

```
1 restart;maple_mode(1);cas_setup(0,0,0,1,0,1e-10,10,[1,50,0,25],0,0,0); #radians,pas de cmplx, pas de Sqrt
```

Warning: some commands like subs might change arguments order

2 -----Exercice-----

```
3 L:=[];d:=2;purge(x);
```

```
4 for i from 0 to d do for j from 0 to d-i do L:=op(L),x[1]^i*x[2]^j od; od;
```

5 On prend une liste de 5 points entiers, dont (1,1), et on cherche la conique passant par ces points.

```
6 M:=[[1,1],[-3,2],[2,2],[1,5],[-6,3],[x,y]];
```

| | |
|----|---|
| 1 | 1 |
| -3 | 2 |
| 2 | 2 |
| 1 | 5 |
| -6 | 3 |
| x | y |

```
7 f1:=unapply(L,x);
```

```
proc(x)
[1,x[2],(x[2])^2,x[1],x[1]*x[2],(x[1])^2];
end;
```

```
8 P:=det(matrix([seq(f1(M[i]),i=1..6)]));
```

$$560 \cdot y^2 + 1360 \cdot y \cdot x + (-4720) \cdot y + 420 \cdot x^2 + (-2300) \cdot x + 4680$$

```
9 D2:=unapply(diff(P,y),x,y);
```

$$(x, y) \rightarrow 560 \cdot 2 \cdot y + 1360 \cdot x - 4720$$

```
10 D1:=unapply(diff(P,x),x,y);
```

$$(x, y) \rightarrow 1360 \cdot y + 420 \cdot 2 \cdot x - 2300$$

```
11 v:=[-D2(1,1),D1(1,1)];
```

$$[2240 \quad -100]$$

12 On rajoute un point sur la tangente dependant de t, et 2 autre point au hazard. On s'assurera que la situation est assez generale, par exemple, pas 4 points alignes. Le determinant trouve est divisible par t, et on en cherche la limite lorsque t tend vers 0, autrement dit, on cheche le coeff de t du determinant.

```
13 M:=op(M),[1,1]+t*v,[-3,1],[3,4]];
```

| | |
|------------|-------------|
| 1 | 1 |
| -3 | 2 |
| 2 | 2 |
| 1 | 5 |
| -6 | 3 |
| x | y |
| 1+2240 · t | 1 - 100 · t |
| -3 | 1 |
| 3 | 4 |

```
14 L:=[];d:=3;purge(x);
```

```
15 for i from 0 to d do for j from 0 to d-i do L:=op(L),x[1]^i*x[2]^j od; od;
```

$$[1 \quad x[2] \quad (x[2])^2 \quad (x[2])^3 \quad x[1] \quad (x[1]) \cdot (x[2]) \quad (x[1]) \cdot (x[2])^2 \quad (x[1])^2 \quad (x[1])^2 \cdot (x[2]) \quad (x[1])^3]$$

```
16 f1:=unapply(L,x);
```

```
proc(x)
[1,x[2],(x[2])^2,(x[2])^3,x[1],x[1]*x[2],x[1]*(x[2])^2,(x[1])^2,(x[1])^2*x[2],(x[1])^3];
end;
```

```
17 (matrix([seq(f1(M[i]),i=1..9)]));
```

| | | | | | | | | | |
|---|-------------|----------------------------|----------------------------|--------------|--------------------------------|---|-----------------------------|----------------|---|
| 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| 1 | 2 | 4 | 8 | -3 | -6 | -12 | 9 | 18 | |
| 1 | 2 | 4 | 8 | 2 | 4 | 8 | 4 | 8 | |
| 1 | 5 | 25 | 125 | 1 | 5 | 25 | 1 | 5 | |
| 1 | 3 | 9 | 27 | -6 | -18 | -54 | 36 | 10 | |
| 1 | y | y ² | y ³ | x | x·y | x·y ² | x ² | x ² | |
| 1 | 1 - 100 · t | (1 - 100 · t) ² | (1 - 100 · t) ³ | 1 + 2240 · t | (1 + 2240 · t) · (1 - 100 · t) | (1 + 2240 · t) · (1 - 100 · t) ² | (1 + 2240 · t) ² | (1 | |
| 1 | 1 | 1 | 1 | -3 | -3 | -3 | 9 | 9 | |

```
18 EQ:=matrix([seq(f1(M[i]),i=1..9)]);
```

