

**Zeitschrift:** L'Enseignement Mathématique  
**Herausgeber:** Commission Internationale de l'Enseignement Mathématique  
**Band:** 10 (1964)  
**Heft:** 1-2: L'ENSEIGNEMENT MATHÉMATIQUE

**Artikel:** LES SOMMETS D'UNE SURFACE  
**Autor:** Amir-Moéz, Ali R.  
**DOI:** <https://doi.org/10.5169/seals-39422>

### **Nutzungsbedingungen**

Die ETH-Bibliothek ist die Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Zeitschriften und ist nicht verantwortlich für deren Inhalte. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern beziehungsweise den externen Rechteinhabern. [Siehe Rechtliche Hinweise.](#)

### **Conditions d'utilisation**

L'ETH Library est le fournisseur des revues numérisées. Elle ne détient aucun droit d'auteur sur les revues et n'est pas responsable de leur contenu. En règle générale, les droits sont détenus par les éditeurs ou les détenteurs de droits externes. [Voir Informations légales.](#)

### **Terms of use**

The ETH Library is the provider of the digitised journals. It does not own any copyrights to the journals and is not responsible for their content. The rights usually lie with the publishers or the external rights holders. [See Legal notice.](#)

**Download PDF:** 14.03.2025

**ETH-Bibliothek Zürich, E-Periodica, <https://www.e-periodica.ch>**

## LES SOMMETS D'UNE SURFACE

par Ali R. AMIR-MOÉZ

Soit  $f(x, y, z)$  une fonction réelle des variables réelles  $x, y, z$  de classe  $C''$ . Nous employons les matrices pour étudier les sommets de cette fonction.

1. *La quadrique osculatrice.* — Soit  $f(x, y, z)$ , une fonction réelle des variables réelles  $x, y$ , et  $z$ , de classe  $C''$  dans le voisinage d'un point  $(a, b, c)$  tel que, pour le moins, l'une des premières ou deuxièmes dérivées partielles n'est pas zéro. Donc

$$(1.1) (x - a \ y - b \ z - c \ 1) \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial a^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial a \partial b} & \frac{\partial^2 f}{\partial a \partial c} & \frac{\partial f}{\partial a} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial b \partial a} & \frac{\partial^2 f}{\partial b^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial b \partial c} & \frac{\partial f}{\partial b} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial c \partial a} & \frac{\partial^2 f}{\partial c \partial b} & \frac{\partial^2 f}{\partial c^2} & \frac{\partial f}{\partial c} \\ \frac{\partial f}{\partial a} & \frac{\partial f}{\partial b} & \frac{\partial f}{\partial c} & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x - a \\ y - b \\ z - c \\ 1 \end{bmatrix} = 0,$$

où, par exemple,  $\frac{\partial^2 f}{\partial a \partial b}$  est la valeur de  $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}$  à  $(a, b, c)$ , s'appelle la quadrique osculatrice de la surface  $f = 0$  à  $(a, b, c)$ . On voit que (1.1) est la série de Taylor de la fonction  $f$  jusqu'aux termes des deuxièmes degrés autour de  $(a, b, c)$ .

Nous appelons la matrice de (1.1)  $A$ , et

$$Q = \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial a^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial a \partial b} & \frac{\partial^2 f}{\partial a \partial c} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial b \partial a} & \frac{\partial^2 f}{\partial b^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial b \partial c} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial c \partial a} & \frac{\partial^2 f}{\partial c \partial b} & \frac{\partial^2 f}{\partial c^2} \end{bmatrix}.$$

2. *La Projection sur le plan tangent et le normal.* — La formule

$$df = \frac{\partial f}{\partial x} dx + \frac{\partial f}{\partial y} dy + \frac{\partial f}{\partial z} dz = 0,$$

implique que  $\left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z}\right)$  est le vecteur normal  $\alpha$

