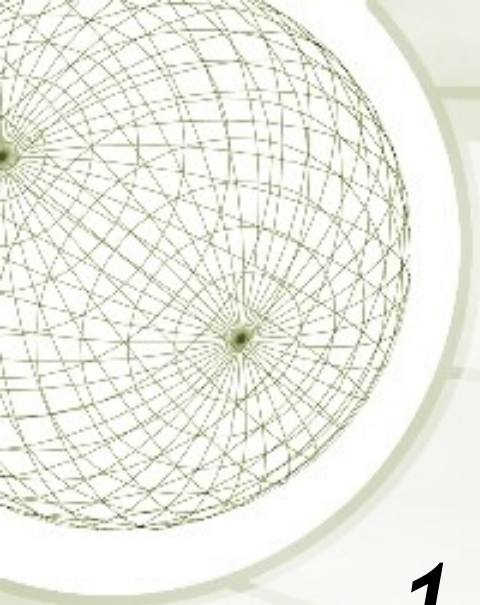


Euclide et Coq.

Jean Duprat

LIP.



1. Le point de départ.

- ✦ Euclide.
- ✦ Hilbert.
- ✦ La construction de figure comme preuve.

Euclide (-325;-265).

★ Œuvre :

- ★ Enseignant, fondateur de l'École d'Alexandrie.
- ★ Collecte des notions connues à son époque.
- ★ Grande rigueur :
 - ★ distinctions entre postulats et théorèmes (avant constatations).
 - ★ problèmes posés en termes de constructions.
 - ★ pas d'usage de nombres.



Les éléments.

- ★ Base de l'enseignement des mathématiques jusqu'au XX^e siècle:

- ★ « Without the diligent studie of Euclides Elementes, it is impossible to attaine unto the perfecte knowledge of Geometrie, and consequently of any of the other Mathematical Sciences »

Billingsley, English Translation
1570.

- ★ 13 volumes !
 - ★ 4 premiers : géométrie plane.
 - ★ notion de point, de droite, de surface.
 - ★ tome VI : similitude de figures.
 - ★ 3 derniers : géométrie dans l'espace.

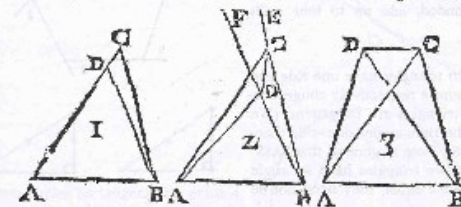
44

PREMIER

PROP. VII. TH. IV.

Si des extremités de quelque ligne droite, on mene deux autres lignes droites, se rencontrans à un point; des mêmes extremités, on n'en pourra pas mener deux autres égales à icelles, chacune à la sienne, & de même part, se rencontrans à un autre point.

Soit la ligne AB , des extremités de laquelle soient menées deux lignes droites AC & BC se rencontrant à quelconque



point c . Je dis que des mêmes extremités A & B , & de la même part que c , on ne peut mener deux autres lignes droites égales à icelles Ac & Bc chacune à la sienne, qui se rencontrent à un autre point que c ; c'est à dire que si de l'extremité A on mene la ligne AD égale à Ac , & de l'extremité B la ligne BE égale à Bc , il ne peut être que le point de rencontre D , soit autre que le point de rencontre c .

Car si faire se peut, que le point de rencontre D , tombe ailleurs qu'au point C ; où iceluy point D tombera sur l'une ou l'autre des lignes AC , BC ; ou dans le triangle ACB , ou hors iceluy.

Premièrement, iceluy point de rencontre D , ne peut être sur la ligne AC , comme en la première figure: car il faudroit que les deux lignes AD , & AC fussent égales entr'elles, (çavoir es la partie au tour; ce qui est absurde: parant la rencontre D , ne se fera point sur AC , ny aussi sur BC ; à cause de la même absurdité.

David Hilbert (1862-1943).

★ Géométrie algébrique abstraite

:

★ Nullstellensatz (th. des zéros de Hilbert).

★ Grundlagen der Geometrie (1899):

★ axiomatique :

- ★ 21 axiomes regroupés de manière naturelle,
- ★ n'utilise pas d'éléments extérieurs,
- ★ système non-contradictoire, minimal et complet.



