et (BU_2) sont bissectrices de la paire \{(BM), (BN)\}.
                          les droites (CU1) et (CU2) sont bissectrices de la paire { (CM), (CN) } .
```

Point de Torricelli.

1ere partie : existence et définition du point de Torricelli d'un triangle ABC

Soit ABC un triangle dont le plan est supposé orienté en sorte que les angles (AB , AC), (BC , BA), (CA , CB) admettent pour mesures respectives les réels $\,\alpha$, $\,\beta$, $\,\gamma$ appartenant à]0 , $\,\pi\,[\,$.

Soir r_1, r_2, r_3 les rotations d'angle mesurant $\frac{\pi}{3}$ rd , de centres respectifs A, B, C.

On construit , à l'extérieur du triangle ABC les triangles équilatéraux ACB' , BAC' , CBA' .

De façon plus précise , B' = $r_1(C)$; C' = $r_2(A)$; A' = $r_3(B)$. 1°) Démontrer que les droites (BB') et (CC') sont sécantes et que : CC' = BB' = AA' .

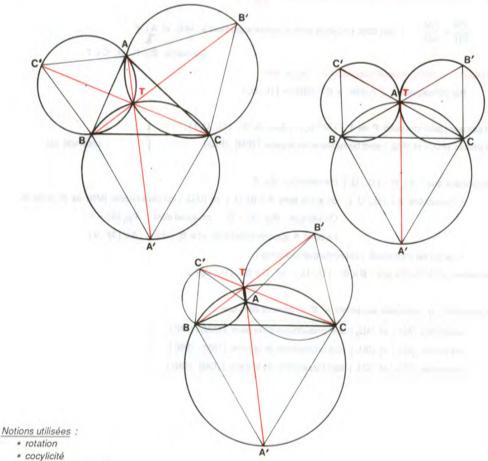
 2°) On pose : (BB') \cap (CC') = {T}.

a) Démontrer que : B', A, C, T sont cocycliques ; C', A, B, T sont cocycliques ; A', B, C, T sont cocycliques

b) Déterminer une mesure de l'angle de droites (TA, TA'), dans le cas où il est défini.

En déduire que : les droites (AA'), (BB'), (CC') sont concourantes

Le point de concours T des droites (AA'), (BB'), (CC') est dit point de Torricelli du triangle ABC



* cocylicité

* symétrie orthogonale

* angles de vecteurs et angles de droites

```
 \text{ v\'erifient : } \mathbf{M'N'} = \mathbf{MN} \quad \text{et} \quad (\overline{\mathbf{MN}} \ , \, \overline{\mathbf{M'N'}} \ ) = \theta \quad (2\pi) \quad ; \quad \text{on a alors : } (\mathbf{MN} \ , \mathbf{M'N'}) = \theta \quad (\pi) 
          La symétrie orthogonale par rapport à med (A, C) échange A et C, et laisse B' invariant.
10)
                   On a donc : (\overline{CB'}, \overline{CA'}) \equiv -(\overline{AB'}, \overline{AC'}) (2\pi), d'où : (\overline{CB'}, \overline{CA'}) \equiv +\frac{\pi}{3} (2\pi)
                                                                                                (\overline{BA'}, \overline{BC}) = +\frac{\pi}{3} (2\pi)
                   De même : (\overrightarrow{AC}, \overrightarrow{AB}) = +\frac{\pi}{3} (2\pi)
          On a alors:
                                                            donc : BB' = CC' et : (\overline{CC'}, \overline{B'B}) = + \frac{\pi}{3} (2\pi)
                   Les droites (BB') et (CC') sont donc sécantes .
          On a aussi: r_2: A \longrightarrow C'
                                                            donc : CC' = AA' .
          Démontrons que les points T, A, C, B' sont cocycliques et que les points T, A, B, C' sont cocycliques
2°) a)
                    * Si T∈ { C, B'}, alors T, A, C, B' sont cocycliques, car trois points non alignés sont cocycliques.
                    * Si T \notin { C, B'}, alors (TC) = (CC') et (TB') = (BB'), donc: (TC, TB') = \frac{\pi}{3} (\pi)
                                                                                                                                                   (1)
                                         mais (\overline{AC}, \overline{AB'}) = +\frac{\pi}{3} (2\pi), donc : (\overline{AC}, \overline{AB'}) = \frac{\pi}{3} (\pi)
                                          Les relations (1) et (2) assurent que les points T, A, C, B' sont cocycliques . .
           De même, on démontre que les points T, A, B, C' sont cocycliques .
           Démontrons que les points T, B, C, A' sont cocycliques .
                    * Si T∈ { C, B }, alors T, B, C, A' sont trois points non alignés, donc cocycliques. .
                    * Si T \notin { C, B}, alors (TC) = (C'C) et (TB) = (B'B), donc: (\overline{TC}, \overline{TB}) = \frac{\pi}{3} (\pi)
                                                                                                                                                    (3)
                                                 Par ailleurs : (A'C, A'B) \equiv (CA', CB) + (BC, BA') (\pi)
                                                                                                                                                    (4)
                                          donc : (A'C, A'B) \equiv (-\frac{\pi}{3}) + (-\frac{\pi}{3}) (\pi), soit : (A'C, A'B) \equiv \frac{\pi}{3} (\pi)
                                          Les relations (3) et (4) assurent que les points T, B, C, A' sont cocycliques .
           * Si T ∈ { A , A' } , alors T ∈ (AA')
2°) b)
           * Si T \notin \{A, A'\}, démontrons que : (TA, TA') \equiv 0 (\pi)
                    ** Si T \neq C, écrivons : (TA, TA') \equiv (TA, TC) + (TC, TA') (\pi)
                                       T, A, C, B' sont cocycliques, donc : (TA, TC) = (B'A, B'C) (\pi), d'où : (TA, TC) = +\frac{\pi}{3} (\pi).