| | | | | | | | | | |
|---|-------------|----------------------------|----------------------------|--------------|--------------------------------|---|-----------------------------|----------------|--|
| 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | |
| 1 | 2 | 4 | 8 | -3 | -6 | -12 | 9 | 18 | |
| 1 | 2 | 4 | 8 | 2 | 4 | 8 | 4 | 8 | |
| 1 | 5 | 25 | 125 | 1 | 5 | 25 | 1 | 5 | |
| 1 | 3 | 9 | 27 | -6 | -18 | -54 | 36 | 10 | |
| 1 | y | y ² | y ³ | x | x·y | x·y ² | x ² | x ² | |
| 1 | 1 - 100 · t | (1 - 100 · t) ² | (1 - 100 · t) ³ | 1 + 2240 · t | (1 + 2240 · t) · (1 - 100 · t) | (1 + 2240 · t) · (1 - 100 · t) ² | (1 + 2240 · t) ² | (1 | |
| 1 | 1 | 1 | 1 | -3 | -3 | -3 | 9 | 9 | |

```
19 Q:=coeff(det(EQ),t);#pour que 0 soit racine double.
```

| | | | |
|---|---|---|---|
| 3 | 2 | 2 | 2 |
|---|---|---|---|

20 Autre methode pour trouver Q avec une tangente imposee en 1,1, on derive par rapport a t la ligne correspondante, et l'on remplace.

```
21 EQ[7]:=unapply(diff(EQ[7],t),t)(0);
```

| | | | | | | | | | |
|---|------|----------------|----------------|------|------|------------------|----------------|-------------------|----------------|
| 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 |
| 1 | 2 | 4 | 8 | -3 | -6 | -12 | 9 | 18 | -27 |
| 1 | 2 | 4 | 8 | 2 | 4 | 8 | 4 | 8 | 8 |
| 1 | 5 | 25 | 125 | 1 | 5 | 25 | 1 | 5 | 1 |
| 1 | 3 | 9 | 27 | -6 | -18 | -54 | 36 | 108 | -216 |
| 1 | y | y ² | y ³ | x | x·y | x·y ² | x ² | x ² ·y | x ³ |
| 0 | -100 | -200 | -300 | 2240 | 2140 | 2040 | 4480 | 4380 | 6720 |
| 1 | 1 | 1 | 1 | -3 | -3 | -3 | 9 | 9 | -27 |
| 1 | 4 | 16 | 64 | 3 | 12 | 48 | 9 | 36 | 27 |

```
22 simplify(det(EQ)/Q); # c'est bien constant.
```

simplify(2165452800 · y³ + 498240000 · y² · x + (-17368128000) · y² + 263884800 · y · x² + (-1307251200) · y · x + 35133657600 · y + (-1307251200) · y³ + 498240000 · y² · x + (-17368128000) · y² + 263884800 · y · x² + (-1307251200) · y · x + 35133657600 · y -

```
23 P:=normal(z^2*subs(y=y/z,x=x/z,P));
```

$$420 \cdot x^2 + 1360 \cdot x \cdot y + (-2300) \cdot x \cdot z + 560 \cdot y^2 + (-4720) \cdot y \cdot z + 4680 \cdot z^2$$

```
24 Q:=normal(z^3*subs(y=y/z,x=x/z,Q));
```

$$263884800 \cdot x^2 \cdot y + (-187468800) \cdot x^2 \cdot z + 498240000 \cdot x \cdot y^2 + (-1307251200) \cdot x \cdot y \cdot z + 961843200 \cdot x \cdot z^2 + 2165452800 \cdot y^3 + (-17368128000) \cdot y^2 \cdot z + 263884800 \cdot y \cdot z^2 + 35133657600 \cdot y$$

```
25 DP:=implicitplot(subs(z=1,P),x=-5..5,y=-5..5,couleur=bleu);
```