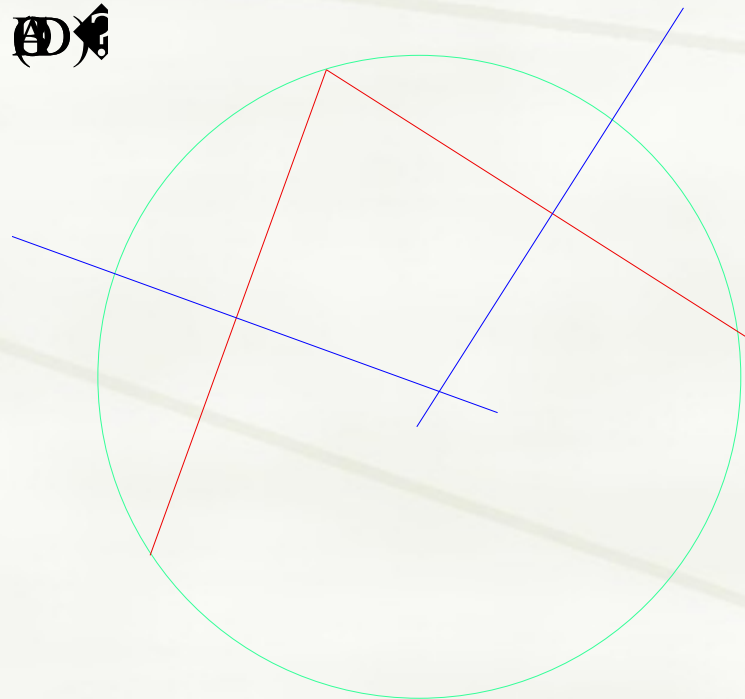


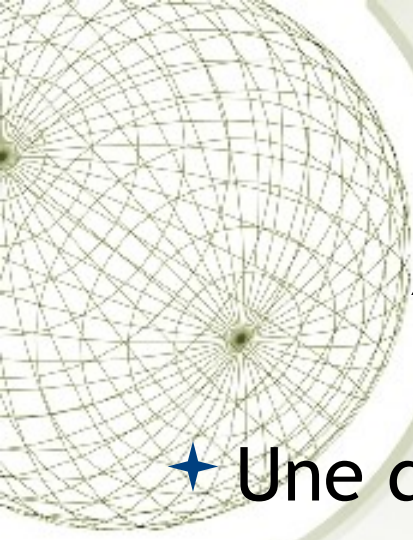
L'axiomatisation.

- ✦ 1. Axiomes d'incidence.
 - ✦ point, droite, plan, appartenance (incidence).
- ✦ 2. Axiomes d'ordre.
 - ✦ entre (between), axiome de Pasch, segments, demi-droites, orientation, ordre total et dense, angles.
- ✦ 3. Axiomes de congruence.
 - ✦ segments de même longueur, inégalité triangulaire, angles de même mesure, cas d'égalité des triangles, angle droit.
- ✦ 4. Axiomes de continuité.
 - ✦ Axiome d'Archimède, axiome de Cantor, droite réelle, repère cartésien.
- ✦ 5. Axiome de parallélisme.
 - ✦ Axiome d'Euclide, droites parallèles, plans parallèles.

Une construction comme preuve.

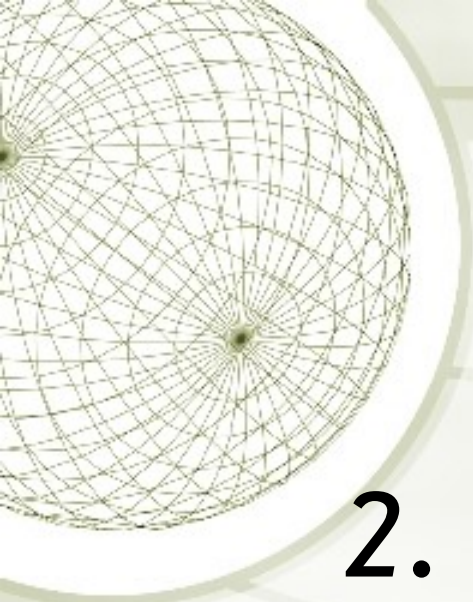
- ★ Théorème de Bolyai :
 - ★ Il existe un cercle passant par trois points non alignés.
 - ★ Preuve :
 - ★ Soient A, B, C non alignés.
 - ★ $A \neq B$ et $B \neq C$.
 - ★ Soient D la médiatrice de $[A, B]$ et D' la médiatrice de $[B, C]$.
 - ★ (AB) et (BC) sont sécantes, $D \perp (AB)$, $D' \perp (BC)$ donc D et D' sont sécantes.
 - ★ Soit O le point d'intersection de D et D' .
 - ★ $OA = OB$ et $OB = OC$.
 - ★ Le cercle de centre O et de rayon OA répond à la question.





Algorithme géométrique.

- ★ Une démonstration en géométrie contient :
 - ★ des informations de type constructive (figure),
 - ★ des informations de type déductive (propriétés).
- ★ On peut extraire d'une preuve une construction (algorithme).
- ★ C'est encore l'isomorphisme de Curry-Howard.



2. A la recherche d'une géométrie...

...où preuve et construction de figure à la règle et au compas sont menées de pair.



La règle et le compas.

★ Définitions mutuellement inductives :

★ Point : Set :=

| Origin, Unity : Point

| InterLines : Line -> Line -> Point

| InterLineCircle : Line -> Circle -> Point

| InterCircles : Circle -> Circle -> Point

★ Line : Set :=

| Ruler : Point -> Point -> Line

★ Circle : Set :=

| Compass : Point -> Point -> Point -> Circle.



Problèmes.

- ✦ Ambiguïté :

- ✦ multiplicité des points d'intersections.

- ✦ Précondition :

- ✦ points distincts de construction d'une droite,
- ✦ intersection de droites et de cercles sécants.

- ✦ Distinction :

- ✦ deux points ayant des constructions différentes ne sont pas nécessairement distincts.



Levée d'ambiguïté.

- ★ Il suffit de multiplier les constructeurs :
- ★ Exemple, deux cercles (Γ_1) et (Γ_2) sécants :
 - ★ intersection à droite de la droite des centres (C_1C_2) ,
 - ★ intersection à gauche de la droite des centres (C_1C_2) .



Préconditions.