                                       T, C, B, A' sont cocycliques, donc : (TC, TA') = (BC, BA') (\pi), d'où : (TC, TA') = -\frac{\pi}{3} (\pi).
                                       On a alors : (TA, TA') = (+\frac{\pi}{3}) + (-\frac{\pi}{3}) (\pi), soit : (TA, TA') = 0 (\pi)
                     ** Si T = C, alors T≠B. Ecrivons: (TA, TA') = (TA, TB) + (TB, TA') (π)
                                       T,A,B,C' sont cocycliques, donc: (TA,TB) \equiv (C'A,C'B) (\pi), d'où: (TA,TB) \equiv -\frac{\pi}{3} (\pi)
                                       T.B.C.A' sont cocycliques, donc: (TB, TA') \equiv (CB, CA') (\pi), d'où: (TB, TA') \equiv +\frac{\pi}{3} (\pi)
                                       On a alors : (\overline{TA}, \overline{TA}') \equiv (-\frac{\pi}{3}) + (+\frac{\pi}{3}) (\pi), soit : (\overline{TA}, \overline{TA}') = 0 (\pi)
            Dans tous les cas, on a prouvé que : (TA, TA') = 0 (\pi),
                     c'est à dire que le point T, commun à (BB') et (CC') appartient aussi à (AA').
             Les droites (AA'), (BB'), (CC') sont donc concourantes en T.
```

Si M et N sont deux points distincts, leurs images respectives M' et N' par une rotation d'angle mesurant θ radians

rappel

Point de Torricelli .

2eme partie : position du point de Torricelli T d'un triangle ABC

Les notations sont celles de la première partie. On se propose d'analyser comment les mesures α, β, γ des angles (AB, AC), (BC, BA), (CA, CB) permettent de préciser la position du point T.

1°) a) Démontrer que si T est intérieur strictement au triangle ABC, alors les angles (TA, TB), (TB, TC), (TC, TA) ont même mesure $\frac{2\pi}{3}$.

b) Démontrer que les trois réels α, β, γ appartiennent alors à]0, $\frac{2\pi}{3}$ [.

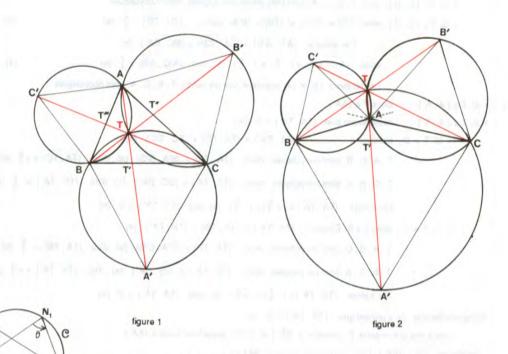
2°) On veut justifier que si T est extérieur strictement au triangle ABC alors l'un des réels α, β, γ appartient à] $\frac{2\pi}{3}$, π[
 Soit 𝒫A le demi-plan fermé de frontière (BC), contenant le point A.
 Soit 𝒫B le demi-plan fermé de frontière (CA), contenant le point B.
 Soit 𝒫C le demi-plan fermé de frontière (AB), contenant le point C.
 On suppose, par exemple, que T est extérieur strictement au triangle ABC et que T ∈ 𝒫A.

Déterminer les mesures de (TA, TB), (TB, TC), (TC, TA).
 En déduire que T n'appartient ni à 𝒫B ni à 𝒫C. Démontrer alors : α > $\frac{2\pi}{3}$.

3°) Démontrer que, si T ∈ [AB]∪[BC]∪[CA], alors T est un sommet du triangle ABC.

Justifier que T est en A si, et seulement si α = $\frac{2\pi}{3}$.

4°) Conclure que : le point de Torricelli du triangle ABC est strictement intérieur au triangle ABC si, et seulement si α, β, γ appartiennent à]0, $\frac{2\pi}{3}$ [.



* Si M et N, appartiennent au même arc de \mathbb{C} , d'extrêmités A, B, alors : $(\overline{N_1A}^{\bullet}, \overline{N_1B}^{\bullet}) \equiv \theta$ (2π)

Si M et N_2 appartiennent à deux arcs différents de C, d'extrêmités A, B, alors : $(\overline{N_2A}^*, \overline{N_2B}^*) \equiv \theta + \pi$ (2 π)

Rappel: supposons $(\overline{MA}, \overline{MB}) = \theta$ (2π)

```
Rappelons que \alpha, \beta, \gamma sont des réels appartenant à ]0, \pi[.
                 Supposons T intérieur strictement au triangle ABC .
       1º) a)
                         Alors T et A' appartiennent à deux arcs différents , d'extrêmités B et C du même cercle contenant B, C et A'.
                                 Donc: (\overrightarrow{TB}, \overrightarrow{TC}) = \pi + (\overrightarrow{A'B}, \overrightarrow{A'C}) (2\pi). Or on sait que: (\overrightarrow{A'B}, \overrightarrow{A'C}) = -\frac{\pi}{3} (2\pi).
voir figure 1
                         on a donc : (\overline{TB}, \overline{TC}) \equiv \frac{2\pi}{3} (2\pi). De même , (\overline{TC}, \overline{TA}) \equiv \frac{2\pi}{3} (2\pi) et (\overline{TA}, \overline{TB}) \equiv \frac{2\pi}{3} (2\pi)
       1°) b) Posons: (AT) ∩ (BC) = { T'}. Le point T est strictement intérieur au triangle ABC, donc T'∈]BC[ et T∈]AT'[.
