

## Expression complexe des isométries planes

$f: \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$  affine et telle que  $\vec{f}: \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$  soit une isométrie vectorielle.

### 1) Isométries vectorielles

On sait que  $\vec{f}$  est soit une rotation (si  $\det(\vec{f}) = +1$ ) (cf TD n°1)  
soit une réflexion (si  $\det(\vec{f}) = -1$ )

(i) Rotations  $\vec{f}$  est une rotation vectorielle

$$\vec{f}(z) = e^{i\theta} \cdot z$$

(1, i) base orthonormée directe

$$\text{Mat}_{(1, i)}(\vec{f}) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

avec  $\theta$  uniquement défini modulo  $2\pi$ .

$$\left. \begin{aligned} \vec{f}(1) &= \cos \theta \cdot 1 + \sin \theta \cdot i = e^{i\theta} \cdot 1 \\ \vec{f}(i) &= -\sin \theta \cdot 1 + \cos \theta \cdot i = e^{i\theta} \cdot i \end{aligned} \right\}$$

on en déduit :

$$\begin{aligned} \vec{f}(z) &= \vec{f}(a \cdot 1 + b \cdot i) = a \vec{f}(1) + b \vec{f}(i) \\ &= a e^{i\theta} \cdot 1 + b e^{i\theta} \cdot i = e^{i\theta} \cdot z \end{aligned}$$

(ii) Réflexions vectorielles

$\vec{f}$  isométrie de déterminant  $-1$

$$\text{Mat}_{(1,i)}(\vec{f}) = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ \sin \theta & -\cos \theta \end{pmatrix} \quad \text{avec } \theta \in \mathbb{R}$$

donc  $\left. \begin{aligned} \vec{f}(1) &= e^{i\theta} \cdot 1 \\ \vec{f}(i) &= \sin \theta \cdot 1 - \cos \theta \cdot i = e^{i\theta} \cdot (-i) \end{aligned} \right\} \text{ donc, pour } z \in \mathbb{C},$

$$\begin{aligned} \vec{f}(z) &= \vec{f}(a \cdot 1 + b \cdot i) = a \vec{f}(1) + b \vec{f}(i) \\ &= a e^{i\theta} \cdot 1 + b e^{i\theta} (-i) \\ &= e^{i\theta} (a - bi) = e^{i\theta} \bar{z} \end{aligned}$$

$$\boxed{\vec{f}(z) = e^{i\theta} \bar{z}}$$

Mieux: construction d'une base adaptée à  $\vec{f}$ .

On cherche  $z \neq 0$  tel que  $\vec{f}(z) = z$ , c'est-à-dire  $e^{i\theta} \bar{z} = z$ .

$$z = \rho e^{i\alpha}, \quad \rho = |z|$$

$$\begin{aligned} e^{i\theta} \bar{z} = z &\Leftrightarrow e^{i\theta} e^{-i\alpha} = e^{i\alpha} \Leftrightarrow e^{2i\alpha} = e^{i\theta} \\ &\Leftrightarrow 2\alpha \equiv \theta \pmod{2\pi}. \end{aligned}$$

Prenons  $\alpha = \frac{\theta}{2}$  et

$$z_0 = e^{i\alpha} = e^{i\theta/2}$$

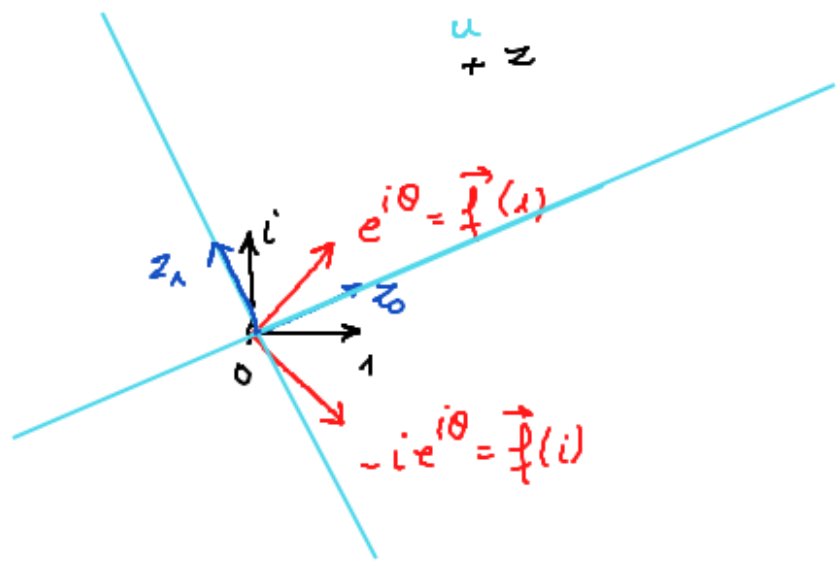
$$\vec{f}(z) = z$$

$$\|z_0\| = |z_0| = 1$$

Base orthogonale directe:  $(z_0, z_1)$  avec  $z_1 = iz_0$ .

$$\text{On a } \vec{f}(z_1) = \vec{f}(iz_0) = e^{i\theta}(\overline{iz_0}) = -i(e^{i\theta} \overline{z_0}) = -i \vec{f}(z_0) = -iz_0 = -z_1.$$

Dans la base  $(z_0, z_1)$ , la matrice de  $\vec{f}$  est  $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ .



Formulation complexe du changement de base:

$$z = e^{i\theta/2} \cdot u$$

$$u \in \mathbb{C}$$

$$\vec{f}(z) = e^{i\theta/2} \vec{\varphi}(u)$$

$\vec{\varphi}$ : expression de  $\vec{f}$   
dans  $(z_0, z_1)$

$$e^{i\theta} \overline{z} = e^{i\theta} \cdot e^{-i\theta/2} \overline{u} = e^{i\theta/2} \overline{u}$$

$$\boxed{\vec{\varphi}(u) = \overline{u}}$$

## 2) Isométries affines

$f: \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$  affine,  $\vec{f}$  isométrie.

(i) Isométries directes (= déplacements) :  $\vec{f}$  est une rotation.

$$f(z) = f(0) + \vec{f}(z) = b + e^{i\theta} z = az + b, \text{ avec } |a|=1.$$

Existe-t-il un point fixe ?

$$f(z) = z \Leftrightarrow az + b = z \Leftrightarrow (a-1)z = -b.$$

\* Si  $a=1$  et  $b=0$  : tous les points sont fixes,

$$f = \text{id}_{\mathbb{C}}$$

\* Si  $a=1$  et  $b \neq 0$  : aucun point fixe,

$$f = t_b$$

(translation)

\* Si  $a \neq 1$  : un unique point fixe,

$$\omega = \frac{b}{1-a}.$$

Pour tout  $z \in \mathbb{C}$ ,

$$\begin{aligned} f(z) &= f(\omega) + \vec{f}(z-\omega) \\ &= \omega + e^{i\theta} (z-\omega) \end{aligned}$$

$$f = \text{Rot}(\omega, \theta)$$

(rotation de centre  $\omega$  et d'angle  $\theta$ ).

(ii) Isométries indirectes :  $\vec{f}$  est une réflexion.

Pour tout  $z \in \mathbb{C}$ ,  $f(z) = f(\omega) + \vec{f}(z) = b + a\bar{z}$  avec  $|a|=1$ .

Changement de base

$$a = e^{i\theta}$$

$$z = e^{i\theta/2} u$$

$$\vec{f}(z) = e^{i\theta/2} \vec{\varphi}(u)$$

avec  $\vec{\varphi}(u) = \bar{u}$ .

$$f(z) = e^{i\theta/2} \left( \vec{\varphi}(u) + e^{-i\theta/2} b \right), \text{ donc}$$

$$\varphi(u) = \bar{u} + b'$$

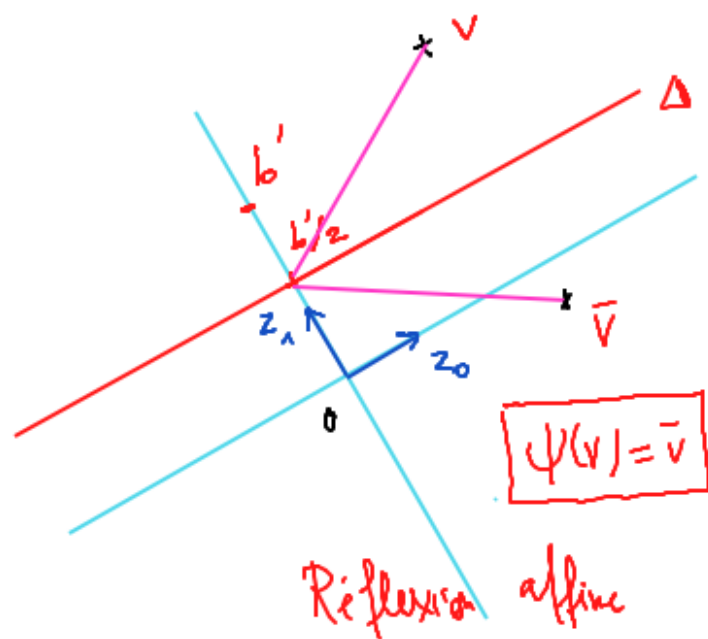
avec  $b' = e^{-i\theta/2} b$

Recherche d'un point fixe.

$$\begin{aligned} \varphi(u) = u &\iff \bar{a} + b' = u \iff u - \bar{u} = b' \\ &\iff 2i \operatorname{Im}(u) = b' \end{aligned}$$