★ Modifications des définitions :

★ Point : Set :=

| Origin, Unity : Point

| InterLines : $\forall D1 D2 : \text{Line},$

SecantLines D1 D2 -> Point

| InterLineCircle : $\forall D : \text{Line}, \forall G : \text{Circle},$

SecantLineCircle D G -> Point

| InterCircles : $\forall G1 G2 : \text{Circle},$

SecantCircles D1 D2 -> Point

★ Line : Set :=

| Ruler : $\forall A B : \text{Point}, \text{DistinctPoint } A B \rightarrow \text{Line}$

★ Circle : Set :=

| Compass : Point -> Point -> Point -> Circle.

★ Mais il faut aussi définir ces propriétés.



Ajout de définitions.

★ On voudrait :

★ Point : Set := ...

★ Line : Set := ...

★ Circle : Set := ...

★ DistinctPoint : Point -> Point -> Prop := ...

★ SecantLines : Line -> Line -> Prop := ...

★ SecantLineCircle : Line -> Circle -> Prop := ...

★ SecantCircles : Circle -> Circle -> Prop := ...

★ Mais Coq interdit ce genre de définitions mutuellement inductives mélangeant Set et Prop.



Une solution ?

★ Casser l'induction mutuelle :

- ★ Axiom Point : Set.
- ★ Definition DistinctPoint : Point -> Point -> Prop := ...
- ★ Definition Line : Set := ...
- ★ Definition Circle : Set := ...
- ★ Definition SecantLines : Line -> Line -> Prop := ...
- ★ Definition SecantLineCircle : Line -> Circle -> Prop := ...
- ★ Definition SecantCircles : Circle -> Circle -> Prop := ...
- ★ Definition Intersection : Set := ...
- ★ Axiom PointDef : Intersection -> Point.

★ La cohérence demeure-t-elle ?



Points distincts.

- ✦ On construit tous les points constructibles à la règle et au compas du plan euclidien une infinité de fois différemment !
 - ✦ C'est contradictoire avec une définition inductive en Coq (tactique discriminate permet de démontrer $0 \neq 1$ car 0 est construit par 0 et 1 par S 0).
- ✦ La solution précédente contourne ce problème, mais
 - ✦ La fonction PointDef qui associe un point à chaque intersection, associe le même point à nombre d'intersections.
 - ✦ Il faut pouvoir résoudre :
 - ✦ A = Intersection F1 F2,
 - ✦ B = Intersection F3 F4,
 - ✦ PointDef A = PointDef B.



Propriétés caractéristiques.

✦ On associe une propriété à chaque intersection :

✦ Exemples :

✦ Intersection des droites sécantes (D1) et (D2) :

✦ $\text{fun } M : \text{Point} \Rightarrow M \in (D1) \wedge M \in (D2)$

✦ Intersection des cercles sécants ($\Gamma 1$) et ($\Gamma 2$) :

✦ $\text{fun } M : \text{Point} \Rightarrow M \in (\Gamma 1) \wedge M \in (\Gamma 2) \wedge M \text{ à droite de } (C1C2).$

✦ On associe une propriété d'égalité à chaque point défini par intersection :

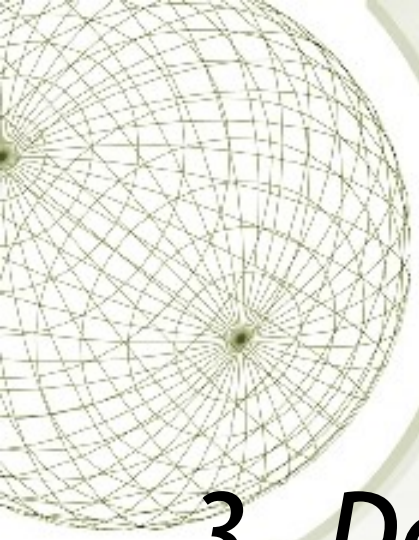
✦ Exemples :

✦ $I = \text{PointDef } (D1) \cap (D2),$

$\forall N : \text{Point}, N \in (D1) \wedge N \in (D2) \Rightarrow N = I.$

✦ $I = \text{PointDef } (\Gamma 1) \cap (\Gamma 2),$

$\forall N : \text{Point}, N \in (\Gamma 1) \wedge N \in (\Gamma 2) \wedge N \text{ à droite de } (C1C2) \Rightarrow N = I.$



3. Définition de la géométrie plane euclidienne.

- ✦ Les points.
- ✦ L'orientation.
- ✦ La métrique.
- ✦ Les droites.
- ✦ Les cercles.
- ✦ Les intersections.

Le plan.



- ★ Parameter

- ★ **Point** : Set.

- ★ Axiom

- ★ **Oo** : Point.

- ★ **Uu** : Point.

- ★ **DistinctOoUu** : Oo <> Uu.

- ★ Definition

- ★ **Figure** := Ensemble Point.

- ★ **SubFigure** := Included Point.

- ★ **Unicity** :=

- fun (M:Point) (F : Figure) =>
forall N, F N -> M = N.

- ★ Inductive

- ★ **SuperImposed** (F1 F2 : Figure) :
Prop :=

- | **SuperImposedDef** :

- SubFigure F1 F2 ->

- SubFigure F2 F1 ->

- SuperImposed F1 F2.



L'orientation.

