

Cadre:  $\mathcal{E}$  est un espace affine réel de dimension  $n < \infty$ .

## I BARYCENTRES

### 1 Définitions & Premières propriétés ([MER], 1.5.1)

Déf 1: Système de points pondérés et fonction de Leibniz.

Un système de points pondérés  $A_1(x_1), \dots, A_n(x_n)$  est la donnée de  $n$  points  $A_1, \dots, A_n$  de  $\mathcal{E}$  et de  $n$  réels  $x_1, \dots, x_n$ .

À ce système, on associe la fonction de Leibniz  $f(M) = \sum_{i=1}^n x_i M A_i$ .

Rq 2: Pour tout  $M \in \mathcal{E}$ ,  $f(M) = \left( \sum_{i=1}^n x_i \right) M \vec{O} + f(O)$ .

- \* Si  $\sum_{i=1}^n x_i = 0$ , alors  $f$  est constante.
- \* Si  $\sum_{i=1}^n x_i \neq 0$ , alors  $f$  est bijective.

Déf 3: Barycentre

Le barycentre de  $A_1(x_1), \dots, A_n(x_n)$  où  $\sum_{i=1}^n x_i \neq 0$  est l'unique point  $G$  vérifiant  $\sum_{i=1}^n x_i \vec{G} A_i = \vec{O}$ , où, de façon équivalente,  $\vec{O} G = \frac{1}{\sum_{i=1}^n x_i} \sum_{i=1}^n x_i \vec{O} A_i$ ,

où  $O$  est un point quelconque de  $\mathcal{E}$ .

Prop 4: Propriétés de la barycentration.

Soit  $G$  le barycentre de  $A_1(x_1), \dots, A_n(x_n)$ .

1) Homogénéité:  $\forall \lambda \in \mathbb{R}^*$ ,  $G$  est barycentre de  $A_1(\lambda x_1), \dots, A_n(\lambda x_n)$ .

2) Commutativité:  $\forall i \in \{1, n\}$ ,  $G$  est barycentre de  $A_{i+1}(x_{i+1}), \dots, A_{i+1}(x_{i+1})$ .

3) Associativité: Soit  $J \subseteq \{1, n\}$ ,  $s = \sum_{i \in J} x_i$ ; on suppose  $s \neq 0$ .

Alors  $G$  est barycentre de  $\{A_i(x_i)\}_{i \in J}, g(s)$ , où  $g$  barycentre de  $\{A_i(x_i)\}_{i \in J}$ .

Déf 5: Isobarycentre

L'isobarycentre de  $n$  points  $A_1, \dots, A_n$  de  $\mathcal{E}$  est le barycentre du système pondéré  $A_1(\frac{1}{n}), \dots, A_n(\frac{1}{n})$ .

App 6:

\* les trois médianes d'un triangle concourent en un point  $G$  situé au tiers de chacune d'elles.

\* L'isobarycentre des sommets d'un parallélogramme est le milieu des diagonales et appartient aux droites, passant par les milieux de deux côtés, opposés.

\* L'isobarycentre des sommets d'un tétraèdre est situé aux 3/4 de la base de chaque des segments d'extrémité un sommet et le centre de gravité de la base opposée, et coïncide avec le milieu des segments d'extrémité les milieux de 2 arêtes opposées.

## BARYCENTRES DANS UN ESPACE AFFINE RÉEL DE DIMENSION FINIE, CONVEXITÉ. APPLICATIONS.

### 2 Lien entre sous-espaces affines et barycentration ([MER], 1.5.2)

#### Thm 7:

Le sous-espace affine engendré par une partie non-vide  $\mathcal{A}$  de  $\mathcal{E}$  est égal à l'ensemble des barycentres des points de  $\mathcal{A}$ .

Ex 8:

• Pour 2 points distincts  $A$  et  $B$ , on obtient la droite  $(AB)$ .

• Pour 3 points non-alignés  $A, B$  et  $C$ , on obtient le plan  $(ABC)$ .