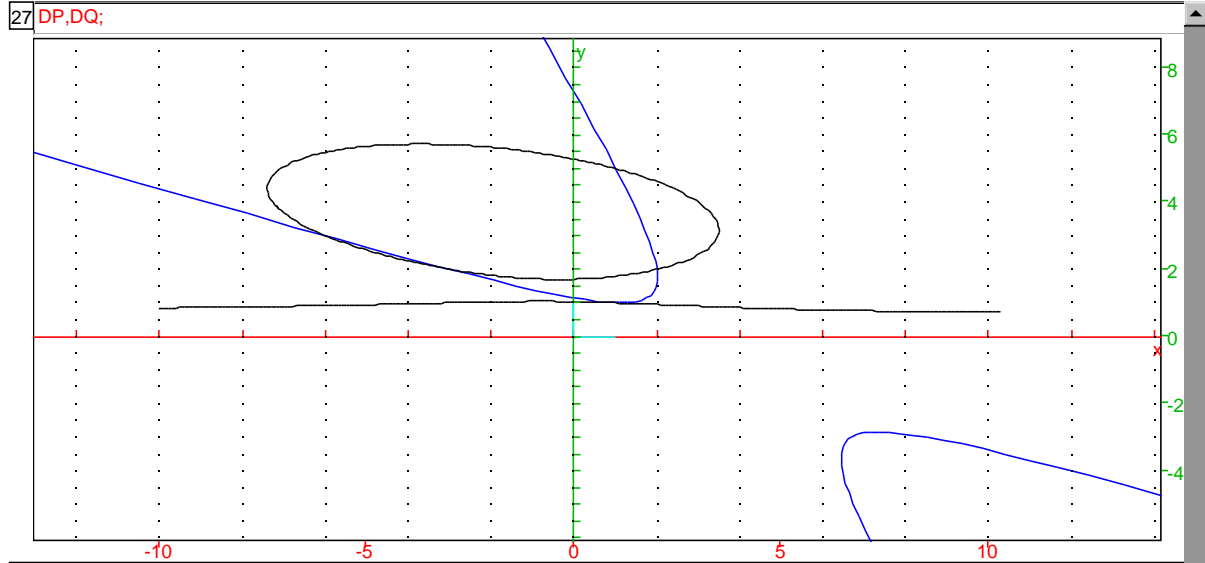
Hyperbola of center (1201/284,-523/568)

Done

```
26 DQ:=implicitplot(subs(z=1,Q),x,y,xstep=0.01,ystep=0.01);
```

Evaluation time: 1

Done



28 On cree les fonctions de x,y,z avec unapply. attention avec cette syntaxe (x,y,z), P1 sera une fonction de (x,y,z) et non d'un vecteur: [x,y,z], d'ou le op(v) dans la suite.

29 P1:=unapply(P,[x,y,z]);

$$(x, y, z) \rightarrow 420 \cdot x^2 + 1360 \cdot x \cdot y + (-2300 \cdot x) \cdot z + 560 \cdot y^2 + (-4720 \cdot y) \cdot z + 4680 \cdot z^2$$

30 Q1:=unapply(Q,[x,y,z]);

$$x, y, z \rightarrow 263884800 \cdot x^2 \cdot y + (-187468800 \cdot x^2) \cdot z + 498240000 \cdot x \cdot y^2 + (-1307251200 \cdot x) \cdot y \cdot z + 961843200 \cdot x \cdot z^2 + 2165452800 \cdot y \cdot z^2 + 1082726400 \cdot z^3$$