- ★ Parameter

- ★ **Clockwise** : $\text{Point} \rightarrow \text{Point} \rightarrow \text{Point} \rightarrow \text{Prop.}$

- ★ Definition

- ★ **HalfPlane** (A B : Point) := Clockwise A B.

- ★ *Remarque* $A = B \rightarrow$ ensemble vide.

- ★ **EquiOriented** (A B C D) := forall M, Clockwise A B M \rightarrow Clockwise C D M.

- ★ **EquiDirected** := fun A B C D \Rightarrow EquiOriented A B C D \vee EquiOriented ...

- ★ **OpenRay** (A B) := EquiOriented A B A.

- ★ *Remarque* $A \neq B \rightarrow A \neq M.$

- ★ **ClosedRay** (A B) := fun M \Rightarrow EquiOriented A M A B.

- ★ **Collinear** (A B C) := \sim Clockwise A B C \wedge \sim Clockwise B A C.

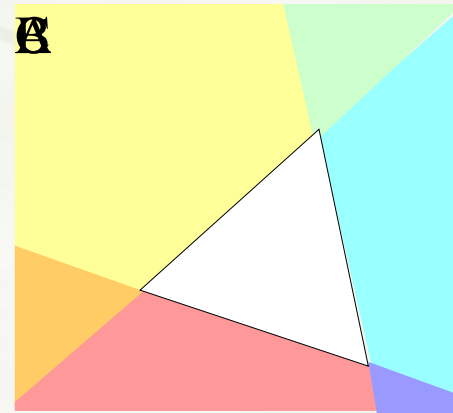
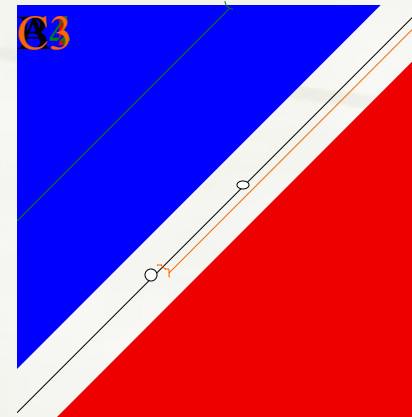
- ★ **Between** (A B C) := $A <> B \wedge$ EquiOriented A B B C.

- ★ **ClosedBetween** (A B C) := ClosedRay A C B \wedge ClosedRay C A B.

Axiomes d'orientation.

Axiom

- + **ClockwiseAntisym** : forall A B C,
~Clockwise A B C \vee
~Clockwise B A C.
- + **ClockwisePerm** : forall A B C,
Clockwise A B C \rightarrow
Clockwise B C A
- + **FourCases** : forall A B C,
Clockwise A B C \vee
Clockwise B A C \vee
OpenRay A B C \vee
OpenRay B A C.
+ Remarque : logique classique (\approx tiers exclu)
- + **FourthPoint** : forall A B C,
Clockwise A B C \rightarrow
Clockwise A B D \vee
Clockwise A D C \vee
Clockwise D B C.
+ Remarque : planarité (\approx Pasch)



Axiomes d'orientation.

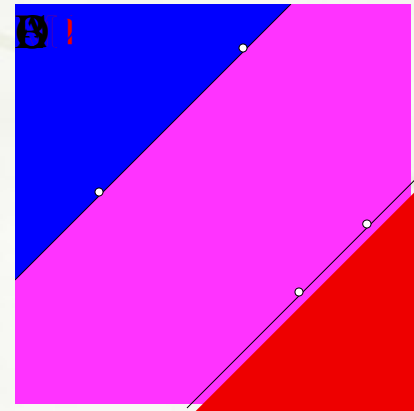
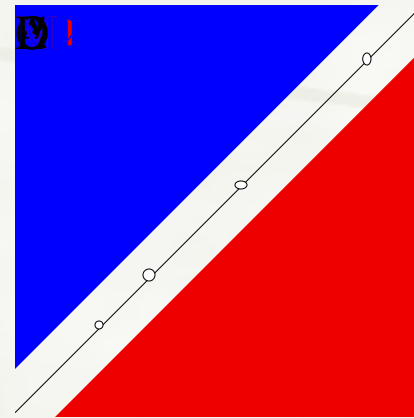
★ Axiom

- ★ **ChangeSense** : forall A B C D,
EquiOriented A B C D ->
Collinear A B C ->
EquiOriented B A D C.

★ Remarque : il n'y a que deux orientations.

- ★ **ChangeSide** : forall A B C D,
EquiOriented A B C D ->
A <> B ->
EquiOriented D C B A.

★ Remarque : **parallélisme**.





La métrique.

★ Parameter

★ Equidistant :
Point -> Point -> Point -> Point -> Prop.

★ Inductive

★ Archimed (A B) : Point -> Prop :=
| ArchimedBase : forall C,
 EquiOriented A C C B -> Archimed A B C
| ArchimedRec : forall C D,
 EquiOriented A B D C -> EquiDistant A B D C -> Archimed A B D ->
 Archimed A B C.

★ Definition

★ TriangleInequality := fun A B C D E F =>
 exists G, exists H, exists I, exists J,
 Between G H I ∧ EquiDistant A B G H ∧ EquiDistant C D H I ∧
 Between G J I ∧ EquiDistant E F G J.



Axiomes d'équidistance.