Thm 9:

Sat  $\mathcal{F}$  une partie non-vide de  $\mathcal{E}$ .

$\Leftrightarrow \mathcal{F}$  est stable par barycentration

$\Leftrightarrow \mathcal{F}$  est stable par barycentration de deux points quelconques.

### 3 Systèmes affinement libres ([MER], 1.5.3)

Thm 10:

Soit  $A_0, A_1, \dots, A_k \in \mathcal{E}$ . On a les équivalences:

$\forall j \in \{0, k\}$ , la famille  $(A_i \vec{A}_j)_{i \neq j}$  est libre

$\Leftrightarrow \forall j \in \{0, k\}$ ,  $A_j$  n'est pas dans le sous-espace affine engendré par les  $(A_i)_{i \neq j}$

$\Leftrightarrow \exists j \in \{0, k\}$ , la famille  $(A_i \vec{A}_j)_{i \neq j}$  est libre.

Déf 11:

Une famille de points  $(A_0, \dots, A_k)$  est dite affinement libre si elle vérifie une des conditions du théorème précédent.

### 4 Repérage ([MER], 1.6.2)

Déf 12: Repère affine

Un repère affine (ou une base affine) de  $\mathcal{E}$  est un  $(n+1)$ -uplet  $(A_0, \dots, A_n)$  de points affinement libres.

Rq 13: Cela signifie que  $(A_0, \dots, A_n)$  est un repère affine si et seulement si la famille  $(A_i \vec{A}_0)_{i \neq 0}$  est une base de l'espace vectoriel associé.

Déf 14: Coordonnées barycentriques

Soit  $\mathcal{R} = (A_0, \dots, A_n)$  un repère affine de  $\mathcal{E}$ ,  $M \in \mathcal{E}$ .  
On appelle système de coordonnées barycentriques de  $M$  dans  $\mathcal{R}$  tout  $n$ -uplet  $(x_0, \dots, x_n)$  tel que  $M$  soit le barycentre de  $A_0(x_0), \dots, A_n(x_n)$ .

Le système est dit normalisé si  $\sum_{i=0}^n x_i = 1$ .

Thm 15:

Deux systèmes de coordonnées barycentriques d'un même point sont proportionnels.

Le système de coordonnées barycentriques normalisé d'un point est unique.

C-Ex 16: Il faut que  $R$  soit un repère affine!

Si  $A_0$  est le milieu de  $[A_1 A_2]$ ,  
Alors  $A_0$  est le barycentre de  $A_0(1)$ ,  $A_1(0)$  et  $A_2(0)$ , mais aussi de

$A_0(0)$ ,  $A_1(1)$  et  $A_2(1)$ .

Partant,  $(A_0, 0)$  et  $(0, 1, 1)$  ne sont pas proportionnels.

5 Interprétation en termes d'aires. ([TRU], p. 47)

Dans cette sous-section, soit  $ABC$  un triangle non-plat.  
Soit  $M$  un point du plan  $(ABC)$ , n'appartenant pas à  $(AB)$ ,  $(BC)$  ou  $(CA)$ .

Def 17: Aire algébrique.

On définit l'aire algébrique du triangle  $MBC$  comme étant son aire géométrique affectée du signe (+) s'il a même orientation

que le triangle  $ABC$  et du signe (-) sinon.

On définit de même l'aire algébrique de  $MAB$  et  $MCA$ .  
(cf Annexe.)

Prop 18:

Dans le repère  $(A, B, C)$ , les aires algébriques des triangles  $MBC$ ,  $MCA$  et  $MAB$  forment un système de coordonnées barycentriques de  $M$ .

App 19:

\* le centre du cercle inscrit dans  $ABC$  est le barycentre des points pondérés  $A(BC)$ ,  $B(AC)$  et  $C(AB)$ .  
\* le centre du cercle circonscrit à  $ABC$  est le barycentre des points pondérés  $A(\sin 2A)$ ,  $B(\sin 2B)$  et  $C(\sin 2C)$ .