31 v:=t*[a1,b1,c1]+[a2,b2,c2];

$$[a1 \cdot t + a2 \quad b1 \cdot t + b2 \quad c1 \cdot t + c2]$$

32 P1(op(v));

$$2 \qquad \qquad \qquad 2$$

33 R:=resultant(P1(op(v)),Q1(op(v)),t);

Done

34 P1:=unapply(P,[x,y,z]);

$$(x, y, z) \rightarrow 420 \cdot x^2 + 1360 \cdot x \cdot y + (-2300 \cdot x) \cdot z + 560 \cdot y^2 + (-4720 \cdot y) \cdot z + 4680 \cdot z^2$$

35 Q1:=unapply(Q,[x,y,z]);

$$x, y, z \rightarrow 263884800 \cdot x^2 \cdot y + (-187468800 \cdot x^2) \cdot z + 498240000 \cdot x \cdot y^2 + (-1307251200 \cdot x) \cdot y \cdot z + 961843200 \cdot x \cdot z^2 + 2165452800 \cdot y \cdot z^2 + 1082726400 \cdot z^3$$

36 vv:=[a1,b1,c1]+t*[a2,b2,c2];

$$[a1 + a2 \cdot t \quad b1 + b2 \cdot t \quad c1 + c2 \cdot t]$$

37 simplify(resultant(P1(op(vv)),Q1(op(vv)),t)/R);

Evaluation time: 0.42

$$1$$

38 M:=matrix([[a1,b1,c1],[a2,b2,c2]]);

| | | |
|----|----|----|
| a1 | b1 | c1 |
| a2 | b2 | c2 |

39 Pour creer une matrice en rayant une colonne, on utilise delcols. Pour convertir une matrice en une liste, il y a mat2list.

40

undef

41 det(delcols(M,2..2));

$$a1 \cdot c2 - c1 \cdot a2$$

42 mat2list(M);

$$[a1 \quad b1 \quad c1 \quad a2 \quad b2 \quad c2]$$

43 L:=[A-det(delcols(M,3..3)),B-det(delcols(M,2..2)),C-det(delcols(M,1..1))];

```
44 GBL:=gbasis(L,mat2list(M));
```

$$[-b_1 \cdot c_2 + c_1 \cdot b_2 + C - a_1 \cdot c_2 + c_1 \cdot a_2 + B - a_1 \cdot b_2 + b_1 \cdot a_2 + A - a_2 \cdot C + b_2 \cdot B - c_2 \cdot A \quad a_1 \cdot C - b_1 \cdot B + c_1 \cdot A]$$

45 sous maple on utilise gbasis et normalf du paquet Grobner

```
46 duale:=greduce(R,GBL,mat2list(M));
```