★ Axiom

- ★ **EquiDistantRefI** : forall A B, EquiDistant A B A B.
- ★ **EquiDistantSymTrans** : forall A B C D E F,
EquiDistant A B C D -> EquiDistant A B E F ->
EquiDistant C D E F.
 - ★ Remarque : relation d'équivalence sur les bipoints.
- ★ **EquiDistantAABB** : forall A B, EquiDistant A A B B.
 - ★ Remarque : distance nulle.
- ★ **EquiDistantABBA** : forall A B, EquiDistant A B B A.
 - ★ Remarque : symétrie de la distance.
- ★ **EquiDistantArchimed** : forall A B C,
A <> B -> ClosedRay A B C -> Archimed A B C.
 - ★ Remarque : la distance est archimédienne.

Axiomes d'équidistance.

+ Axiom

EquiDistantEquiOriented :

forall A B C A' B' C',
EquiOriented A B B C ->
EquiDistant A B A' B' ->
EquiDistant A C A' C' ->
OpenRay A' B' C' ->
EquiOriented A' B' B' C'.

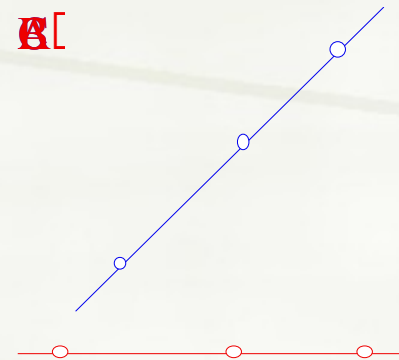
+ Remarque : conservation de l'ordre.

+ EquiDistantTriangle :

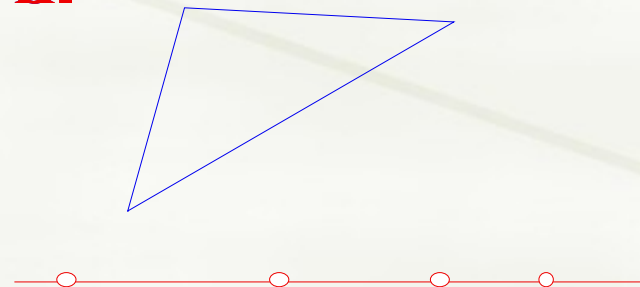
forall A B C A' B' C' D',
Clockwise A B C ->
OpenRay A' B' C' ->
OpenRay A' B' D' ->
EquiDistant A B A' B' ->
EquiDistant B C B' C' ->
EquiDistant A C A' D' ->
Between A' D' C'.

+ Remarque : inégalité triangulaire.

\mathbb{R}^1



\mathbb{R}^2



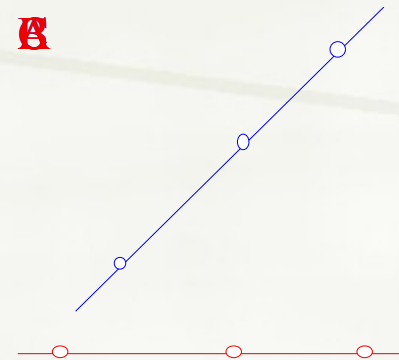
Axiomes d'équidistance.

✦ Axiom

✦ **EquiDistantChasles** :
forall $A B C A' B' C'$,
ClosedBetween $A B C$ ->
ClosedBetween $A' B' C'$ ->
EquiDistant $A B A' B'$ ->
EquiDistant $B C B' C'$ ->
EquiDistant $A C A' C'$.

✦ **ChaslesEquiDistant** :
forall $A B C A' B' C'$,
ClosedBetween $A B C$ ->
EquiDistant $A B A' B'$ ->
EquiDistant $B C B' C'$ ->
EquiDistant $A C A' C'$ ->
ClosedBetween $A' B' C'$.

Ⓔ



Axiomes d'équidistance.

+ Axiom

EquiDistantAngle :

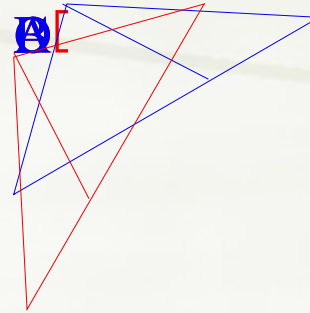
forall A B C D A' B' C' D',
ClosedRay A B D ->
ClosedRay A' B' D' ->
EquiDistant A B A' B' ->
EquiDistant A C A' C' ->
EquiDistant B C B' C' ->
EquiDistant A D A' D' ->
EquiDistant C D C' D'.

+ Remarque : transport d'un angle.

+ EquiDistantSumAngles :

forall A B C D E,
Clockwise A B C ->
Clockwise A C D ->
Clockwise A D E ->
EquiDistant A B D C ->
EquiDistant B C A D ->
EquiDistant A E C D ->
EquiDistant D E C A ->
Between B A E.

+ Remarque : somme des angles d'un triangle
(unicité de la parallèle).



La droite.

★ Inductive

★ **Line** : Set :=

| **Ruler** : forall A B : Point, A <> B -> Line.

★ Definition

★ **LineA** := fun D : Line => let (A, _, _) := D in A.

★ **LineB** := fun D : Line => let (_, B, _) := D in B.

★ **LineH** : forall D : Line, LineA D <> LineB D.

★ **OnLine** (D : Line) := let (A,B,_) := D in Collinear A B.