                         Soit \beta' et \gamma' les mesures respectives , dans ]0,\pi[ , de (\overrightarrow{BC},\overrightarrow{BT}) et de (\overrightarrow{CT},\overrightarrow{CB})
                                              On a : (0 < \beta' < \beta) et (0 < \gamma' < \gamma) donc : 0 < \beta' + \gamma' < \beta + \gamma
                         Dans le triangle BTC, on a : \beta' + \frac{2\pi}{3} + \gamma' = \pi (1) Dans le triangle ABC, on a : \beta + \alpha + \gamma = \pi (2)
                         Des relations (1) et (2), on déduit : \frac{2\pi}{3} - \alpha = (\beta + \gamma) - (\beta' + \gamma'), donc : \alpha < \frac{2\pi}{3}.
            En posant: (BT) \cap (CA) = {T"} et (CT) \cap (AB) = {T"}, on démontre par la même méthode que : \beta < \frac{2\pi}{3} et \gamma < \frac{2\pi}{3}
                   Supposons T extérieur strictement au triangle ABC et T appartenant à \mathcal{P}_{\mathsf{A}} .
       20)
                          Les points T et A' appartiennent à deux arcs différents , d'extrêmités B et C du cercle contenant B , C et A' .
                          On a encore : (\overline{TB}, \overline{TC}) \equiv \pi + (\overline{A'B'}, \overline{A'C'}) (2\pi) d'où : (\overline{TB'}, \overline{TC'}) \equiv \frac{2\pi}{3} (2\pi)
voir figure 2
                          Les points T , A , B , C' sont cocycliques , donc (TA,TB)\equiv (C'A,C'B) (\pi) , or (C'A,C'B)\equiv -\frac{\pi}{3} (\pi) .
                          On a alors : (TA, TB) \equiv -\frac{\pi}{3} (\pi), d'où : (\overline{TA}, \overline{TB}) \equiv -\frac{\pi}{3} (2\pi) ou bien (\overline{TA}, \overline{TB}) \equiv -\frac{\pi}{3} + \pi (2\pi)
                   * Supposons : (\overrightarrow{TA}, \overrightarrow{TB}) \equiv -\frac{\pi}{3} + \pi (2\pi) . On sait que : (\overrightarrow{C'A}, \overrightarrow{C'B}) \equiv -\frac{\pi}{3} (2\pi) On déduirait que :
                   T et C' appartiennent à deux arcs différents , d'extrêmités A et B du cercle contenant A , B , C', or C' ∉ ₱C donc T ∈ ₱C
                          On aurait par ailleurs : (\overline{\mathsf{TA}}^\bullet, \overline{\mathsf{TB}}^\bullet) + (\overline{\mathsf{TB}}^\bullet, \overline{\mathsf{TC}}^\bullet) = (-\frac{\pi}{3} + \pi) + \frac{2\pi}{3} (2\pi), c'est à dire : (\overline{\mathsf{TA}}^\bullet, \overline{\mathsf{TC}}^\bullet) = -\frac{2\pi}{3} (2\pi)
                                               Or on sait que : (\overline{B'A}, \overline{B'C}) = \frac{\pi}{3} (2\pi). On déduirait que :
                   T et B' appartiennent à deux arcs différents , d'extrêmités A et C du cercle contenant A , C , B', or B' ∉ ₱B donc T ∈ ₱B

    On aurait donc P∈ PA∩PB∩PC, ce qui est impossible puisque P est extérieur strictement au triangle ABC.

                   Par conséquent : (\overrightarrow{TA}, \overrightarrow{TB}) = -\frac{\pi}{3} (2\pi), c'est à dire : (\overrightarrow{TA}, \overrightarrow{TB}) = (\overrightarrow{C'A}, \overrightarrow{C'B}) (2\pi),
                                                ce qui prouve que T appartient à l'arc [AC'B].
                           Les points T et C'appartiennent au même demi-plan de frontière (AB), or C' ∉ ₱C, donc T ∉ ₱C.
                           On a alors : (\overrightarrow{TA}, \overrightarrow{TB}) + (\overrightarrow{TB}, \overrightarrow{TC}) = -\frac{\pi}{3} + \frac{2\pi}{3} (2\pi), d'où : (\overrightarrow{TA}, \overrightarrow{TC}) = \frac{\pi}{3} (2\pi)
                           La relation : (\overrightarrow{TA}, \overrightarrow{TC}) \equiv (\overrightarrow{B'A}, \overrightarrow{B'C}) (2\pi) prouve que T appartient à l'arc [\overrightarrow{AB'C}].
                           Les points T et B'appartiennent au même demi-plan de frontière (AC), or B' ∉ PB, donc T∉ PB
                    Le point T appartient au secteur angulaire symétrique par rapport à A du secteur [BAC]
  conclusion
                     (TA) coupe donc (BC) en un point T ' qui vérifie : T '∈ ] BC [ et A ∈ ] TT ' [ , donc A est strictement intérieur au triangle BTC
                    (\overline{TB}, \overline{TC}) \equiv \frac{2\pi}{3} (2\pi) et \frac{2\pi}{3} \in ]0, \pi[. On démontre, comme au 1°) b), en échangeant les rôles de A et T, que : \frac{2\pi}{3} < \alpha
                     Supposons: T \in [AB] \cup [BC] \cup [CA]. Par exemple, supposons: T \in [AB]
         30)
                            On sait que T appartient au cercle C₃ contenant A, B et C', or C₃ ∩ [AB] = {A, B}, donc T∈ {A, B}.
