

Transformations du plan euclidien.

Définition 1

Une *transformation d'un espace affine euclidien* est une bijection entre deux parties de cet ensemble.

I Réflexions suivant une droite.

II Symétries centrales.

III Translations.

IV Rotations.

Expression complexe d'une rotation.

Proposition 1

Soient M , M' et A deux points du plan d'Argand-Cauchy d'affixes respectives z , z' et a , θ un nombre réel.
 M' est l'image de M par la rotation r de centre a et d'angle θ si et seulement si

$$z' = (z - a)e^{i\theta} + a$$

Démonstration 1

Dépend évidemment de la définition retenue pour la rotation et pour l'instant je ne suis pas fixé.

Remarques.

- Pour retenir la formule nous pouvons remarquer que $\frac{z'-a}{z-a} = e^{i\theta}$ qui signifie à la fois que $\|\overrightarrow{AM}\| = \|\overrightarrow{AM'}\|$ et $(\overrightarrow{AM}, \overrightarrow{AM'}) \equiv \theta \pmod{2\pi}$, ce qui caractérise bien la rotation.

Exercice 1

Soient A_1 et A_2 des points d'affixes respectives a_1 et a_2 , et θ_1 et θ_2 deux nombres réels.

Nous noterons r_1 (respectivement r_2) la rotation de centre A_1 (resp. A_2) et d'angle θ_1 (resp. θ_2).

Déterminez la nature et les éléments caractéristiques de la transformation $r_2 \circ r_1$.

Correction exercice 1

Soient M et M' des points d'affixes respectives z et z' .

$$\begin{aligned} M' = r_2 \circ r_1(M) &\Leftrightarrow z' = \left[\left((z - a_1)e^{i\theta_1} + a_1 \right) - a_2 \right] e^{i\theta_2} + a_2 \\ &\Leftrightarrow z' = ze^{i(\theta_1 + \theta_2)} + a_1 e^{i\theta_2} (1 - e^{i\theta_1}) + a_2 (1 - e^{i\theta_2}) \end{aligned}$$

Distinguons les cas.

1. Premier cas : $\theta_1 + \theta_2 \equiv 0 \pmod{2\pi}$.

Alors

$$\begin{aligned} M' = r_2 \circ r_1(M) &\Leftrightarrow z' = z + a_1 e^{i\theta_2} (1 - e^{i\theta_1}) + a_2 (1 - e^{i\theta_2}) \\ &\Leftrightarrow z' - z = (a_2 - a_1)(1 - e^{i\theta_2}) \end{aligned}$$

Par conséquent $r_2 \circ r_1$ est la translation de vecteur d'affixe $(a_2 - a_1)(1 - e^{i\theta_2})$.

2. Second cas : $\theta_1 + \theta_2 \not\equiv 0 \pmod{2\pi}$.

V Homothéties.

VI Affinités.

VII Similitudes.

VIII Isométrie.

Définition 2

Une *isométrie affine* est une transformation du plan affine euclidien conservant la distance.

IX Déplacements.

X Retournements.