★ **IsLine** (F : Figure) := {D : Line | SuperImposed F (OnLine D)}.

★ **ParallelLines** (D1 D2 : Line) := EquiDirected (LineA D1) (LineB D1) (LineA D2) (LineB D2).

★ **SecantLines** (D1 D2 : Line) := ~ParallelLines D1 D2.

★ **O__U** := Ruler Oo Uu DistinctOoUu.

Le cercle.

★ Inductive

★ **Circle : Set** :=
| **Compass** : forall C A B : Point, Circle.

★ Definition

- ★ **Center** := fun G : Circle => let (C, _, _) := G in C.
- ★ **RadiusA** := fun G : Circle => let (_, A, _) := G in A.
- ★ **RadiusB** := fun G : Circle => let (_, _, B) := G in B.
- ★ **OnCircle** (G : Circle) := let (C, A, B) := G in (fun M : Point => EquiDistant C M A B).
- ★ **IsCircleB** (F : Figure) := {G : Circle | SuperImposed F (OnCircle G)}.
- ★ **TriangleSpec** := fun A B C D E F =>
TriangleInequality A B C D E F \wedge TriangleInequality C D E F A B \wedge TriangleInequality E F A B C D.
- ★ **SecantCircles** (G1 G2 : Circle) :=
TriangleSpec (Center G1) (Center G2) (RadiusA G1) (RadiusB G1) (RadiusA G2) (RadiusB G2).
- ★ **Diameter** (D : Line) (G : Circle) := OnLine D (Center G).

Les intersections.

★ Inductive

★ **Intersection** : Figure -> Prop :=

| **InterLines** : forall D1 D2 : Line,
SecantLines D1 D2 ->

Intersection (fun M : Point => OnLine D1 M \wedge OnLine D2 M)

| **InterCircles** : forall G1 G2 : Circle,
SecantCircles G1 G2 ->

Intersection (fun M : Point => OnCircle G1 M \wedge
OnCircle G2 M \wedge Clockwise (Center G1) (Center G2) M)

| **InterDiameter** : forall (D : Line) (G : Circle),
Diameter D G ->


Intersection (fun M : Point => OnCircle G M \wedge
EquiOriented (Center G) M (LineA D) (LineB D)).

★ *Une figure n'est une intersection que dans les trois cas énumérés.*

★ Axiom

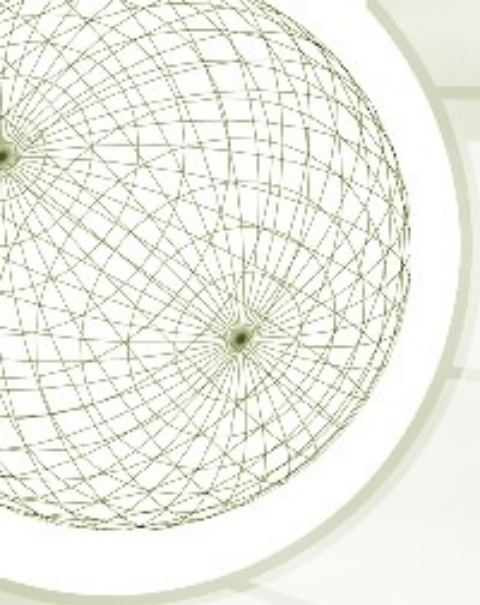
★ **PointDef** : forall F : Figure, Intersection F -> {M : Point | F M \wedge Unicity M F}.

★ *Lorsqu'une figure est une intersection, elle contient un unique point.*



Quelle géométrie a-t-on construit ?

- ★ Il a été prouvé en Coq :
 - ★ de ce système, se déduisent tous les axiomes de Hilbert à l'exception de celui de continuité.
- ★ La réciproque :
 - ★ ne peut se faire que dans Prop,
 - ★ ce qui suffirait à garantir que les axiomes ne sont pas incohérents entre eux,
 - ★ mais la question de savoir si :
 - ★ l'utilisation non orthodoxe de Prop, Set et d'axiomes n'introduit pas d'incohérence reste entière



4. L'objectif.

Un exemple : le théorème de
Bolyai.

Énoncé.

Hypothèses

A un point

B un point

C un point

H_0 : A B C non alignés

Figure

B ○

○

A

○

C

Conclusion

1/1 : A B C cocycliques ?

Raisonnement

□ Soit D médiatrice de A B.

Démonstration.

Hypothèses

A un point

B un point

C un point

H_0 : A B C non alignés

Figure

B ○

○

A

○

C

Conclusion

1/2 : A et B distincts ?

Raisonnement

▪ Car H_0

Démonstration.

Hypothèses

A un point

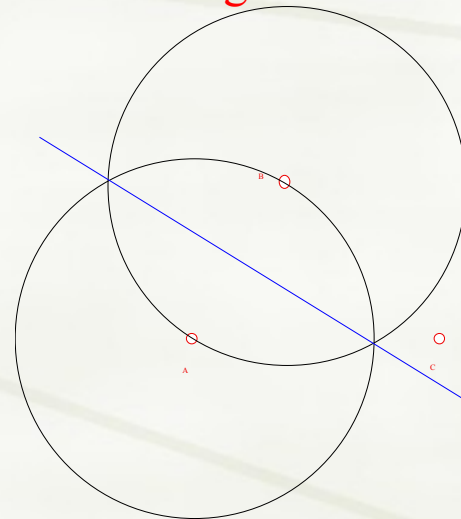
B un point

C un point

H_0 : A B C non alignés

D : médiatrice de A et B

Figure



Conclusion

1/1 : A B C cocycliques ?