                     * Si T = A, alors A appartient au cercle C, contenant B, C et A', mais A et A' appartiennent à deux arcs différents
                                      "d'extrêmités B et C. On a : (\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC}) = -\frac{\pi}{3} (2\pi), donc (\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC}) = -\frac{\pi}{3} + \pi (2\pi), soit : \alpha = \frac{2\pi}{3}
                     * Si \alpha = \frac{2\pi}{3}, alors: A \in [BB'] et A \in [CC']; on a donc (BB') \cap (CC') = \{A\}, d'où : T = A.
 réciproque
                     Supposons que les trois réels \alpha, \beta, \gamma appartiennent à ]0, \frac{2\pi}{3}[.
                            * Si on avait T \in [AB] \cup [BC] \cup [CA], on aurait T = A ou T = B ou T = C, donc \alpha = \frac{2\pi}{3} ou \beta = \frac{2\pi}{3} ou \gamma = \frac{2\pi}{3}.
                               ce qui contrarie l'hypothèse (voir 3°)).
                            ** Si on avait T extérieur strictement au triangle ABC, l'un des réels α, β, γ n'appartiendrait pas à ] 0, \frac{2\pi}{3}
       voir 2°)
                                 (par exemple, si T \in \mathcal{P}_A, alors \alpha > \frac{2\pi}{3}), ce qui contrarie l'hypothèse
                     Le point T est donc intérieur strictement au triangle ABC . Compte tenu du 1°), on conclut :
                    Le point T est intérieur strictement au triangle ABC si , et seulement si \alpha , \beta , \gamma appartiennent à ] 0 , \frac{2\pi}{3} [ ...
   conclusion
```

Point de Torricelli.

3eme partie : valeur minimale de la somme MA + MB + MC . Problème de Fermat
A) Encadrement de cette valeur minimale

A) Encadrement de cette valeur minimale .

Les notations sont celles des deux premières parties .

P désigne le plan contenant les sommets A, B, C du triangle ABC .

On considère l'application f : P → R+

M → f (M) = MA + MB + MC .

On se propose de déterminer , s'il existe , le minimum de l'application f .

1°) Démontrer que: s'il existe un point μ en lequel f atteint un minimum , alors μ est intérieur (au sens large) au triangle ABC .

2°) Soit μ un point intérieur (au sens large) , au triangle ABC .

a) Démontrer : si μ ≠ A, alors μB + μC < AB + AC .

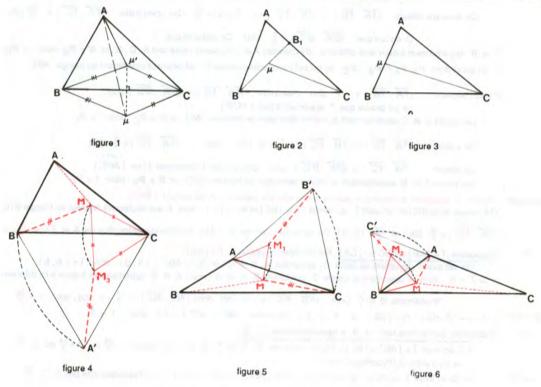
b) En déduire l'inégalité stricte : μA + μB + μC < 2p . (2p : périmètre du triangle ABC) .

3°) Soit M un point quelconque de P. On pose : M₁ = r₁ (M) ; M₂ = r₂ (M) ; M₃ = r₃ (M) .

a) Démontrer les égalités : { f (M) = AM + MM₃ + M₃A' .
 { f (M) = BM + MM₁ + M₁B' .
 { f (M) = CM + MM₂ + M₂C' .

b) Démontrer que f est minorée par le réel CC' .

4°) Conclure que : sí μ est un point en lequel f atteint un minimum , alors on a :
 CC' ≤ f (μ) < AB + BC + CA



Notions utilisées : * inégalité triangulaire

* rotation

```
Supposons l'existence d'un point \mu du plan tel que f(\mu) soit minimale .
     10)
                      L'ensemble des points intérieurs ( au sens large ) au triangle ABC est \mathcal{P}_A \cap \mathcal{P}_B \cap \mathcal{P}_C .
               * Supposons μ non intérieur au triangle ABC, alors μ ∉ PA ou μ ∉ PB ou μ ∉ PC. Supposons, par exemple μ ∉ PA
voir figure 1
                                        alors le symétrique \mu' de \mu par rapport à (BC) appartient à \mathcal{P}_A , donc \mu'A < \mu A .
                                        Maison a : \mu'B = \muB et \mu'C = \muC, d'où : \mu'A + \mu'B + \mu'C < \muA + \muB + \muC .
               * f(\mu) ne serait donc pas minimale , puisque \mu' vérifie : f(\mu') < f(\mu) .
                       Le point \mu appartient donc à \mathcal{P}_A, et de même, on prouve : \mu \in \mathcal{P}_B et \mu \in \mathcal{P}_C.
               Le point µ est donc intérieur (au sens large) au triangle ABC.
               Soit \mu un point intérieur ( au sens large ) au triangle ABC, \mu distinct de A .
     2°) a)
                                         Posons: (B\mu) \cap (AC) = \{B_1\}. Alors \mu \in [BB_1] donc \mu B + \mu B_1 = BB_1
                                                                                 B, E[AC] donc AB, + B,C = AC
                                                                                   BB, < AB + AB, (inégalité triangulaire)
                       * Si μ ∉ [AB], alors B₁≠A,
                                                           donc :
voir figure 2
                               on a : \muC \leq \muB<sub>1</sub> + B<sub>1</sub>C , donc : \muB + \muC \leq \muB + \muB<sub>1</sub> + B<sub>1</sub>C
                                         On obtient : \mu B + \mu C \le BB_1 + B_1 C < AB + AB_1 + B_1 C, d'où : \mu B + \mu C < AB + AC

    Siμ∈]AB], alors les points μ, A, C sont non alignés donc: μC < μA+AC, d'où: μB+μC < μB+μA+AC</li>

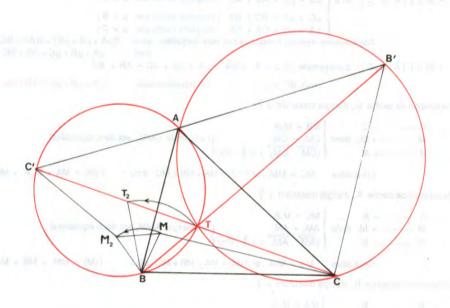
voir figure 3
                                                      Or \mu B + \mu A = AB. On trouve encore : \mu B + \mu C < AB + AC
               Soit µ un point intérieur (au sens large) au triangle ABC.