6 Applications des barycentres

Def 20: Application affine ([MER], p. 45)

Soient  $E$  et  $F$  deux espaces affines réels, associés aux espaces vectoriels  $\mathcal{E}$  et  $\mathcal{F}$ .

On dit que  $f: \mathcal{E} \rightarrow \mathcal{F}$  est une application affine  
 $\Leftrightarrow$  il existe  $\ell: E \rightarrow F$  linéaire et telle que:

$$\forall M, N \in \mathcal{E}, \quad f(\overrightarrow{MN}) = \ell(\overrightarrow{MN}).$$

Thm 21: ([MER], p. 47)

Une application est affine  $\Leftrightarrow$  elle conserve le barycentre.

Thm 22: Méneïlaus ([TRU], p. 52)

On considère un triangle  $ABC$  et trois points  $A'$ ,  $B'$  et  $C'$  situés respectivement sur les droites  $(BC)$ ,  $(AC)$  et  $(AB)$ , tous distincts des sommets.

Les points  $A'$ ,  $B'$  et  $C'$  sont alignés  $\Leftrightarrow \frac{\overline{AA'}}{\overline{AC}} \cdot \frac{\overline{BB'}}{\overline{BA}} \cdot \frac{\overline{CC'}}{\overline{CB}} = 1$ .

Thm 23: Céva ([TRU], p. 51).

On considère un triangle  $ABC$  et trois points  $A'$ ,  $B'$  et  $C'$  situés respectivement sur les droites  $(BC)$ ,  $(AC)$  et  $(AB)$ , tous distincts des sommets.

Les droites  $(AA')$ ,  $(BB')$  et  $(CC')$  sont concourantes ou parallèles  $\Leftrightarrow \frac{\overline{AA'}}{\overline{AC}} \cdot \frac{\overline{BB'}}{\overline{BC}} \cdot \frac{\overline{CC'}}{\overline{CA}} = -1$ .

## II CONVEXITÉ

1 Définitions et exemples ([TAU], 4.2)

Def 24:

Soient  $(A_i)_{i \in I}$  une famille de points de  $\mathcal{E}$  et  $B \in \mathcal{E}$ .  
 $B$  est combinaison convexe de  $(A_i)_{i \in I}$

$\Leftrightarrow$  il existe  $(t_i)_{i \in I}$  presque nulle, avec  $\sum_{i \in I} t_i = 1$  et  $B = \sum_{i \in I} t_i A_i$ .

$\mathcal{C} = \mathcal{E}$  est étalée en  $M \in \mathcal{E} \Leftrightarrow \forall t \in \mathcal{C}, [MN] = ct$ .  
 $\mathcal{C}$  est convexe  $\Leftrightarrow \mathcal{C}$  est étoilée en chacun de ses points.

Ex 26:

\* les convexes du  $\mathbb{R}$  sont les intervalles.

\* les sous-espaces et les huites de  $\mathcal{E}$  sont convexes.

\* toute intersection de convexes est convexe.

\* l'image directe et l'image réciproque d'un convexe par une application affine sont convexes. ([MER], p. 48) [ $\rightarrow$  App du Thm 21]

\* l'adhérence d'un convexe est convexe (continuite de  $(M, N) \mapsto (f(M), f(N))$ )

\* si  $A$  et  $B$  sont convexes, alors  $A + B$  est convexe.

2 Enveloppe convexe ([TAU], 4.3)

Def 27:

L'enveloppe convexe d'une partie  $\mathcal{A}$  de  $\mathcal{E}$ , notée  $Cv(\mathcal{A})$ , est l'intersection des convexes contenant  $\mathcal{A}$ . C'est le plus petit convexe contenant  $\mathcal{A}$ .

### Thm 28. Lucas

Soit  $P \in \mathbb{C}[\mathbf{x}]$ .