Evaluation time: 0.62

$$\begin{aligned} & 104781332961068295380879278080000000000 \cdot C^6 + (-71600577523396668510267506688000000000) \cdot C^5 \cdot B + 314343998883 \\ & 943031996649614658427913502720000000000 \cdot C^4 \cdot B^2 + (-133014081008911697191838416896000000000) \cdot C^4 \cdot B \cdot A + \\ & 293969850807441606485244641280000000000 \cdot C^4 \cdot A^2 + 244489776909159355888718315520000000000 \cdot C^3 \cdot B^3 + \\ & 101870740378816398286965964800000000000 \cdot C^3 \cdot B^2 \cdot A + (-30561222113644919486089789440000000000) \cdot C^3 \cdot B \cdot A^2 + \\ & 465694813160303535026130124800000000000 \cdot C^3 \cdot A^3 + (-803323552701523597920074465280000000000) \cdot C^2 \cdot B^4 + \\ & 19122593265394963907010468249600000000000 \cdot C^2 \cdot B^3 \cdot A + (-1507686957606482694647096279040000000000) \cdot C^2 \cdot B^2 \cdot A^2 + \\ & 4744265909070592263078700646400000000000 \cdot C^2 \cdot B \cdot A^3 + (-52390666480534147690439639040000000000) \cdot C^2 \cdot A^4 + \\ & 523906664805341476904396390400000000000 \cdot C \cdot B^5 + (-381287628274998519302644039680000000000) \cdot C \cdot B^4 \cdot A + \\ & 6607045161711806403183221145600000000000 \cdot C \cdot B^3 \cdot A^2 + (-445320665084540255368736931840000000000) \cdot C \cdot B^2 \cdot A^3 + \\ & 1251554810368315750382724710400000000000 \cdot C \cdot B \cdot A^4 + (-116423703290075883756532531200000000000) \cdot C \cdot A^5 + 17463555 \\ & (-617045627437402183909622415360000000000) \cdot B^5 \cdot A + 858624811764309642704427417600000000000 \cdot B^4 \cdot A^2 + \\ & (-599582071943890801346142535680000000000) \cdot B^3 \cdot A^3 + 221205036251144179137411809280000000000 \cdot B^2 \cdot A^4 + \\ & (-40748296151526559314786385920000000000) \cdot B \cdot A^5 + 2910592582251897093913313280000000000 \cdot A^6 \end{aligned}$$

47 On obtient bien une equation de degre: dP.dQ dont les facteurs irreductibles sur C sont les equations des droites duales des points solutions du systeme: P(x,y)=Q(x,y)=0.

48 undef

```
49 factor(duale);
```

2

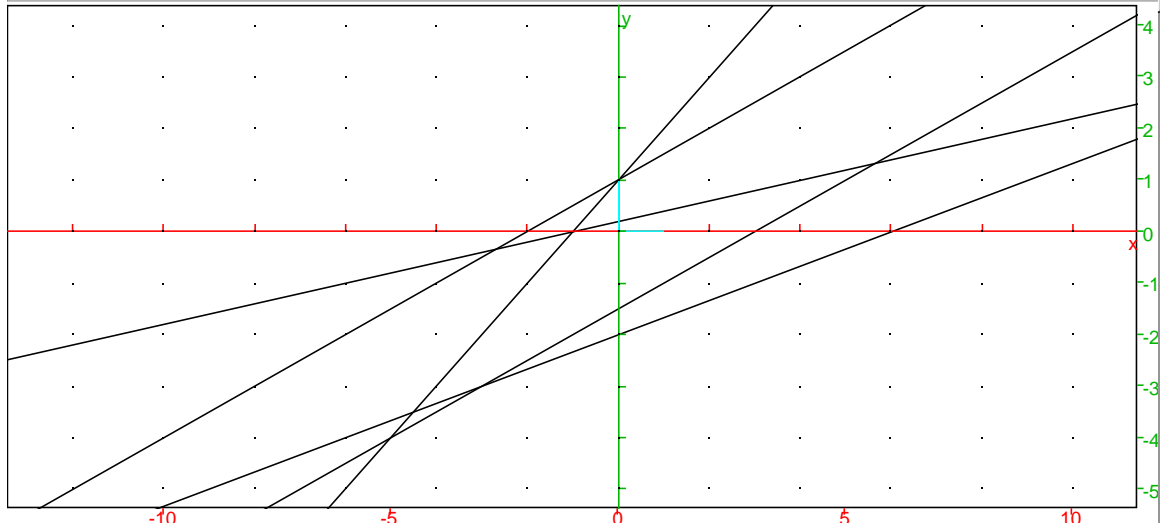
```
50 duale:=quo(duale,content(duale,A));
```

