

A. Lochmann

O jednoduché polární vlastnosti kuželosečky

Časopis pro pěstování matematiky a fysiky, Vol. 50 (1921), No. 2-3, 196--199

Persistent URL: <http://dml.cz/dmlcz/109181>

## Terms of use:

© Union of Czech Mathematicians and Physicists, 1921

Institute of Mathematics of the Academy of Sciences of the Czech Republic provides access to digitized documents strictly for personal use. Each copy of any part of this document must contain these *Terms of use*.



This paper has been digitized, optimized for electronic delivery and stamped with digital signature within the project *DML-CZ: The Czech Digital Mathematics Library* <http://project.dml.cz>

poněvadž řídicí přímku známe aneb možno použití věty [Brianchonovy. Tak můžeme rýsovat osy ellipsy, dány-li jsou dva sdružené průměry. Délku os omezíme způsobem shora uvedeným.

Zvláštní případ Steinerovy paraboly jest ten, jest-li že bod  $B$  nekonečně blízko se přiblíží k bodu  $A$ ; pak spojnice  $AB$  přejde v tečnu. Parabola jest pak stanovena čtyřmi tečnami, t. j. tečnou, normálou a osami kuželosečky. Dotyčný bod tečny na normále  $n_a$  jakožto tečné paraboly jest mezní bod, jemuž se blíží průsečík normály  $n_a$  a normály k této nekonečně blízké; jest tedy středem křivosti kuželosečky pro bod  $A$ . Lze tedy dle předchozího buď užitím řídicí přímky aneb větou Brianchovou snadno narysovat střed křivosti kuželosečky v daném jejím bodě.

## O jednoduché polární vlastnosti kuželosečky.

A. Lochmann.

Kuželosečka je určena pěti podmínkami. Je-li dán pól a polára jemu příslušná, jsou tím dány dvě podmínky; proto tři póly s polárami by dávaly šest podmínek, čímž by kuželosečka byla pře určena. Z toho plyne, že poláry tří bodů a tři body musí býti vázány nějakým vztahem. Skutečně je tomu tak, jak v dalším je ukázáno.

Buďtež dány tři libovolné póly  $P_1 (x_1, y_1)$ ,  $P_2 (x_2, y_2)$ ,  $P_3 (x_3, y_3)$  kuželosečky a  $p_1, p_2, p_3$  buďtež příslušné jich poláry.

Označme spojnicí pólu  $P_1 (P_2$  resp.  $P_3)$  s průsečíkem polár  $p_2 p_3 (p_3 p_1$  resp.  $p_1 p_2)$   $m_1 (m_2$  resp.  $m_3)$  a obdobně průsečík poláry  $p_1 (p_2$  resp.  $p_3)$  se spojnicí pólů  $P_2 P_3 (P_3 P_1$  resp.  $P_1 P_2)$   $M_1 (M_2$  resp.  $M_3)$ .

Platí pak věty:

- I. *Přímky  $m_1, m_2, m_3$  jdou jedním bodem  $L$ .*
- II. *Body  $M_1, M_2, M_3$  leží na jediné přímce  $l$ .*

*Důkaz:*

I. Rovnice kuželosečky buď dána ve tvaru vrcholovém:

$$K \equiv y^2 = 2px + qx^2.$$

Rovnice polár  $p_1, p_2, p_3$  odvodíme z rovnice tečny dané kuželosečky pro dotyčný bod  $T (\xi, \eta)$ .

Pišme rovnici kuželosečky ve tvaru

$$K \equiv q \left( x + \frac{p}{q} \right)^2 - y^2 = \frac{p^2}{q}.$$

Pak zní její rovnice tečny  $t$  pro dotyčný bod  $T (\xi, \eta)$ :

$$t \equiv q \left( x + \frac{p}{q} \right) \left( \xi + \frac{p}{q} \right) - y\eta = \frac{p^2}{q}$$

aneb v jiné úpravě:

$$t \equiv x(p + q\xi) - y\eta + p\xi = 0.$$

Dosadíme-li za  $\xi, \eta$  souřadnice pólů  $P_1, P_2, P_3$ , obdržíme rovnice příslušných polár:

$$p_1 \equiv x(p + qx_1) - yy_1 + px_1 = 0$$

$$p_2 \equiv x(p + qx_2) - yy_2 + px_2 = 0$$

$$p_3 \equiv x(p + qx_3) - yy_3 + px_3 = 0.$$

Rovnice přímky  $m_1$  jdoucí průsečíkem polár  $p_2, p_3$  bude mít tvar

$$m_1 \equiv p_2 - \lambda p_3 = 0,$$

Přímka  $m_1$  prochází však též pólem  $P_1 (x_1, y_1)$ . Dosadíme-li proto do rovnice přímky  $m_1$  za plynulé souřadnice  $x, y$  souřadnice pólu  $P_1 (x_1, y_1)$ , obdržíme rovnici, z níž vypočteme neurčitý koeficient  $\lambda$ :

$$\lambda = \frac{x_1(p + qx_2) - y_1y_2 + px_2}{x_1(p + qx_3) - y_1y_3 + px_3}.$$