$f = 0$  au point  $(x, y, z)$ . Nous mettons l'origine sur le point  $(x, y, z)$ . Le produit intérieur des vecteurs  $(x, y, z)$  et

$$\alpha = \frac{1}{\sqrt{\left(\frac{\partial f}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial y}\right)^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial z}\right)^2}} \left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z}\right)$$

nous donne la projection du vecteur  $(x, y, z)$  sur le normal. La matrice de cette projection est  $P = (P_{ij})$ ,  $i, j = 1, 2, 3$  où

$$P_{ij} = \frac{\frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial f}{\partial x_j}}{\left(\frac{\partial f}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial y}\right)^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial z}\right)^2};$$

ici  $x_1 = x$ ,  $x_2 = y$ , et  $x_3 = z$ .

On a donc la projection sur le plan tangent  $I - P$ , où

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

3. *Les centres de courvure quadrique.* — Si (1.1) est un carré parfait, nous appelons la surface doublement plate dans le voisinage de  $(a, b, c)$ . Supposons que  $f = 0$  n'est pas doublement plate dans un voisinage de  $(a, b, c)$ . D'après 6 de [1] ou d'après 6 de [2] on obtient les centres par l'équation

$$\xi Q = - \left(\frac{\partial f}{\partial \xi}\right), \quad (3.1)$$

$$\text{où } \xi = (x, y, z) \text{ et } \left(\frac{\partial f}{\partial \xi}\right) = \left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z}\right).$$

L'équation (3.1) est un système des trois équations linéaires des inconnues  $x, y, z$ .

Cas où la matrice  $Q$  est non-singulière. Ainsi nous avons un unique centre qui sera obtenu par

$$\xi = - \left( \frac{\partial f}{\partial \xi} \right) Q^{-1},$$

où  $Q^{-1}$  est l'inverse de la matrice  $Q$ .

Notons que le centre est  $\xi + \gamma$ , où  $\gamma = (a, b, c)$ .

II. Si  $Q$  est singulière, mais les centres existent, nous considérons le réciproque de  $Q$  dénotée aussi par  $Q^{-1}$ . Ici  $Q^{-1} Q = Q Q^{-1} = E$ , où  $E$  est la projection sur le rang de  $Q$  [3]. Donc, nous écrivons

$$\xi QE = - \left( \frac{\partial f}{\partial \xi} \right) E.$$

Ainsi

$$\eta = \xi E = - \left( \frac{\partial f}{\partial \xi} \right) EQ^{-1}.$$

Dans ce cas il y a beaucoup de centres. Mais on choisit le point de cet ensemble qui est le plus proche du point  $(a, b, c)$ .

III. Si  $Q$  est singulière et (1.1) n'a pas de centre, on dit que la surface n'a pas de centre à  $(a, b, c)$ .

4. *La direction de la courvure quadrique.* — Dans les cas I et II de 3 nous appelons les vecteurs  $\xi$  et  $\eta$  les directions de la courvure quadrique de  $f = 0$  au point  $(a, b, c)$ .

Dans le cas III l'équation

$$\eta = \xi E = - \left( \frac{\partial f}{\partial \xi} \right) EQ^{-1}.$$

nous offre une direction  $\eta$ . Nous l'appelons la direction de la courvure quadrique pour ce cas.

5. *Les sommets d'une surface.* — Si la quadrique osculatrice est tangente à la surface  $f(x, y, z) = 0$  par un sommet de la

quadrique, nous appelons ce point de la surface un sommet de la surface.

6. *Théorème.* — Pour qu'un point soit sommet, il est nécessaire et suffisant que

$$PQ = QP,$$

où  $P$  et  $Q$  sont les matrices décrites dans 1 et 2.