Toute racine de  $P$  appartient à l'enveloppe convexe des racines de  $P$ .

Prop 29:

Soit  $\mathcal{A} \subseteq \mathbb{E}$ .

1)  $C_V(\mathcal{A})$  est l'ensemble des combinaisons convexes d'éléments de  $\mathcal{A}$ .

2) L'intersection des convexes fermés contenant  $\mathcal{A}$  est  $\overline{C_V(\mathcal{A})}$ .

3) Si  $\mathcal{A}$  est convexe et compact, on a:  $\mathcal{A} = C_V(\mathcal{A})$

4) Si  $\mathcal{A}$  est ouvert, alors  $C_V(\mathcal{A})$  l'est aussi.

Ex 30:  $\mathcal{A} = \{(0,0)\} \cup (\mathbb{R}^{+})^2 \cup \{(x,y) \in (\mathbb{R}^{+})^2 \mid xy=1\}$  est fermé, mais  $C_V(\mathcal{A}) = \{(0,0)\} \cup (\mathbb{R}^{+})^2$  ne l'est pas.

Thm 31: Carathéodory

Soit  $\mathcal{A} \subseteq \mathbb{E}$ . Tout élément de  $C_V(\mathcal{A})$  s'écrit comme combinaison convexe de  $n$  points de  $\mathcal{A}$ , avec  $n \leq 1 + \dim \mathbb{E}$ .

Cor 32:

Soit  $\mathcal{A} \subseteq \mathbb{E}$ ,  $\mathcal{A} \neq \emptyset$ .

1) Si  $\mathcal{A}$  est compact,  $C_V(\mathcal{A})$  aussi.

2) Si  $\mathcal{A}$  est borné,  $C_V(\mathcal{A})$  aussi et  $S(\mathcal{A}) = S(C_V(\mathcal{A}))$ .

(On note  $S(\mathcal{A}) = \sup \{\min_{M, N \in \mathcal{A}} \|M - N\|\}$ )

3 Points extrémaux ([Tau], 4.8)

Déf 33:

Soit  $\mathcal{A}$  un convexe de  $\mathbb{E}$ ,  $M \in \mathcal{A}$ .

$M$  est extérieur  $\Leftrightarrow \forall P, Q \in \mathcal{A}, \forall t \in [0,1], (M = tP + (1-t)Q \Rightarrow M \neq P \text{ ou } M \neq Q)$ .

L'ensemble des points extrémaux de  $\mathcal{A}$  est noté  $\text{Ext}(\mathcal{A})$ .

Ex 34: On a:  $\text{Ext}(\overline{\mathcal{B}(0,1)}) = \{(0,1)\}$ .

Prop 35:

Soit  $\mathcal{A}$  un convexe de  $\mathbb{E}$  et  $M \in \mathcal{A}$ . On a les équivalences entre:

1)  $M \in \text{Ext}(\mathcal{A})$

2)  $\mathcal{A} \setminus \{M\}$  est convexe.

3) Si  $\mathcal{A}$  est combinaison convexe d'éléments de  $\mathcal{A}$ , alors il est égal à un de ses éléments.

Thm 36: Krein-Milman.

Pour tout convexe compact non-vide  $\mathcal{A}$  de  $\mathbb{E}$ ,

On a:  $\mathcal{A} = C_V(\text{Ext}(\mathcal{A}))$ .

### 4 Applications de la convexité ([Tau], 4.6)

Thm 37: Hahn-Banach

Soit  $\mathcal{A}$  un ouvert convexe non-vide et  $\mathcal{L}$  un sous-espace de  $\mathbb{E}$ , tels que  $\mathcal{A} \cap \mathcal{L} = \emptyset$ .

Il existe un hyperplan  $\mathcal{H}$  de  $\mathbb{E}$  vérifiant  $\mathcal{L} \subseteq \mathcal{H}$  et  $\mathcal{A} \cap \mathcal{H} = \emptyset$ .