      2°) b)
                       * Si \mu \notin \{A, B, C\}, on a \{\mu B + \mu C < AB + AC \text{ (inégalité stricte car } \mu \neq A\text{)}\}
                                                       \muC + \muA < BC + BA (inégalité stricte car \mu \neq B)
                                                     \mu A + \mu B < CA + CB (inégalité stricte car \mu \neq C)
                                         Additionnons membre à membre ces trois inégalités , alors : 2(\mu A + \mu B + \mu C) < 2(AB + BC + CA)
                                                                                                  d'où : μA + μB + μC < AB + BC + CA
                        * Si \mu \in \{A, B, C\}, par exemple, si \mu = A, alors : \mu A + \mu B + \mu C = AB + AC
                                                                                                              \mu A + \mu B + \mu C < AB + BC + CA
                                                      mais BC > 0 .
                                                                                  On trouve encore :
               r_3 est la rotation de centre C, d'angle mesurant + \frac{\pi}{3}.
     3°) a)
                                                      MB = M_3A
voir figure 4
                                                                                  Le triangle CMM<sub>3</sub> est donc équilatéral
                                   \longrightarrow M_3 \text{ donc} \left\{ \begin{array}{ll} CM_3 = CM \\ (\overline{CM}^*, \overline{CM}_3^*) = \frac{\pi}{3} \end{array} (2\pi) \right\}^{\frac{1}{4}} 
                                         On a alors : MC = MM_3, or f(M) = MA + MB + MC, d'où : f(M) = MA + M_3A' + MM_3
               r, est la rotation de centre A, d'angle mesurant +\frac{\pi}{3}.
                                                      \left(\frac{AM_1}{AM_1}, \frac{AM}{AM_1}\right) = \frac{\pi}{3} (2\pi)
voir figure 5
                                         \rightarrow M_1 donc AM_1 = AM
                                         On a alors : MA = MM_1, or f(M) = MA + MB + MC, d'où : f(M) = MM_1 + MB + M_1B'
                r_2 est la rotation de centre B, d'angle mesurant + \frac{\pi}{3}.
                                                      MA = MoC
 voir figure 6
                            On a alors : MB = MM_2, or f(M) = MA + MB + MC, d'où : f(M) = M_2C' + MM_2 + MC
                On a: MM<sub>2</sub> + M<sub>2</sub>C' ≥ MC' (inégalité triangulaire) et MC + MC' ≥ CC',
       3°) b)
                                          d'où : MC + M_2M + M_2C' \ge MC + MC' \ge CC', soit : f(M) \ge CC'
                 Si f(\mu) est un minimum pour f, alors \mu est intérieur au sens large au triangle ABC, et : CC' \le f(\mu) \le AB + BC + CA
       40)
```

Point de Torricelli .

3eme partie : valeur minimale de la somme MA + MB + MC . B) Si α , β , γ appartiennent à] 0, $\frac{2\pi}{3}$ [, la somme MA + MB + MC est minimale si , et seulement si M est le point de Torricelli T du triangle ABC

On suppose que les trois réels α , β , γ appartiennent à $]0, \frac{2\pi}{3}[$.

- 1°) Démontrer que le point de Torricelli T du triangle ABC appartient au segment [CC'] .
- 2°) On pose : $T_2 = r_2(T)$. Démontrer que T_2 appartient au segment [TC'] .
- 3°) a) Justifier que f (T) est le minimum de f
 - b) Démontrer que , si M est un point du plan n'appartenant pas à [CC'], alors f (M) > CC'.
- 4°) Conclure que : le point de Torricelli T du triangle ABC est l'unique point du plan en lequel f atteint son minimum .



Notions utilisées :

- * angles de vecteurs
- * rotation
- * cocyclicité

```
On sait que le point T est strictement intérieur au triangle ABC si, et seulement si \alpha, \beta, \gamma appartiennent à ]0, \frac{2\pi}{3}[.
                           On a alors : (\overrightarrow{TC}, \overrightarrow{TA}) = \frac{2\pi}{3} (2\pi) et (\overrightarrow{TA}, \overrightarrow{TB}) = \frac{2\pi}{3} (2\pi)
                           On sait aussi que le point T appartient à (CC').
                 Evaluons (\overline{TC}, \overline{TC}). On a : (\overline{TC}, \overline{TC}) = (\overline{TC}, \overline{TA}) + (\overline{TA}, \overline{TC}) (relation de Chasles).
                 Comparons (TA, TC') et (BA, BC'), Observons que les points T, A, C', B sont cocycliques, et
                 justifions que les points T et B appartiennent à un même arc de cercle d'extrêmités A et C'.
                           (\overline{AC'}, \overline{AB'}) \equiv +\frac{\pi}{3} (2\pi) et (\overline{AB}, \overline{AT'}) \equiv \alpha' (2\pi) avec 0 < \alpha' < \alpha < \frac{2\pi}{3}.
