

Paramétrisation d'une conique

D. Kohel
04/01/2021



②

Remarque.

$C \cap D = \{(1,1), (-1,-1)\}$
est de cardinal $2 = \deg(C)\deg(D)$.
 $= 2 \cdot 1$.

Les axes x et y ($V(Y)$ et $V(X)$)
intersectent C en un point
avec multiplicité 2.

$$XY = Z^2$$

$$u = \left(\frac{Y}{X}\right) = v^2 = \left(\frac{Z}{X}\right)^2$$

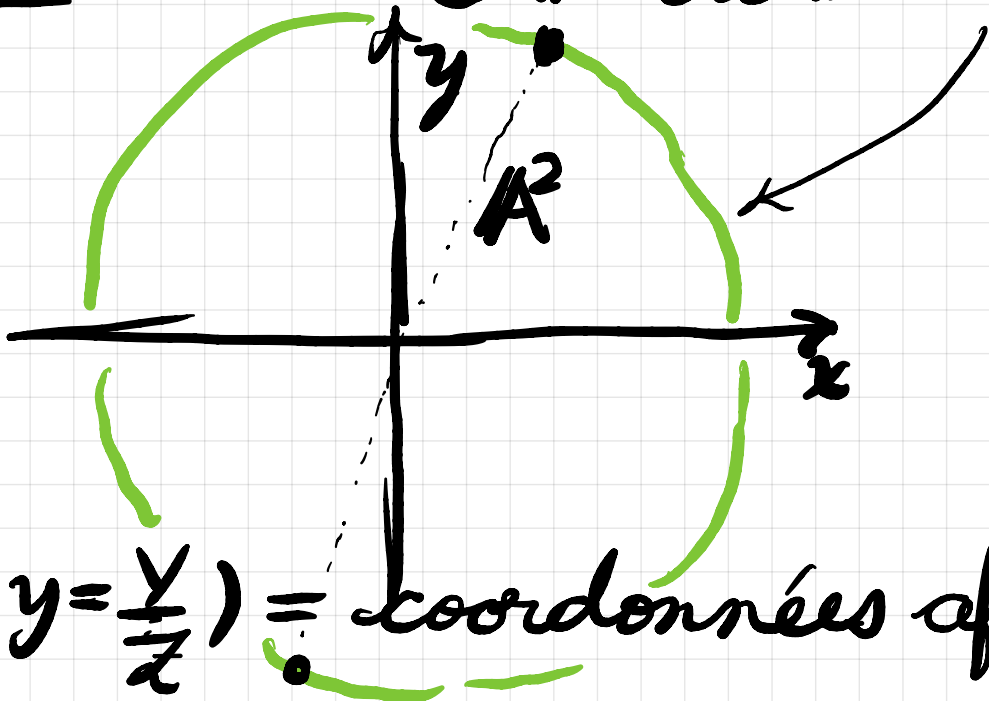
$$\{(u,v)\} = \mathbb{P}^2 \setminus V(X) \cong \mathbb{A}^2$$

$V(Z)$
= droite à l'infini

perspectif
à l'infini

La droite $D: x+y=2$ est

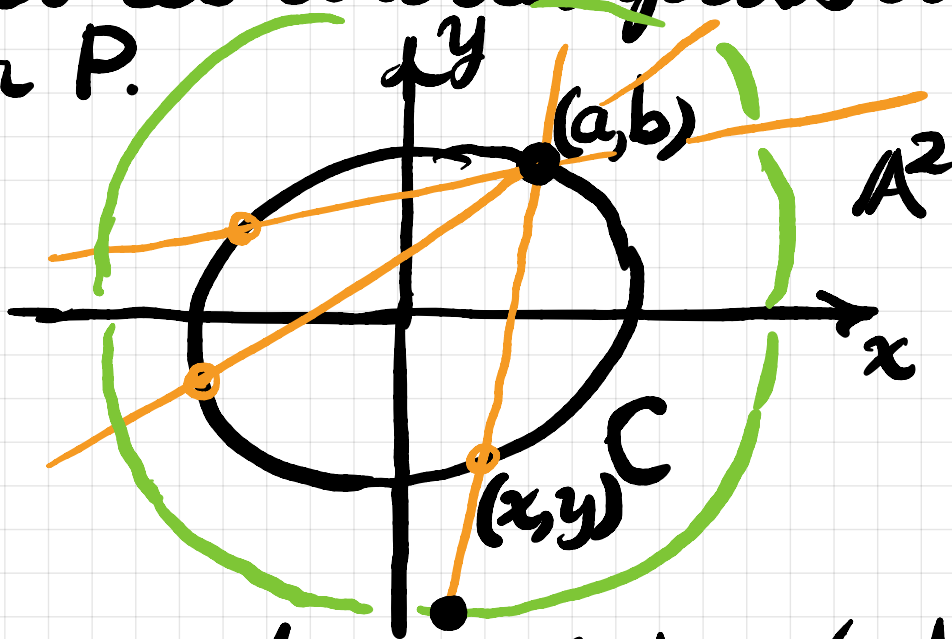
Rappel $\mathbb{P}^2 = \mathbb{A}^2 \cup \mathbb{P}^1$ où $\mathbb{P}^1 = V(Z)$



$(x = \frac{X}{Z}, y = \frac{Y}{Z}) =$ coordonnées affines

Conclusion: Une conique $C \subseteq \mathbb{P}^2$ ③
a deux points d'intersection
avec toute droite $D \subseteq \mathbb{P}^2$.

Par conséquent, si $P=(a,b)$ est
un point de C , on a une
bijection entre les points de
 C et les droites passant
par P .