\* Cas  $b' \in i\mathbb{R}$ . On écrit  $b' = i\beta$

Les points fixes de  $\varphi$  sont les nombres complexes de partie imaginaire  $\beta/2$ .



$$\Delta = \frac{b'}{2} + \mathbb{R} \cdot 1 \quad (\text{repère } (0; z_0, z_1))$$

$$u = \frac{b'}{2} + v \quad (\text{origine en } \frac{b'}{2})$$

$$\varphi(u) = \frac{b'}{2} + \psi(v)$$

$$\psi(v) = \varphi\left(\frac{b'}{2} + v\right) - \frac{b'}{2} = \overline{\frac{b'}{2} + v} + b' - \frac{b'}{2} = \bar{v}$$

\* Cas où  $b' \notin i\mathbb{R}$

$$\varphi(u) = \bar{u} + b'$$

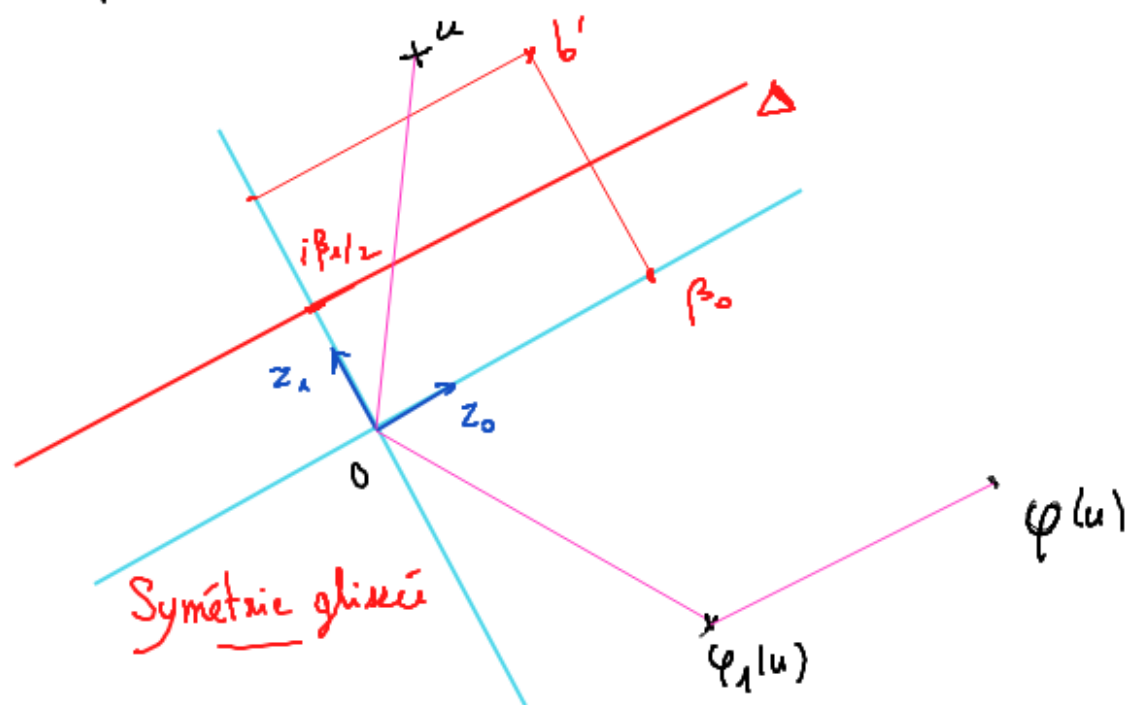
$\varphi$  n'a aucun point fixe

$$b' = \beta_0 + i\beta_1$$

$$\beta_0, \beta_1 \in \mathbb{R}, \beta_0 \neq 0.$$

$$\varphi(u) = (\bar{u} + i\beta_1) + \beta_0 = \varphi_1(u) + \beta_0$$

$\varphi_1$  est la réflexion par rapport  
à la droite  $\Delta = \frac{i\beta_1}{2} + \mathbb{R}$



$$\varphi = t_{\beta_0} \circ \varphi_1 = \varphi_1 \circ t_{\beta_0}$$

$$\begin{aligned} \varphi_1 \circ t_{\beta_0}(u) &= \varphi_1(u + \beta_0) = \overline{(u + \beta_0)} + i\beta_1 \\ &= \bar{u} + \beta_0 + i\beta_1 \\ &= t_{\beta_0} \circ \varphi_1(u). \end{aligned}$$

