

O caracterizare a punctului Mathot

Cătălin ȚIGĂERU¹

Punctul lui Mathot (sau anticentrul) unui patrulater inscriptibil este definit ca punctul de intersecție al perpendicularelor duse din mijlocul fiecărei laturi ale patrulaterului pe latura opusă. Numeroase proprietăți ale acestui punct au fost puse în evidență, cele mai spectaculoase fiind în legătură cu cele patru triunghiuri formate de câte două laturi adiacente ale patrulaterului și câte o diagonală.

În această notă punem în evidență o caracterizare a punctului Mathot care se referă la cele patru triunghiuri formate de câte o latură și câte două segmente determinate pe diagonale de punctul lor de intersecție. Mai precis, demonstrăm

Teorema 1. *Se consideră patrulaterul inscriptibil $ABCD$, înscris în cercul de centru O , în care se notează cu E intersecția diagonalelor AC și BD și cu H_1, H_2, H_3, H_4 ortocentrele triunghiurilor AEB, BEC, CED și respectiv DEA . Atunci:*

(a) *Patrulaterul $H_1H_2H_3H_4$ este paralelogram.*

(b) *Intersecția diagonalelor paralelogramului $H_1H_2H_3H_4$ coincide cu punctul Mathot al patrulaterului $ABCD$.*

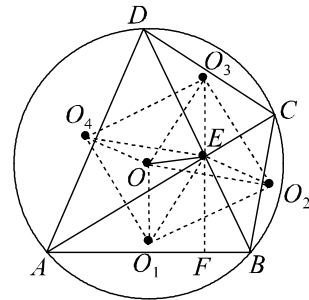
Pentru demonstrație folosim

Lema 1. *Dacă O_1, O_2, O_3, O_4 sunt centrele cercurilor circumscrise triunghiurilor AEB, BEC, CED și respectiv DEA , atunci*

(a) *Patrulaterul $O_1O_2O_3O_4$ este paralelogram.*

(b) *Dacă Γ este punctul de intersecție a diagonalelor paralelogramului $O_1O_2O_3O_4$, atunci punctele O, Γ, E sunt coliniare, punctul Γ fiind mijlocul segmentului $[OE]$.*

Demonstrație. Cititorul poate verifica imediat faptul că patrulaterul $O_1O_2O_3O_4$ este paralelogram. Notăm cu F piciorul perpendicularei din E pe AB și unim E cu O_3 . Pe de o parte avem $m(\widehat{FEA}) = 90^\circ - m(\widehat{BAE})$; pe de altă parte $m(\widehat{CEO_3}) = 90^\circ - m(\widehat{CDE})$; cum $m(\widehat{BAE}) = m(\widehat{CDE})$, rezultă că $m(\widehat{FEA}) = m(\widehat{CEO_3})$, adică F, E, O_3 sunt coliniare, deci $EO_3 \perp AB$, deci $O_3E \parallel OO_1$; analog se demonstrează că $O_1E \parallel OO_3, O_4E \parallel OO_2, O_2E \parallel OO_4$, de unde rezultă că patrulaterul O_1EO_3O, O_2EO_4O sunt paralelograme. Cum diagonalele paralelogramelor se înjumătățesc, rezultă că punctul Γ este mijlocul segmentului $[OE]$.



Demonstrația Teoremei 1. Vom folosi și următoarele rezultate:

(A) Dacă $UVWZ$ este un paralelogram, S este intersecția diagonalelor sale și M este un punct oarecare din plan, atunci $4\overrightarrow{MS} = \overrightarrow{MU} + \overrightarrow{MV} + \overrightarrow{MW} + \overrightarrow{MZ}$;

(B) (Sylvester) Dacă M este centrul cercului circumscris triunghiului UVW și dacă S este ortocentrul triunghiului, atunci $\overrightarrow{MS} = \overrightarrow{MU} + \overrightarrow{MV} + \overrightarrow{MW}$;

(C) Dacă $ABCD$ este inscriptibil, dacă O este centrul cercului circumscris și dacă Ω este punctul Mathot al patrulaterului, atunci

$$\overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OB} + \overrightarrow{OC} + \overrightarrow{OD} = 2\overrightarrow{O\Omega}. \quad (1)$$