                            (\overrightarrow{AC}^{\bullet}, \overrightarrow{AT}^{\bullet}) \equiv (\overrightarrow{AC}^{\bullet}, \overrightarrow{AB}^{\bullet}) + (\overrightarrow{AB}^{\bullet}, \overrightarrow{AT}^{\bullet}) (2\pi). Une mesure de (\overrightarrow{AC}^{\bullet}, \overrightarrow{AT}^{\bullet}) est donc \frac{\pi}{3} + \alpha'.
                            Mais \frac{\pi}{3} < \frac{\pi}{3} + \alpha' < \pi, donc le point T appartient au demi-plan de frontière (AC'), celui contenant B.
                            On a: (\overline{TA}, \overline{TC}) = (\overline{BA}, \overline{BC}) (2\pi), donc (\overline{TA}, \overline{TC}) = \frac{\pi}{3} (2\pi)
                            On trouve alors : (\overline{TC}^*, \overline{TC}^*) = \frac{2\pi}{3} + \frac{\pi}{3} (2\pi), c'est à dire : (\overline{TC}^*, \overline{TC}^*) = \pi (2\pi)
                   Le point T appartient à [CC'].
conclusion
                  Pour démontrer que T_2 \in [TC'], démontrons que : (\overline{T_2C'}, \overline{T_2T}) = \pi (2\pi).
      20)
                            (\overline{T_2C'}, \overline{T_2T}) \equiv (\overline{T_2C'}, \overline{T_2B}) + (\overline{T_2B}, \overline{T_2T}) (2\pi)
                                                                                                                                                                       (1)
                                        donc (\overline{T_2C'}, \overline{T_2B'}) = (\overline{TA}, \overline{TB}) (2\pi);
                               or on sait : (\overrightarrow{TA}, \overrightarrow{TB}) \equiv \frac{2\pi}{3} (2\pi), donc : (\overrightarrow{T_2C}, \overrightarrow{T_2B}) \equiv \frac{2\pi}{3} (2\pi)
                                               On a également : BT_2 = BT et (\overline{BT}, \overline{BT_2}) = \frac{\pi}{3} (2\pi) ;
                             Le triangle BTT<sub>2</sub> est donc équilatéral et vérifie : (\overline{T_2B}, \overline{T_2T}) = \frac{\pi}{3} (2\pi)
                             La relation (1) devient : (\overline{T_2C^*}, \overline{T_2T^*}) = \frac{2\pi}{3} + \frac{\pi}{3} (2\pi), c'est à dire : (\overline{T_2C^*}, \overline{T_2T^*}) = \pi (2\pi)
                    Le point T2 appartient à [TC'].
conclusion
                            f\left(T\right) = CT + TT_{2} + T_{2}C' \text{ ; } \left\{T_{2} \in [TC'] \text{ , donc } TT_{2} + T_{2}C' = TC' \text{ , d'où : } f\left(T\right) = CT + TC' \text{ . } \right.
        3°) a)
                                                                 T \in [CC'], donc TC + TC' = CC', d'où : f(T) = CC'.
                   Le réel CC', minorant de f, est donc atteint au moins une fois par f en T
                   Le réel CC', égal à f (T) est donc le minimum de f .
                   Soit M un point de P
        3°) b)
                                               alors MC + MC' > CC' (inégalité stricte).
                   * Si M ∉ (CC').
                                                L'inégalité M_2M + M_2C' \ge MC' est vraie pour tous les points M, M_2, C'.
                                                On a alors : MC + (M_2M + M_2C') \ge MC + MC' > CC', soit f:(M) > CC'.
                                                alors MB + MB' > BB' . Or : M<sub>1</sub>M + M<sub>1</sub>B' ≥ MB'
                   * Si M ∉ (BB').
                                                d'où : MB + (MM_1 + M_1B') \ge MB + MB' > BB', soit : f(M) > BB'
                                                alors MA + MA' > AA' . Or : M<sub>3</sub>M + M<sub>3</sub>A' ≥ MA'
                   * Si M ∉ (AA').
                                               d'où : MA + (MM_3 + M_3A') \ge MA + MA' > AA' , soit : f(M) > AA'
                   Soit \mu un point tel que f (\mu) soit minimale . Alors f (\mu) = CC' = AA' = BB'
        4º)
                   On a : ( \mu \in (CC') , sinon on aurait f (\mu) > CC' , en contradiction avec (2)
                           d'où : \mu \in (AA') \cap (BB') \cap (CC'). Le point \mu est donc le point de Torricelli T
                   Le point de Torricelli T du triangle ABC est l'unique point du plan en lequel f atteint son minimum, égal à CC'
 conclusion
```

Point de Torricelli.

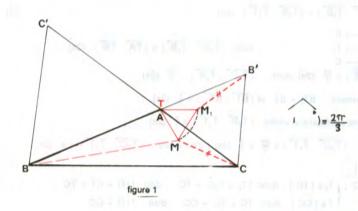
On suppose : $\alpha \in [\frac{2\pi}{3}, \pi[$

Calculer f (A) .

Démontrer : si M est un point intérieur au sens large au triangle ABC , et M distinct de A , alors on a : f (M, > f (A)

En déduire que : f atteint alors son minimum en A , et en A seulement .

(On pourra envisager d'abord : $\alpha \in \left]\frac{2\pi}{3}, \pi\right[$, puis : $\alpha = \frac{2\pi}{3}$) .



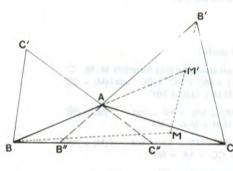


figure 2

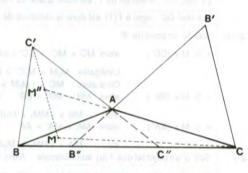


figure 3

Notions utilisées : * axiomes de séparation (voir page 34)

inégalité triangulaire

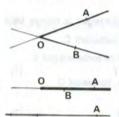
```
10)
                Supposons : \alpha \in \left[\frac{2\pi}{3}, \pi\right[
               Le point de Torricelli est alors strictement extérieur au triangle ABC, donc f (T) ne peut pas être un minimum pour f.
voir pages
                       On a: f(A) = AB + AC, donc f(A) = AB + AB' et f(A) = AC + AC'.