Raisonnement

□ Doit D être médiatrice de B et C.

Démonstration.

Hypothèses

A, B, C : points

H0 : A B C non alignés

H1 : $A \neq B$

D : droite

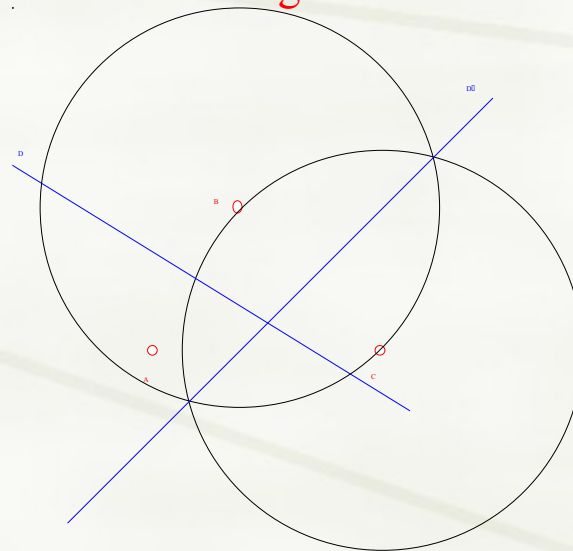
H2 : D médiatrice de A et B

H3 : $B \neq C$

D' : droite

H4 : D' médiatrice de B et C

Figure



Conclusion

1/1 : A B C cocycliques ?

Raisonnement

□ Soit AB la droite passant par A et B.

Démonstration.

Hypothèses

A, B, C : points

H0 : A B C non alignés

H1 : $A \neq B$

D : droite

H2 : D médiatrice de A et B

H3 : $B \neq C$

$D \neq \emptyset$: droite

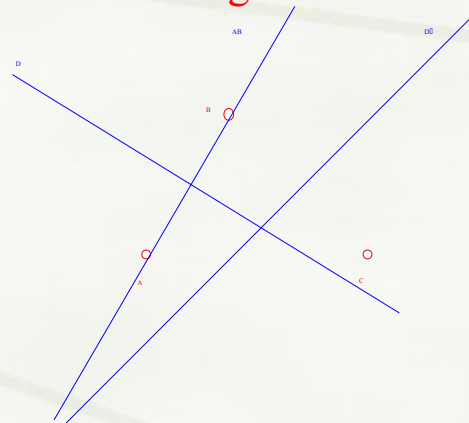
H4 : D médiatrice de B et C

AB : droite

H5 : A sur AB

H6 : B sur AB

Figure



Conclusion

1/1 : A B C cocycliques ?

Raisonnement

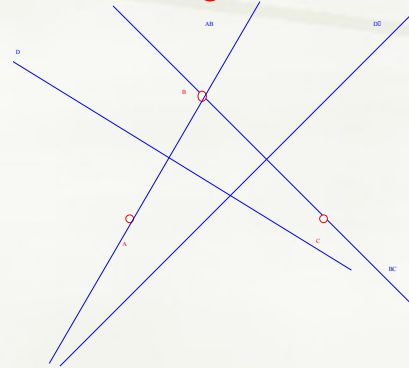
D est perpendiculaire à AB car H2.

Démonstration.

Hypothèses

A, B, C : points
 H0 : A B C non alignés
 H1 : $A \neq B$
 D : droite
 H2 : D médiatrice de A et B
 H3 : $B \neq C$
 D' : droite
 H4 : D' médiatrice de B et C
 AB : droite
 H5 : A sur AB
 H6 : B sur AB
 H7 : D est perpendiculaire à AB
 BC : droite
 H8 : B sur BC
 H9 : C sur BC
 H10 : D' est perpendiculaire à BC

Figure



Conclusion

1/1 : A B C cocycliques ?

Raisonnement

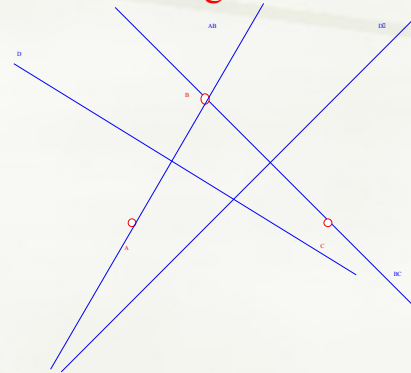
AB et BC sont sécantes en B est un point commun et C n'est pas sur AB.

Démonstration.

Hypothèses

A, B, C : points
H0 : A B C non alignés
H1 : $A \neq B$
D : droite
H2 : D médiatrice de A et B
H3 : $B \neq C$
D' : droite
H4 : D' médiatrice de B et C
AB : droite
H5 : A sur AB
H6 : B sur AB
H7 : D est perpendiculaire à AB
BC : droite
H8 : B sur BC
H9 : C sur BC
H10 : D' est perpendiculaire à BC
H11 : AB et BC sont sécantes

Figure



Conclusion

1/1 : A B C cocycliques ?

