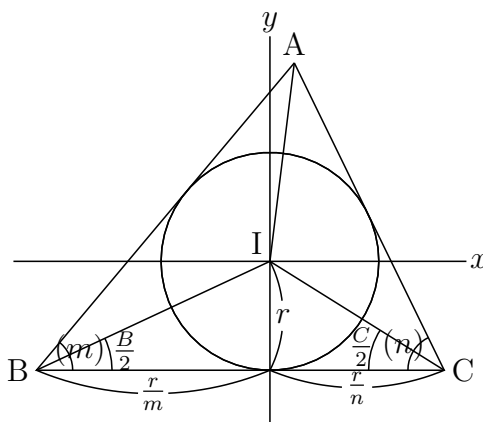


MNR 法の使い方

2025 年 2 月 14 日

MNR 法は、三角形について 2 底角の半角の正接 m, n と内接円の半径 r で諸量を m, n, r の有理式で表す方法である。すなわち、 $m = \tan \frac{B}{2}, n = \tan \frac{C}{2}$ および内接円の半径を r とおく。



このとき、 $B(-\frac{r}{m}, -r)$, $C(\frac{r}{n}, -r)$ となる。頂角 A については

$$\tan \frac{A}{2} = \tan \frac{\pi - B - C}{2} = \cot \frac{B + C}{2} = \frac{1 - mn}{m + n}$$

となる。また、頂点 A の座標も直線 AB, AC の交点としてやはり m, n の有理式で求められる。

$$\left(\frac{r(n - m)}{1 - mn}, \frac{1 + mn}{1 - mn} \right)$$

なお、通常は底辺を下側にとるが、その場合は $1 - mn > 0$ となる。

辺 BC の長さは $\frac{r}{m} + \frac{r}{n}$ であり、他の辺も同様に計算される。

$$AB = \frac{r(1 + m^2)}{m(1 - mn)}, \quad AC = \frac{r(1 + n^2)}{n(1 - mn)}$$

外心、外接円、重心、垂心、傍心、傍接円、三角形の面積なども m, n の有理式で表される。

MNR 法では半角の正接が重要となる。そこで、 α ($-\pi < \alpha < \pi$) について、 $\tan \frac{\alpha}{2} = t$ となる α を (t) と表すことにする。すなわち、 $\alpha = 2 \tan^{-1} t$ である。例えば、

$$(1) = \frac{\pi}{2}, \quad (\sqrt{3}) = \frac{2\pi}{3}, \quad (\sqrt{2}) =$$

1 MNR 法のライブラリ

1.1 3つの基本関数と大域変数

<code>putT(m,n,r)</code>	角 B, C がそれぞれ $(m), (n)$ で内心が原点の三角形をおく。
<code>slideT(pt1,pt2)</code>	<code>pt1</code> が <code>pt2</code> に一致するように平行移動する。
<code>rotateT(m,pt)</code>	<code>pt</code> を中心に (m) だけ回転する。

これらを実行すると、頂点、辺の長さ、5心などが次の大域変数に代入または変更される。

頂点 `vtxT, vtxL, vtxR`

辺	edgB, edgL, edgR
内心, 外心	inC, inR, cirC, cirR
垂心, 重心	ortC, barC
傍心, 傍接円	exCa, exRa, exCb, exRb, exCc, exRc
面積 S と s	area, halfPer ($s = \frac{a+b+c}{2}$)

これらのうち、頂点以外は putT だけによって決定される。

1.2 汎用変数

$\alpha = (t)$ の補角 $\pi - \alpha$ は $\tan \frac{\pi - \alpha}{2} = \cot \frac{\alpha}{2} = \frac{1}{t}$ より $(\frac{1}{t})$ と表される。同様に、加法定理によって、余角 $\frac{\pi}{2} - \alpha$ は $\tan(\frac{\pi}{4} - \frac{\alpha}{2}) = \frac{1-t}{1+t}$ となることなどから、次の関数を定義する。

補角	supA(t) ($:=1/t$)
余角	comA(t) ($:= (1-t)/(1+t)$)
角の和	plusA(t1,t2) ($:= (t1+t2)/(1-t1*t2)$)
角の差	minusA(t1,t2) ($:= (t1-t2)/(1+t1*t2)$)

それ以外にも、以下のような汎用的な関数が定義されている。

頂角	angT(m,n)
numer(f)	方程式 (=0) の分子を因数分解 :=factor(num(ratsimp(f)))
frev(eq,rep)	eq に rep を代入して分数式を簡単化
frevL(eqL,rep)	リスト eqL に rep を代入して分数式を簡単化
frfactor(eq,rep)	eq に rep を代入して分数式を因数分解して簡単化)
nthfactor(pol,k)	多項式の k 番目の因子を返す (望む結果にならない場合も)
dotProd(v1,v2)	内積
crossProd(v1,v2)	外積
lenSeg2(p1,[p2])	p1 [p2-p1] の長さの平方
meetLine(pts1,pts2)	2 線分の交点 (pts は 2 点のリスト)
edge(A,B)	辺 AB(frfactor で簡単化)
edg2m(c,a,b)	三角形 ABC において、頂点 C の m の値
cos2m(c)	cos の値が c である角の m の値

2 Maxima のコマンドと関数

- 代入はコロン (= ではない) (ex) A:vtxT
- リストは [] で囲む. (ex) eqL:[s1,s2]; eqL[1] (=s1)
- 方程式を解く
 - 単独の方程式 solve(eq,x) (注) 方程式に=はつけない
 - 連立方程式 algsys(eqL,[x,y]) (solve でも解けることもある)
 - 解は sol:[x=a1, x=a2], [[x=a, y=b]] など
 - 解を代入するには, frev や frevL を用いる
 - eq:x-a; sol:solve(eq,x); x:frev(sol)
- partfrec 部分分数分解

3 Cindy のスクリプト例

```
cmdL1=concat(Mxbatch("mnr"),[ //mnr ライブラリを読み込む
    //以前のスクリプト, 例えば, cmdL1 に追加する場合は, concat(cmdL1,[
    "putT(m,n,r); slideT(cirC,[0,0])",
    "aA:angT(m,n)", //頂角 (これが定数であることを示す)
    "eq1:edgB-a; eq2:cirR-R",
    "sol:solve([eq1,eq2],[n,r])",
    "v:frevL([vtxT,vtxL,vtxR,n,aA],sol[2])",
    "A:v[1]; B:v[2]; C:v[3]; n:v[4]; aA:v[5]",
    "end"
]);
var1="sol::A::B::C::n::aA"; //値が返される変数文字列(リストに変換される)
if(contains(Ch,1), //Ch=[1] の場合 (画面のボタンで選択)
    Nchoice(1,0..4);Setfiles(Namecdy+"1"); // 画面に進行のボタンをおいた場合
    CalcbyMset(var1,"mxans1",cmdL1,[""]); // Maxima を実行
    //var1 の各変数に結果の数式(文字列) が代入される
    R=3; a=4; m=tanhalf(80); //仮の値
    v=Parsev("A::B::C"); //A,B,C を評価して, リストにする
    Listplot("1",v_[1,2,3,1]); //三角形を描く
    Circledata("1",[0,0],R)); //外接円を描く
);
```