Vložením  $\lambda$  do rovnice přímky  $m_1$  dostaneme posléze rovnici přímky  $m_1$ , a zcela obdobně i rovnice přímek  $m_2, m_3$ :

$$m_1 \equiv a_1x + b_1y + c_1 = 0$$

$$m_2 \equiv a_2x + b_2y + c_2 = 0$$

$$m_3 \equiv a_3x + b_3y + c_3 = 0,$$

při čemž jest:

$$a_1 = p^2(x_3 - x_2) - py_1(y_3 - y_2) + qy_1(y_2x_3 - x_2y_3)$$

$$b_1 = -[px_1(y_2 - y_3) + p(x_3y_2 - x_2y_3) + qx_1(y_2x_3 - x_2y_3)]$$

$$c_1 = p[px_1(x_2 - x_3) + y_1(y_2x_3 - x_2y_3)].$$

Cyklickou záměnou obdržíme snadno:

$$\begin{aligned} a_2 &= p^2(x_1 - x_3) - py_2(y_1 - y_3) + qy_2(y_3x_1 - x_3y_1) \\ b_2 &= -[px_2(y_3 - y_1) + p(x_1y_3 - x_3y_1) + qx_2(y_3x_1 - x_3y_1)] \\ c_2 &= p[px_2(x_3 - x_1) + y_2(y_3x_1 - x_3y_1)], \end{aligned}$$

podobně:

$$\begin{aligned} a_3 &= p^2(x_2 - x_1) - py_3(y_2 - y_1) + qy_3(y_1x_2 - x_1y_2) \\ b_3 &= -[px_3(y_1 - y_2) + p(x_2y_1 - x_1y_2) + qx_3(y_1x_2 - x_1y_2)] \\ c_3 &= p[px_3(x_1 - x_2) + y_3(y_1x_2 - x_1y_2)]. \end{aligned}$$

Ježto

$$\begin{aligned} a_1 + a_2 + a_3 &= 0 \\ b_1 + b_2 + b_3 &= 0 \\ c_1 + c_2 + c_3 &= 0, \end{aligned}$$

je též

$$\begin{aligned} m_1 + m_2 + m_3 &\equiv (a_1 + a_2 + a_3) \cdot x + (b_1 + b_2 + b_3) \cdot y + \\ &+ (c_1 + c_2 + c_3) \equiv x \cdot 0 + y \cdot 0 + 0 \end{aligned}$$

čili

$$m_1 + m_2 + m_3 \equiv 0.$$

Proto, jak bylo dokázati, procházejí přímkou jedním bodem  $L$ .

## II. Řešením rovnic

$$p_1 \equiv x(p + qx_1) - yy_1 + px_1 = 0$$

$$\overline{P_2 P_3} \equiv y - y_2 = \frac{y_2 - y_3}{x_2 - x_3} (x - x_2) = 0$$

vypočteme souřadnice bodu  $M_1$  ( $\xi_1$ ,  $\eta_1$ ) a zcela obdobně i souřadnice bodů  $M_2$  ( $\xi_2$ ,  $\eta_2$ ),  $M_3$  ( $\xi_3$ ,  $\eta_3$ ):

$$\xi_1 = \frac{a_1}{c_1}, \quad \eta_1 = \frac{b_1}{c_1},$$

$$\xi_2 = \frac{a_2}{c_2}, \quad \eta_2 = \frac{b_2}{c_2},$$

$$\xi_3 = \frac{a_3}{c_3}, \quad \eta_3 = \frac{b_3}{c_3},$$

při čemž jest:

$$\begin{aligned} a_1 &= -y_1y_2x_3 + y_1y_3x_2 - px_1(x_2 - x_3) \\ b_1 &= -px_1(y_2 - y_3) - (x_3y_2 - x_2y_3)(p + qx_1) \\ c_1 &= -y_1(y_2 - y_3) + (p + qx_1)(x_2 - x_3); \end{aligned}$$

cyklickou záměnou pak

$$a_2 = -y_2 y_3 x_1 + y_2 y_1 x_3 - p x_2 (x_3 - x_1)$$

$$b_2 = -p x_2 (y_3 - y_1) - (x_1 y_3 - x_3 y_1) (p + q x_2)$$

$$c_2 = -y_2 (y_3 - y_1) + (p + q x_2) (x_3 - x_1)$$

a dále

$$a_3 = -y_3 y_1 x_2 + y_3 y_2 x_1 - p x_3 (x_1 - x_2)$$

$$b_3 = -p x_3 (y_1 - y_2) - (x_2 y_1 - x_1 y_2) (p + q x_3)$$

$$c_3 = -y_3 (y_1 - y_2) + (p + q x_3) (x_1 - x_2).$$

Počítejme dvojnásobnou plochu  $2\Delta$  trojúhelníku  $M_1 M_2 M_3$ ; to můžeme učiniti buď podle známého vzorce (což ponechávám čtenáři) nebo jednodušeji užitím determinantu. Je totiž

$$2\Delta = D = \begin{vmatrix} a_1 & b_1 & 1 \\ c_1 & c_1 & 1 \\ a_2 & b_2 & 1 \\ c_2 & c_2 & 1 \\ a_3 & b_3 & 1 \\ c_3 & c_3 & 1 \end{vmatrix}.$$

Determinantu  $D$  lze dáti postupně tvary

$$D = \frac{1}{c_1 c_2 c_3} \begin{vmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix},$$

dále

$$D = \frac{1}{c_1 c_2 c_3} \begin{vmatrix} a_1 + a_2 + a_3 & b_1 + b_2 + b_3 & c_1 + c_2 + c_3 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix}$$

a konečně

$$D = \frac{1}{c_1 c_2 c_3} \begin{vmatrix} 0 & 0 & 0 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ a_3 & b_3 & c_3 \end{vmatrix},$$

t. j.

$$D = \frac{1}{c_1 c_2 c_3} \cdot 0 = 0,$$

ježto — jak snadno se přesvědčíme — platí rovnice

$$a_1 + a_2 + a_3 = 0$$

$$b_1 + b_2 + b_3 = 0$$

$$c_1 + c_2 + c_3 = 0.$$

Ježto plocha  $\Delta M_1 M_2 M_3$  rovná se nule, leží body  $M_1, M_2, M_3$  na jedné přímce  $l$ , jak bylo dokázati.