Raisonnement

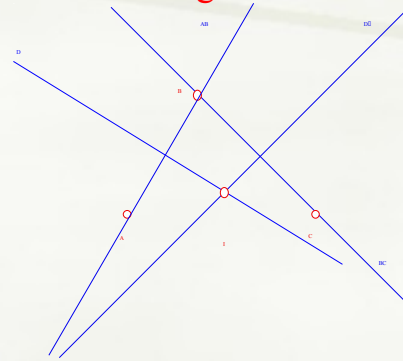
□ Soit I le point d'intersection de D et D'.

Démonstration.

Hypothèses

A, B, C : points
 H0 : A B C non alignés
 H1 : $A \neq B$
 D : droite
 H2 : D médiatrice de A et B
 H3 : $B \neq C$
 D1 : droite
 H4 : D1 médiatrice de B et C
 AB : droite
 H5 : A sur AB
 H6 : B sur AB
 H7 : D est perpendiculaire à AB
 BC : droite
 H8 : B sur BC
 H9 : C sur BC
 H10 : D1 est perpendiculaire à BC
 H11 : AB et BC sont sécantes
 I : Point
 H12 : D et D1 sont sécantes
 H12 : I sur D
 H13 : I sur D1

Figure



Conclusion

1/1 : A B C cocycliques ?

Raisonnement

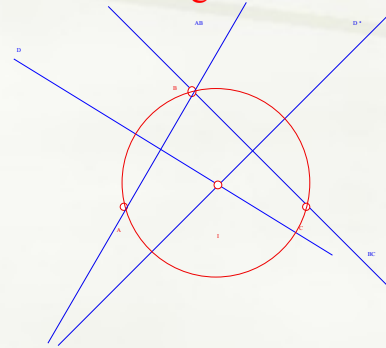
□ Soit G le cercle de centre I et de rayon IA.

Démonstration.

Hypothèses

A, B, C : points
 H0 : A B C non alignés
 H1 : $A \neq B$
 D : droite
 H2 : D médiatrice de A et B
 H3 : $B \neq C$
 D1 : droite
 H4 : D1 médiatrice de B et C
 AB : droite
 H5 : A sur AB
 H6 : B sur AB
 H7 : D est perpendiculaire à AB
 BC : droite
 H8 : B sur BC
 H9 : C sur BC
 H10 : D1 est perpendiculaire à BC
 H11 : AB et BC sont sécantes
 I : Point
 H12 : D et D1 sont sécantes
 H12 : I sur D
 H13 : I sur D1
 G : cercle de centre I de rayon IA

Figure

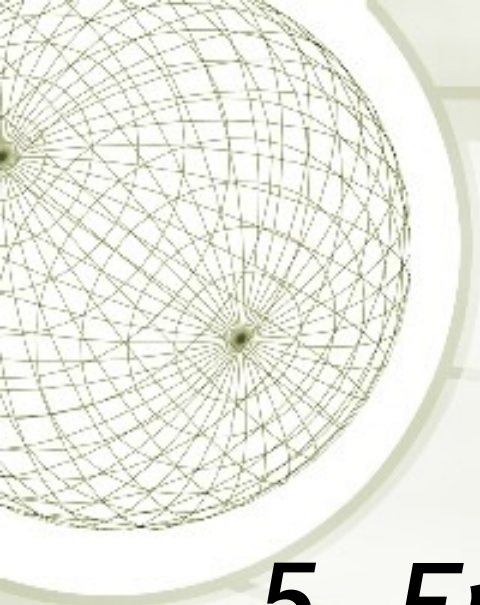


Conclusion

1/1 : A B C cocycliques ?

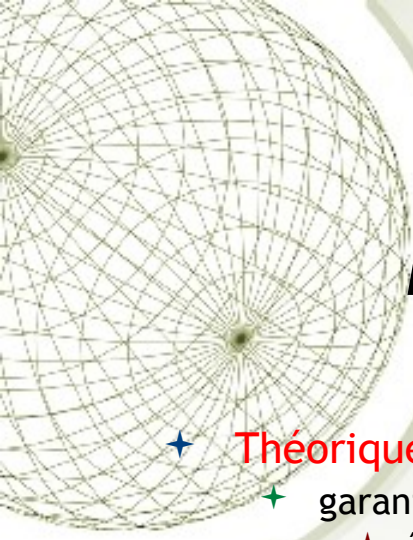
Raisonnement

□ Car A sur G et B sur G et C sur G.



5. En guise de conclusion...

La poursuite des travaux.



La poursuite des travaux.

✦ **Théorique :**

- ✦ garantir la cohérence (je ne sais pas faire)
 - ✦ éventuellement inventer un autre calcul que le calcul des constructions dans laquelle une telle théorie serait naturelle.

✦ **Le logiciel :**

- ✦ développer en Coq les objets géométriques :
 - ✦ triangles, droites remarquables, ...
- ✦ développer les tactiques correspondants aux étapes courantes du raisonnement.

✦ **L'interface :**

- ✦ les fenêtres hypothèses et conclusion
 - ✦ traduction en français de l'environnement et du but.
- ✦ la fenêtre figure
 - ✦ dessin en GeoGebra à partir de l'environnement.
- ✦ la fenêtre raisonnement
 - ✦ traduction en français des tactiques.
- ✦ Eventuellement :
 - ✦ une fenêtre des théorèmes applicables,
 - ✦ une édition du problème résolu avec énoncé, figure et démonstration.