202 et 204
               Soit M un point intérieur (au sens large) au triangle ABC, et M distinct de A. L'hypothèse \alpha \in \left[\frac{2\pi}{3}, \pi\right[ assure que :
                       * la droite (AB') coupe (BC) en un point B" appartenant à ] BC [ .
                       * la droite (AC') coupe (BC) en un point C" appartenant à ] BC[.
                       * le secteur [BAC] est réunion des secteurs [B"AC] et [BAC"].
               * Si M appartient au secteur [B"AC] et M ≠ A , démontrons que A est intérieur (au sens large) au triangle MBB'
                                        ( le point M appartient au demi-plan fermé de frontière (AB), celui contenant C
voir figure 2
                                        le point B' appartient au demi-plan ouvert de frontière (AB), celui ne contenant pas C.
                                           Donc (MB') coupe la frontière (AB) en un point M', M'∈ [MB']
                       D'autre part : ( le point M appartient au demi-plan fermé QC, de frontière (AB'), contenant C .
                                         B' \in Q_C et M' \in [MB']; donc M' \in Q_C.
                \text{Mais } \mathsf{B} \not\in \mathsf{Q}_{\mathsf{C}} \text{ et } \mathsf{A} = (\mathsf{BM'}) \cap (\mathsf{AB'}) \text{ , donc : } \mathsf{A} \in [\mathsf{BM'}]  (2 Les relations (1) et (2) assurent que le point A est intérieur ( au sens large ) au triangle MBB' . De plus \mathsf{A} \neq \mathsf{M} .
 voir 2°) a)
                                                         AB + AB' < MB + MB', c'est à dire : f(A) < MB + MB'.
                                           Donc :
 page 204
                       Rappelons que : f(M) = MB + MM_1 + M_1B' où M_1 = r_1(M) et MM_1 + M_1B' \ge MB'.
                                                                                       On a donc: f(M) \ge MB + MB' > f(A)
                * Si M appartient au secteur [BAC"], et M ≠ A,
                        on démontre de même que la droite (MC') coupe (AC) en un point M" tel que : M"∈ [MC'], et A∈ [CM"].
voir figure 3
                Le point A est donc intérieur (au sens large) au triangle MCC' et A ≠ M.
                                   Par conséquent : AC + AC' < MC + MC' , c'est à dire : f (A) < MC + MC' .
                                   or: f(M) = MC + MM_2 + M_2C' où M_2 = r_2(M) et MM_2 + M_2C' \ge MC'.
                                                                                       On a done: f(M) \ge MC + MC' > f(A)
                Pour tout point M intérieur (au sens large) au triangle ABC, et distinct de A, on a : f(M) > f(A).
                 Le minimum de f est donc f (A), atteint seulement en A.
 conclusion
                 Supposons: \alpha = \frac{2\pi}{3} Alors A \in [BB'], donc AB + AB' = BB'.
      2°)
                         On sait que le point de Torricelli T du triangle ABC est en A .
voir figure 1
                         On a alors: f(A) = AA + AB + AC et AC = AB', donc f(A) = BB', f atteint donc son minimum en A.
 voir 3°) b)
 page 204
                Prouvons que ce minimum n'est atteint qu'en A .
                         Soit M un point, autre que A, intérieur (au sens large) au triangle ABC.
                         Soit M_1 = r_1(M). On a : f(M) = BM + MM_1 + M_1B' (voir 3°) page 204)
                         (\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AM}) admet alors une mesure \theta vérifiant : 0 \le \theta \le \frac{2\pi}{3}.
                         (\overline{AB}^{+}, \overline{AM_{1}^{+}}) \equiv (\overline{AB}^{+}, \overline{AM_{1}^{+}}) + (\overline{AM_{1}^{+}}, \overline{AM_{1}^{+}}) (2\pi). Une mesure de (\overline{AB}^{+}, \overline{AM_{1}^{+}}) est donc \theta + \frac{\pi}{3}.
                         * Si 0 \le \theta < \frac{2\pi}{3}, alors \frac{\pi}{3} \le \theta + \frac{\pi}{3} < \pi, donc M_1 \notin (BB'). D'où l'inégalité stricte : BM_1 + M_1B' > BB'
                                              or BM + MM_1 \ge BM_1, d'où : (BM + MM_1) + M_1B' \ge BM_1 + M_1B' > BB'.
                                              alors M ∉ (BB') . On a l'inégalité stricte : BM + MB' > BB'
                         * Si \theta = \frac{2\pi}{3}.
                                              or MM_1 + M_1B' \ge MB', d'où : (BM + (MM_1 + M_1B') \ge BM + MB' > BB'.
                 Pour tout point M intérieur, au sens large, au triangle ABC et M ≠ A, on a : f(M) > BB', c'est à dire f(M) > f(A).
                         Or le minimum de f ne peut être atteint qu'en un point intérieur (au sens large) au triangle ABC, donc :
                  le minimum de f est f (A) . Il n'est atteint qu'en A, qui est alors le point de Torricelli du triangle ABC
 conclusion
```

209

Bissectrices.

Angle [AOB] et bissectrice de [AOB]

1°) Notation [AOB]



Soit [OA) et [OB) deux demi-droites de même origine O

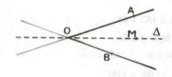
- Si les droites (OA) et (OB) sont sécantes en O, [ÂOB] désigne PA ∩ PB où :
 PA est le demi-plan fermé de frontière (OB), celui contenant A.