C-Ex 38: Si  $\mathbb{E} = \mathbb{R}^2$ ,  $\mathcal{L} = \{(2,0)\}$  et  $\mathcal{A} = (\mathbb{R} \times \mathbb{R}^{+}) \cup (0,1) \times \{0\}$ .  
(en effet,  $\mathcal{A}$  n'est pas ouvert.)

Déf 39:

Soient  $\mathcal{A}, \mathcal{B} \subseteq \mathbb{E}$  et  $\mathcal{H}$  un hyperplan de  $\mathbb{E}$ .

1)  $\mathcal{H}$  sépare  $\mathcal{A}$  et  $\mathcal{B} \Leftrightarrow \mathcal{A}$  est contenu dans l'un et  $\mathcal{B}$  est contenu dans l'autre des demi-espaces fermés déterminés par  $\mathcal{H}$ .

2)  $\mathcal{H}$  sépare strictement  $\mathcal{A}$  et  $\mathcal{B} \Leftrightarrow \mathcal{A}$  est contenu dans l'un et  $\mathcal{B}$  est contenu dans l'autre des demi-espaces ouverts déterminés par  $\mathcal{H}$ .

Thm 40:

Soient  $\mathcal{A}, \mathcal{B}$  des convexes non-vides et disjoints de  $\mathbb{E}$ .

1) Si  $\mathcal{A}$  est ouvert, il existe un hyperplan séparant  $\mathcal{A}$  et  $\mathcal{B}$ .

2) Si  $\mathcal{A}$  et  $\mathcal{B}$  sont ouverts,

Alors il existe un hyperplan qui les sépare strictement.

3) Si  $\mathcal{A}$  et  $\mathcal{B}$  sont fermés, il existe un hyperplan qui les sépare.

4) Si  $\mathcal{A}$  est compact et  $\mathcal{B}$  fermé,

Alors il existe un hyperplan qui les sépare strictement.

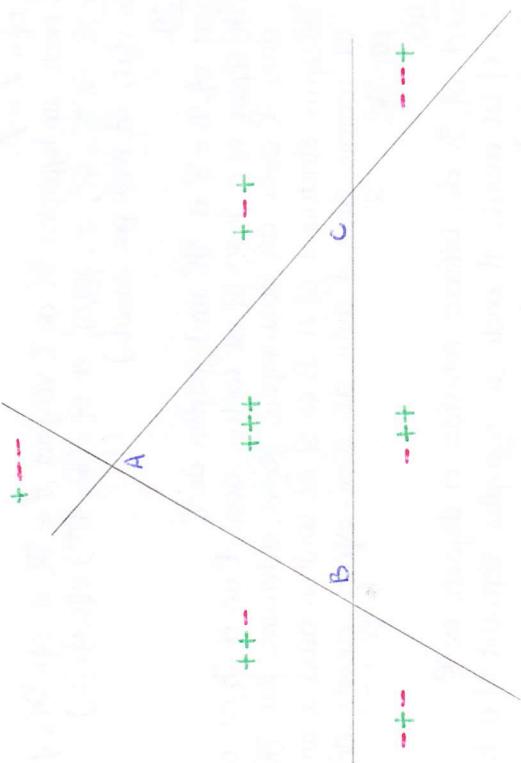
Ajouter le développement no 2

Sous-groupes compacts de  $O_n(\mathbb{R})$   
( $\rightarrow$  cf Alessandrini)

Éventuellement, théorème de Helly  
( $\rightarrow$  cf Tannell).

### Annexe:

Signes des aires algébriques des triangles MBC (à gauche), MCA (au milieu), MAB (à droite):



### Références:

- [MER]: D.-J. Mercier, Cours de géométrie (2<sup>e</sup> édition), EPU, 2005.
- [TRU]: B. Truffaut, Géométrie élémentaire, Ellipses, 2001
- [TAU]: P. Tauvel, Géométrie (2<sup>e</sup> édition), Dunod, 2005