Supposant que $(a,b)=(a:b:1)$
est dans le plan affine $\mathbb{A}^2$,
les droites D donnent une
projection à la droite à
l'infini:

$$C \xrightarrow{\pi} P' = V(Z) \text{ à}$$

Remarque Encore l'infini
par Bézout: chaque droite D

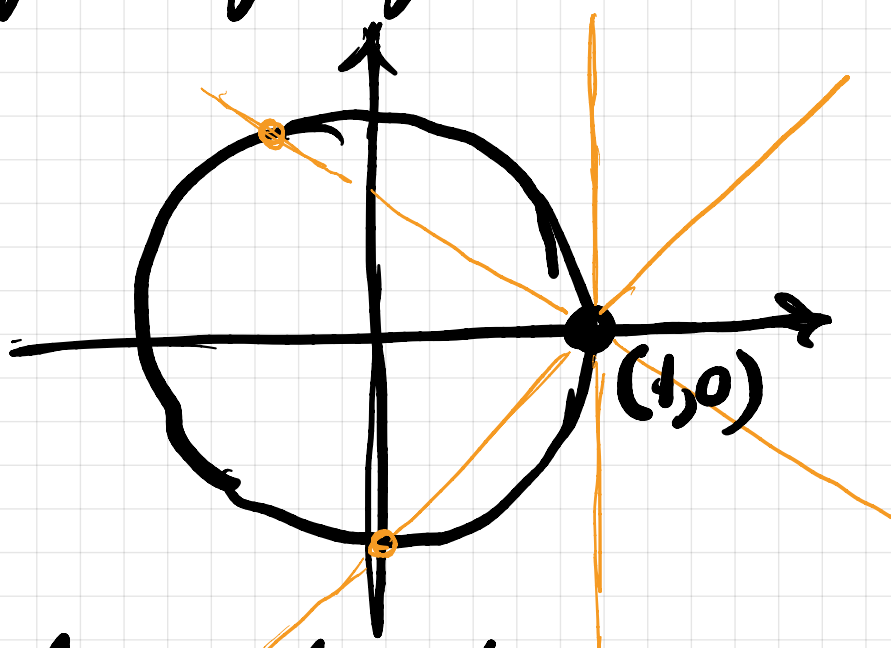
a un point et un seul point ④
d'intersection avec la droite
 P^1 à l'infini : c'est l'image
du point $(x, y) \in C$.

Exemple (Classique) Paramétrisa-
tion du cercle.

$$C: x^2 + y^2 = 1, \subseteq \mathbb{A}^2$$

donc $\tilde{C}: X^2 + Y^2 = Z^2 \subseteq \mathbb{P}^2$ sa
clôture projective.

Il existe $(1, 0) \in C(\mathbb{Q})$. On va
trouver une paramétrisa-
tion par projection à l'infini.



On a l'application :

$$\begin{aligned} C &\longrightarrow \mathbb{P}^1 \\ (x, y) &\longmapsto (x-1 : y) \end{aligned}$$

On prolonge à sa clôture projective:

⑤

$$\tilde{C} \longrightarrow \mathbb{P}^1$$

$$(x:y:z) \longmapsto (x-z:y)$$

$$\tilde{C}: x^2 + y^2 = z^2$$

alors

$$x^2 - z^2 = \underline{(x-z)(x+z) = -y^2},$$

donc

$$(x-z:y) = (-y:x+z),$$

car

$$\frac{x-z}{y} = \frac{-y}{x+z}.$$

Le prolongement est donc

$$(x:y:z) \longmapsto \begin{cases} (x-z:y) \\ (-y:x+z) \end{cases}$$

est bien

défini sur toute la courbe. En effet, bien

$$(1:0:1) \longmapsto \begin{cases} (0:0) - \text{pas défini} \\ (0:2) = (0:1) \end{cases}$$

⑥

Paramétrisation de $\tilde{\mathbb{C}}$
est l'inverse de cette
isomorphisme:

$$\begin{aligned} \mathbb{P}^1 &\longrightarrow \tilde{\mathbb{C}} \\ (u:v) &\longmapsto (F:G:H) \\ &= (x:y:z) \end{aligned}$$

On a les relations:

$$x^2 + y^2 = z^2 \quad (1)$$

$$\left. \begin{aligned} (u:v) &= (x-z:y) \\ (u:v) &= (-y:x+z) \end{aligned} \right\}$$

$$\curvearrowleft u y = v(x-z) \quad (2)$$

$$u(x+z) = -v y \quad (3)$$

(2) & (3)

$$v^2(x-z) + u^2(x+z) = 0$$

$$(u^2 + v^2)x + (u^2 - v^2)z = 0$$

$$x = \frac{x}{z} = \frac{u^2 - v^2}{u^2 + v^2} \quad y = \frac{2uv}{u^2 + v^2}$$

Alors

⑦

$$\begin{aligned} \mathbb{P}^1 &\longrightarrow \tilde{\mathcal{C}} \\ (u:v) &\longmapsto (x:y:1) = (x:y:z) \\ &= (u^2-v^2: 2uv: u^2+v^2) \end{aligned}$$

est l'inverse de la projection à partir de $(1,0) \in \mathcal{C}$ (ou $(1:0:1) \in \tilde{\mathcal{C}}$).

Si on met $u = \frac{u}{v}$, on obtient :

$$(x,y) = \left(\frac{u^2-1}{u^2+1}, \frac{2u}{u^2+1} \right).$$

On vérifie que :

$$\left(\frac{u^2-1}{u^2+1} \right)^2 + \left(\frac{2u}{u^2+1} \right)^2 = \left(\frac{u^2+1}{u^2+1} \right)^2 = 1.$$