Démonstration: D'après 3 la direction de courvure quadrique est obtenue par

$$\xi Q = - \left( \frac{\partial f}{\partial \xi} \right).$$

I. Si  $Q$  est non-singulière, on a

$$\xi = - \left( \frac{\partial f}{\partial \xi} \right) Q^{-1}.$$

La projection de  $\xi$  sur le plan tangent est zéro, c'est-à-dire,

$$\xi(I-P) = - \left( \frac{\partial f}{\partial \xi} \right) Q^{-1}(I-P) = 0.$$

Cette équation nous donne

$$\left( \frac{\partial f}{\partial \xi} \right) Q^{-1} = \left( \frac{\partial f}{\partial \xi} \right) Q^{-1} P,$$

ou

$$\left( \frac{\partial f}{\partial \xi} \right) = \left( \frac{\partial f}{\partial \xi} \right) Q^{-1} P Q.$$

Donc

$$Q^{-1} P Q = P, \quad \text{ou} \quad P Q = Q P.$$

II. Si  $Q$  est singulière, nous employons le réciproque  $Q^{-1}$  de  $Q$ .

Ici

$$\eta = \xi E = - \left( \frac{\partial f}{\partial \xi} \right) E Q^{-1}.$$

Mais encore la projection du vecteur  $\eta$  sur le plan tangent est zéro, c'est-à-dire

$$-\left(\frac{\partial f}{\partial \xi}\right)EQ^{-1}(I-P) = 0,$$

ou

$$\left(\frac{\partial f}{\partial \xi}\right)EQ^{-1} = \left(\frac{\partial f}{\partial \xi}\right)EQ^{-1}P.$$

La dernière équation nous donne

$$P = Q^{-1}PQ \quad \text{ou} \quad PQ = QP.$$

7. *Exemple.* — Trouvez les sommets de la surface

$$x^2 + y^2 - z^3 + 1 = 0.$$

Solution:

$$\frac{\partial f}{\partial x} = 2x, \quad \frac{\partial f}{\partial y} = 2y, \quad \frac{\partial f}{\partial z} = -3z^2,$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = 2, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = 2, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial z^2} = -6z.$$

Les autres dérivées sont zéro. Donc

$$Q = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -6z \end{pmatrix},$$

et

$$P = \frac{1}{4x^2 + 4y^2 + 9z^4} \begin{pmatrix} 4x^2 & 4xy & -6xz^2 \\ 4xy & 4y^2 & -6yz^2 \\ -6xz^2 & -6yz^2 & 9z^4 \end{pmatrix}.$$

L'équation  $PQ = QP$  nous donne que

$$\begin{pmatrix} 8x^2 & 8xy & -12xz^2 \\ 8xy & 8y^2 & -12yz^2 \\ 36xz^3 & 36yz^3 & -54z^5 \end{pmatrix},$$

doit être symétrique ou hermitique, c'est-à-dire,

$$\begin{cases} -12xz^2 = 36xz^3, \\ -12yz^2 = 36yz^3. \end{cases}$$

Si  $x = 0$ ,  $y = 0$ , on a  $z = 1$ . Donc  $(0, 0, 1)$  est un sommet. Si  $x \neq 0$ ,  $y \neq 0$ , on a  $z = 0$ . Mais  $z = 0$  ne donne que des points imaginaires de la surface. Donc la surface a seulement un sommet, c'est-à-dire  $(0, 0, 1)$ .

8. *Conjecture.* — Soit  $P$  un plan contenant le normal de la surface  $f = 0$  au point  $A = (a, b, c)$ ; supposons que  $P$  rencontre la surface à la courbe  $K$ . La courbe  $K$  a courbure maximum ou minimum quand  $A$  est un sommet de la surface.

#### BIBLIOGRAPHIE

1. Ali R. AMIR-MOÉZ, Quadric in a unitary Space, *L'Enseignement Mathématique*, tome VII, pp. 250-275 (1961).
2. — A. L. FASS, Quadric in  $R_n$ , *Amer. Math. Monthly*, Vol. 67, No. 7, pp. 633-636 (1960).
3. PENSORE, A generalized inverse of Matrices, *Proc. Cambridge Philo. Soc.*, 51, pp. 406-413 (1953).

University of Florida  
Gainesville, Florida.

(Reçu le 8 novembre 1962.)