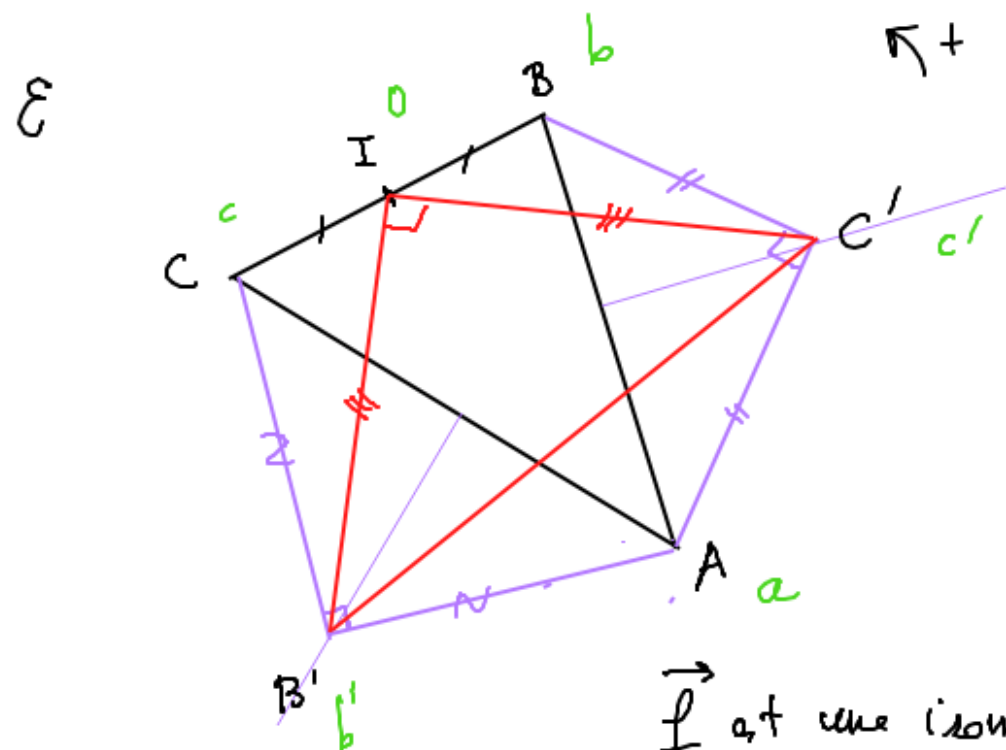
## Récapitulatif

Isométries affines d'un plan affine euclidien  $\mathcal{E}$  ( $\mathcal{E} \simeq \mathbb{C}$   
via le choix d'une base de  $\mathcal{E}$ )

- \*  $\text{Fix}(f) = \mathcal{E}$  :  $f = \text{id}_{\mathcal{E}}$  *directe*
- \*  $\text{Fix}(f) = \Delta$ , une droite :  $f$  est la réflexion par rapport à  $\Delta$  *indirecte*
- \*  $\text{Fix}(f) = \{\Omega\}$ , un point :  $f$  est une rotation de centre  $\Omega$  *directe*
- \*  $\text{Fix}(f) = \emptyset$  :
  - /  $f$  est une translation *directe*
  - \  $f$  est une symétrie glissée *indirecte*



Une (autre) application des nombres complexes



On choisit une base orthogonale  $(\vec{e}_1, \vec{e}_2)$  de  $\mathcal{E}$ . On considère l'application affine

$f: \mathbb{C} \rightarrow \mathcal{E}$  telle que

$$f(0) = I, \quad f(1) = \vec{e}_1, \quad f(i) = \vec{e}_2$$

$f$  est une isométrie

$AB'C'$  rectangle inscrit en  $B'$ :

$\text{Rot}(B', \frac{\pi}{2})(A) = C$ , donc

$$c = b' + i(a - b')$$

i.e.  $(1-i)b' = c - ia$

$$b' = \frac{1}{2} [(1-i)a + (1+i)c]$$

$$A = f(a)$$

$$B = f(b)$$

$$C = f(c)$$

$$b + c = 0$$

$$B' = f(b')$$

$$C' = f(c')$$

$$A = \text{Rot} \left( c', \frac{\pi}{2} \right) (B), \quad \text{donc}$$

$$a = c' + i(b - c')$$

$$\text{i.e.} \quad (1-i)c' = ib - a$$

$$\text{or} \quad c' = \frac{1}{2} [-(1+i)a + (-1+i)b].$$

$$b' = \frac{1}{2} [(1-i)a + (1+i)c] = \frac{1}{2} [(1-i)a - (1+i)b] \quad (c = -b)$$

$$\text{Finalement:} \quad -ib' = -\frac{1}{2} [(1+i)a - (i-1)b] = -\frac{1}{2} [(1+i)a - (-1+i)b] = c'$$

$$\text{donc} \quad c' = \text{Rot} \left( 0, -\frac{\pi}{2} \right) (B'). \quad \text{Le triangle } B'oc' \text{ est rectangle isocèle en } o.$$