 PB est le demi-plan fermé de frontière (OA), celui contenant B.
- Si [OA) = [OB), [AOB] désigne [OA)
- Si [OA) et [OB) sont deux demi-droites opposées,
 [AOB] désigne l'un quelconque des demi-plans fermés de frontière (AB)

La notation ÂOB désigne le réel appartenant à [0, π], mesure en radians de [ÂOB].

Les demi-droites [OA) et [OB) sont dites les côtés du secteur angulaire [ÂOB], ou de l'angle [ÂOB].

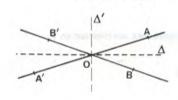
On appelle bissectrice de $[\widehat{AOB}]$ l'unique droite Δ telle que la symétrie orthogonale S_{Δ} échange les demi-droites [OA) et [OB).

La droite Δ est aussi appelée la bissectrice de la paire de demi-droites { [OA), [OB)}



* Un point M du plan appartient à Δ - {O} si, et seulement si il vérifie : $\widehat{AOM} = \widehat{BOM}$

3°) Soit A' = $S_O(A)$ et B' = $S_O(B)$.



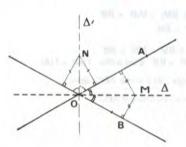
- a) la bissectrice de [A'OB'] est égale à la bissectrice de [AOB]
- b) la droite Δ' perpendiculaire en O à Δ est bissectrice de [BOA'] et bissectrice de [AOB'].

la droite Δ' est dite la bissectrice extérieure de [AOB]

Il Bissectrices d'une paire de droites sécantes .

Soit (OA) et (OB) deux droites sécantes en O .

Soit Δ la bissectrice de [AOB] et Δ la bissectrice extérieure de [AOB].



- a) les symétries orthogonales S_Δ et $S_{\Delta'}$ sont les seules symétries orthogonales qui échangent les droites (OA) et (OB) .
 - Les droites Δ et Δ' , qui sont perpendiculaires, sont dites les bissectrices de la paire de droites $\{(OA), (OB)\}$.
- b) Si le plan contenant O , A , B est orienté , les bissectrices de la paire $\{\ (OA)\ ,\ (OB)\ \}$ sont les seules droites δ contenant O et vérifiant la relation : $(OA\ ,\delta)\equiv (\overline{\delta}\ ,OB)$ (π)
- c) $\Delta \cup \Delta'$ est l'ensemble des points du plan équidistants des droites (OA) et (OB) .

NOTES

COLLECTION

FORMATION DES ENSEIGNANTS ET FORMATION CONTINUE

Bertin Calcul par l'informatique

Bouvier La mystification mathématique

Carraga Théorie des corps. La règle et le compas

Elbaz Interactions fondamentales et structure de la matière

Faisant L'equation diophantienne du second degré

Sénéchal Géométrie classique et mathématiques modernes

Sénéchal Groupes et géométrie

Sortais La géometrie du triangle

Sortais Géométrie de l'espace et du plen

Tisseron Géométries affine, projective et euclidianne

Viennot Le raisonnement spontané en dynamique élémentaire

Ziglon Vers les structures

RATION

COLLECTION

FORMATION DES ENSEIGNANTS ET FORMATION CONTINUE

Bertin Calcul par l'informatique

Bouvier La mystification mathématique

Carrega Théorie des corps. La règle et le compas

Elbaz Interactions fondamentales et structure de la matière

Faisant L'équation diophantienne du second degré

Sénéchal Géométrie classique et mathématiques modernes

Sénéchal Groupes et géométrie

Sortais La géométrie du triangle

Sortais Géométrie de l'espace et du plan

Tisseron Géométries affine, projective et euclidienne

Viennot Le raisonnement spontané en dynamique élémentaire

Ziglon Vers les structures

Imprimé en Belgique, Imprimerie Campin Dépôt légal : janvier 1997 Numéro d'édition : 1429 b HERMANN, ÉDITEURS DES SCIENCES ET DES ARTS Imprind on Bolgique Imprimeric Camplin

(North Rept Heat suncion 1997)

North Reddinn 14439 6

NERMANN, EDITEURS DES SCIENCES ET DES ARTS



Cet ouvrage s'adresse essentiellement aux élèves des classes de seconde, première S et terminale C, ainsi qu'à leurs professeurs. Le lecteur y trouvera une succession d'exercices avec solutions, lui permettant d'explorer les richesses de cette figure fondamentale en géométrie plane qu'est le triangle.

Les solutions proposées utilisent uniquement les outils mis à leur disposition depuis la seconde jusqu'à la terminale C: théorème de Thalès, projections, homothéties, symétries et rotations, barycentre, produit scalaire, angles inscrits. Une rubrique rappelant les notions utilisées accompagne chaque énoncé.

Afin de rendre la recherche facile et attrayante, une attention particulière a été accordée à la présentation des figures. Celles-ci sont en effet le support visuel essentiel de la géométrie déductive qui est développée dans cet ouvrage.

Les exercices proposés sont regroupés par thèmes, chacun pouvant ainsi approfondir l'étude selon son niveau et sa curiosité. Grâce à leur enchaînement, les professeurs pourront facilement élaborer des problèmes de géométrie riches et captivants.

L'objectif de cet ouvrage est de familiariser le lecteur avec les outils élémentaires de la géométrie déductive et de lui faire découvrir les propriétés les plus classiques du triangle. En progressant dans sa lecture, il pourra savourer la recherche d'autres propriétés moins connues mais tout aussi fascinantes. Les enseignants du second cycle des lycées y puiseront matière à étayer et à enrichir leur enseignement.

ISBN 27056 1429 4