$$\begin{aligned} & 36 \cdot C^6 + (-246) \cdot C^5 \cdot B + 108 \cdot C^5 \cdot A + 324 \cdot C^4 \cdot B^2 + (-457) \cdot C^4 \cdot B \cdot A + 101 \cdot C^4 \cdot A^2 + 84 \cdot C^3 \cdot B^3 + 35 \cdot C^3 \cdot B^2 \cdot A + (-105) \cdot C^3 \cdot B \cdot A^2 \\ & (-518) \cdot C^2 \cdot B^2 \cdot A^2 + 163 \cdot C^2 \cdot B \cdot A^3 + (-18) \cdot C^2 \cdot A^4 + 18 \cdot C \cdot B^5 + (-131) \cdot C \cdot B^4 \cdot A + 227 \cdot C \cdot B^3 \cdot A^2 + (-153) \cdot C \cdot B^2 \cdot A^3 + 43 \cdot C \cdot B \cdot A^4 \end{aligned}$$

51 Pour le dessin implicite, il vaut mieux bien mieux donner une forme FACTORISEE, sinon c'est trop long, et pire on abandonne si on lui fait chercher les bornes en A et B sans les donner avec A= ..

52 undef

```
53 implicitplot(subs(C=1,factor(duale)),A,B);
```



54 soit M un point du plan, et LM l'equation de la droite duale de M. la multiplicite de M dans l'intersection de P et Q sera par definition la multiplicite du facteur LM dans le polynome R de degre dP.dQ en A,B,C. Par construction, le theoreme de Bezout sera vrai avec cette definition.

```

55
56 -----Exercice-----
57 Essayons (1,1) (1,0) (2,1)
58 q1:=(x+y-1)*(y-1);q2:=(x-y-1)*(x-1);q3:=(x-1)*(y-1); #Les coniques contenant les 3 points.
      ( (x+y -1) · (y -1), (x - y -1) · (x -1), (x -1) · (y -1) )
59 l1:=[q1,q2,q3]; #l'ideal des 3 points.
      [ (x+y -1) · (y -1) (x - y -1) · (x -1) (x -1) · (y -1) ]
60 l2:=[q1^2,q1*q2,q2^2,q3^2,q2*q3,q1*q3]; #le carr'e de l'ideal l1.qu Trouver un 'el'ement irr'eductible $$$ de l'^2$ de degr'e $4$ nul en
      2      2      2
61 P:=normal(((1,2,-3,0,-5,6)*transpose(l2))[1]-q2^2);
      4      3      3      2 2      2      2      3      2
62 DP:=implicitplot(P,x=-1..4,y=-4..4,xstep=0.01,ystep=0.01,couleur=blue+line_width_3);
      Evaluation time: 2.54
      
63 On trouve 2 element de l1 de degre 2 sans terme constant.
64 C1:=q1-q2;
      (x+y -1) · (y -1) - (x - y -1) · (x -1)
65 C2:=q1-q3;
      (x+y -1) · (y -1) - (x -1) · (y -1)
66 Une conique passant par (0,0) et les 3 autres points coupe la quartique en
(0,0) et deux fois les 3 autres points. Ceci se voit sur le resultat. IL y a
un facteur de degre 5 qui ne depend pas de la conique passant par ces 4 points,
et dont les racines sont les projections des 4 points avec multiplicit'ees.
67 factor(gcd(resultant(P,C1,y),resultant(P,C2,y)));
      2 · x · (x -2) ^2 · (x -1) ^4
68 quo(resultant(P,C1,y),x*(x-2)^2*(x-1)^4,x);
      2 · x -2
69 quo(resultant(P,C2,y),x*(x-2)^2*(x-1)^4,x);
      16 · x -44
70 dernierfacteur:=quo(resultant(P,C1+t*C2,y),x*(x-2)^2*(x-1)^4,x);
      - 44 · t ^4 - 81 · t ^3 - 84 · t ^2 - 29 · t -2+(16 · t ^4 +15 · t ^3 +41 · t ^2 +23 · t +2) · x
71 xt:=solve(dernierfacteur,x,x);
      44 · t ^4 +81 · t ^3 +84 · t ^2 +29 · t +2
      16 · t ^4 +15 · t ^3 +41 · t ^2 +23 · t +2
72 On peut ne pas avoir de chance avec les 2 coniques choisies, ici le pgcd est
de degre 8 , et pas 7.