¹ Lect. dr., Univ. "Ștefan cel Mare", Suceava

Se demonstrează imediat că $H_1H_2H_3H_4$ este paralelogram. Putem scrie: $\overrightarrow{OA} = \overrightarrow{OO_4} + \overrightarrow{O_4A} = \overrightarrow{OO_1} + \overrightarrow{O_1A}$, $\overrightarrow{OB} = \overrightarrow{OO_1} + \overrightarrow{O_1B} = \overrightarrow{OO_2} + \overrightarrow{O_2B}$, $\overrightarrow{OC} = \overrightarrow{OO_2} + \overrightarrow{O_2C} = \overrightarrow{OO_3} + \overrightarrow{O_3C}$, $\overrightarrow{OD} = \overrightarrow{OO_3} + \overrightarrow{O_3D} = \overrightarrow{OO_4} + \overrightarrow{O_4D}$, de unde, prin însumare, obținem:

$$2(\overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OB} + \overrightarrow{OC} + \overrightarrow{OD}) = 2(\overrightarrow{OO_1} + \overrightarrow{OO_2} + \overrightarrow{OO_3} + \overrightarrow{OO_4}) +$$

$$+ (\overrightarrow{O_1A} + \overrightarrow{O_1B} + \overrightarrow{O_1E}) + (\overrightarrow{O_2B} + \overrightarrow{O_2C} + \overrightarrow{O_2E}) + (\overrightarrow{O_3C} + \overrightarrow{O_3D} + \overrightarrow{O_3E}) +$$

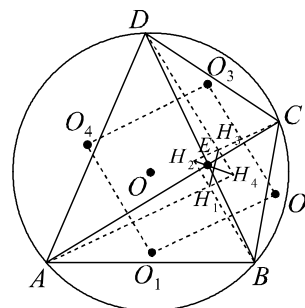
$$+ (\overrightarrow{O_4D} + \overrightarrow{O_4A} + \overrightarrow{O_4E}) + \overrightarrow{EO_1} + \overrightarrow{EO_2} + \overrightarrow{EO_3} + \overrightarrow{EO_4} \stackrel{(B)}{=} \\ = 2\sum_{i=1}^4 \overrightarrow{OO_i} + \sum_{i=1}^4 \overrightarrow{O_iH_i} + \sum_{i=1}^4 \overrightarrow{EO_i} = \sum_{i=1}^4 (\overrightarrow{OO_i} + \overrightarrow{O_iH_i}) + \sum_{i=1}^4 \overrightarrow{EO_i} + \sum_{i=1}^4 \overrightarrow{EO_i} =$$

$$= (A) + \text{lema} = \sum_{i=1}^4 \overrightarrow{OH_i} + 4\overrightarrow{O\Gamma} + 4\overrightarrow{E\Gamma}.$$

Conform lemei, rezultă că $\overrightarrow{O\Gamma} + \overrightarrow{E\Gamma} = \vec{0}$. Dacă notăm cu Ω' punctul de intersecție a diagonalelor paralelogramului $H_1H_2H_3H_4$ și, ținând cont din nou de (A), avem $\sum_{i=1}^n \overrightarrow{OH_i} = 4\overrightarrow{O\Omega'}$. Ca urmare, obținem

$$2(\overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OB} + \overrightarrow{OC} + \overrightarrow{OD}) = 4\overrightarrow{O\Omega'}. \quad (2)$$

Din (1) și (2) obținem că $4\overrightarrow{O\Omega} = 4\overrightarrow{O\Omega'}$, de unde deducem că $\Omega \equiv \Omega'$ și teorema este demonstrată. (Cele spuse se pot urmări pe figura alăturată.)



O consecință imediată a teoremei este și relația vectorială

$$\sum_{i=1}^4 \overrightarrow{O_iH_i} = 4\overrightarrow{\Gamma\Omega}, \quad (3)$$

care se deduce imediat folosind (A).

Este posibil ca rezultatul notei să nu fie nou, dar sigur nu este trecut, de exemplu, printre proprietățile punctului Mathot, demonstrate în capitolul consacrat subiectului, din monografia "Problems in plane and solid geometry", scrisă de Viktor Prasolov, care este accesibilă pe Internet. Precizăm că autorul nu a găsit rezultatul nici în cărțile citate în bibliografie, nici în alte cărți clasice de geometrie, scrise în limba română.

Bibliografie

1. **D. Mihalcea, I. Chițescu, M. Chiriță** - *Geometria patrulaterului*, Ed. Teora, Seria Bacalaureat-Admitere, nr. 24, 1998.
2. **C. Mihalescu** - *Geometria elementelor remarcabile*, Bibl. Soc. Șt. Matematice a S.S.M.R., Ed. Tehnică, București, 2007.