```

```
73 factor(gcd(resultant(P,C1,x),resultant(P,C2,x)));
```

$$y^4 \cdot (y-1)^4$$

74 Mais en prenant une combinaison lineaire generale on voit le facteur correspondant aux 1+3*2 racines deja connues, On simplifie donc par ce polynome de degre 7.

```
75 factor(resultant(P,C1+t*C2,x));
```

$$y^3 \cdot (y-1)^4 \cdot (16 \cdot t^4 \cdot y + 15 \cdot t^3 \cdot y + 77 \cdot t^3 + 41 \cdot t^2 \cdot y + 73 \cdot t^2 + 23 \cdot t \cdot y + 6 \cdot t + 2 \cdot y)$$

```
76 dernierfacteur:=quo(resultant(P,C1+t*C2,x),y^3*(y-1)^4,y);
```

$$77 \cdot t^3 + 73 \cdot t^2 + 6 \cdot t + (16 \cdot t^4 + 15 \cdot t^3 + 41 \cdot t^2 + 23 \cdot t + 2) \cdot y$$

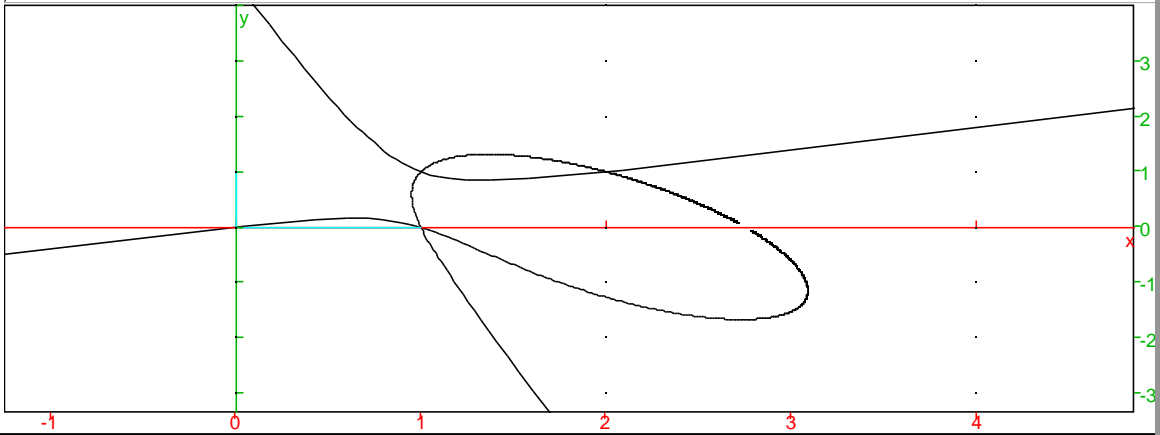
```
77 yt:=solve(dernierfacteur,y);
```

$$\frac{-77 \cdot t^3 - 73 \cdot t^2 - 6 \cdot t}{16 \cdot t^4 + 15 \cdot t^3 + 41 \cdot t^2 + 23 \cdot t + 2}$$

78 On verifie graphiquement la parametrisation.

```
79 paramplot(xt+l*yt,t=-.75..75,tstep=0.01);
```

Evaluation time: 1.67



```
80
```

```
81 Fig Edit Graphe Frame Mode
```

```
1 t:=element((-10) .. 10,2,9)
parameter(t,-10,10,2,9,0,2)
2 implicitplot(C1+t*C2,x,y);
Variable t should be purged
Hyperbola of center (1.0,0.5)
[plotparam(1.0+0.5*I+(0.1925517545+0.9812868194*I)*(0.4
3 DP;
Done
4 point(xt+l*yt,couleur=red+point_width_3);
point(3.07697646,-1.31307697)
5
```

