

VII Géométrie affine

VII.1 Sous-espaces affines de \mathbb{R}^n

Définition. On dit que $\mathcal{F} \subseteq \mathbb{R}^n$ est un sous-espace affine si $\mathcal{F} = \emptyset$ ou $\mathcal{F} = x + F = \{x + u : u \in F\}$ pour un certain $x \in \mathcal{F}$ et un $F \leq \mathbb{R}^n$.

Un sous-espace affine non vide de dimension 0 est un point. Un sous-espace affine de dimension 1 est une *droite*.

Exercices.

- 1) Trouver l'équation de la droite qui passe par les points $A = (x_A, y_A)$, $B = (x_B, y_B)$ du plan affine \mathbb{R}^2 .
- 2) Trouver les équations de la droite qui passe par les points $A = (x_A, y_A, z_A)$, $B = (x_B, y_B, z_B)$ de l'espace affine \mathbb{R}^3 .
- 3) Soient $d_i = (a_i x + b_i y + c_i = 0)$, $i = 1, 2, 3$ trois droites du plan affine \mathbb{R}^2 avec $\forall i = 1, 2, 3, a_i, b_i, c_i \in \mathbb{R}, (a_i, b_i) \neq (0, 0)$. Montrer que $d_1 \cap d_2 \cap d_3 \neq \emptyset \Leftrightarrow \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix} = 0$.
- 4) Un sous-ensemble $\mathcal{F} \subseteq \mathbb{R}^n$ est un sous-espace affine $\Leftrightarrow \forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall x, y \in \mathcal{F}, \lambda x + (1 - \lambda)y \in \mathcal{F}$.

VII.2 Espaces affines

Définition. Un espace affine réel est un ensemble \mathcal{E} avec une action simplement transitive d'un \mathbb{R} –espace vectoriel E c-à-d une application

$$E \times \mathcal{E} \rightarrow \mathcal{E}$$

telle que

- (i) $\forall x \in \mathcal{E}, x + \vec{0} = x.$
- (ii) $\forall x \in \mathcal{E}, \forall \vec{u}, \vec{v} \in E, (x + \vec{u}) + \vec{v} = x + (\vec{u} + \vec{v}).$
- (iii) $\forall x, y \in \mathcal{E}, \exists ! \vec{u} \in E, x + \vec{u} = y.$

La *dimension* de \mathcal{E} est $\dim \mathcal{E} = \dim E.$

Notation. Si $x + \vec{u} = y,$ on note $\overrightarrow{xy} := \vec{u}.$ On note parfois $E = \vec{\mathcal{E}}.$

Relation de Chasles. $\forall x, y, z \in \mathcal{E}, \overrightarrow{xy} + \overrightarrow{yz} = \overrightarrow{xz}.$

Exemple. $\mathcal{E} = \mathbb{R}^n$ avec $\vec{\mathcal{E}} = \mathbb{R}^n$ et l'addition usuelle.

Définition équivalente. Un ensemble \mathcal{E} est un \mathbb{R} –espace affine s'il existe un \mathbb{R} –espace vectoriel E et une application

$$\mathcal{E} \times \mathcal{E} \rightarrow E, (x, y) \mapsto \overrightarrow{xy}$$

telle que :

$$\forall x \in \mathcal{E}, \forall \vec{u} \in E, \exists ! y \in \mathcal{E}, \overrightarrow{xy} = \vec{u} \text{ et } \forall x, y, z \in \mathcal{E}, \overrightarrow{xy} + \overrightarrow{yz} = \overrightarrow{xz}.$$

Définition. Sous-espaces affines. Soit \mathcal{E} un \mathbb{R} –espace affine. Un sous-ensemble $\mathcal{F} \subseteq \mathcal{E}$ est un *sous-espace affine* si $\mathcal{F} \neq \emptyset$ ou $\exists x \in \mathcal{F}, F \leq \vec{\mathcal{E}}, \mathcal{F} = x + F.$ ($\Leftrightarrow \{\overrightarrow{ab} : a, b \in \mathcal{F}\} \leq \vec{\mathcal{E}}.$)

Sous-espaces engendrés. Soit $\emptyset \neq X \subseteq \mathcal{E}.$ Soit $x_0 \in X.$ On note $\text{Aff}(X) = x_0 + \text{Vect}\{\overrightarrow{x_0x} : x \in X\}.$ C'est le plus petit sous-espace affine de \mathcal{E} contenant $X.$ Et c'est indépendant du choix de $x_0 \in X.$

Définitions. Affinement indépendants. On dit que $A_1, \dots, A_N \in \mathcal{E}$ sont \mathbb{R} –*affinement indépendants* si les vecteurs $\overrightarrow{A_1A_2}, \dots, \overrightarrow{A_1A_N}$ sont \mathbb{R} –linéairement indépendants.

Repère. Un repère de \mathcal{E} est la donnée d'un point $O \in \mathcal{E}$ et d'une base $(\vec{u}_1, \dots, \vec{u}_n)$ de $\vec{\mathcal{E}}.$

Remarque. Dans ce cas, $\forall x \in \mathcal{E}, \exists !(x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n, x = O + x_1\vec{u}_1 + \dots + x_n\vec{u}_n.$

Exercice. À l'aide de la relation de Chasles, montrer que $\overrightarrow{A_1A_2}, \dots, \overrightarrow{A_1A_N}$ sont \mathbb{R} -linéairement indépendants $\Leftrightarrow \forall i, \overrightarrow{A_iA_j}, 1 \leq j \neq i \leq N$ sont aussi \mathbb{R} -linéairement indépendants.

Barycentres.

Si $x, y \in \mathcal{E}$, espace affine, alors si $\lambda \in \mathbb{R}$, l'application

$$\mathcal{E} \rightarrow \mathcal{E}, M \mapsto M + \lambda \overrightarrow{Mx} + (1 - \lambda) \overrightarrow{My}$$

est constante. On note $P = \lambda x + (1 - \lambda)y \in \mathcal{E}$ le point tel que :

$$\forall M \in \mathcal{E}, M + \lambda \overrightarrow{Mx} + (1 - \lambda) \overrightarrow{My} = P.$$

VII.3 Transformations affines

Soit \mathcal{E} un espace affine réel. On notera $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ le \mathbb{R} -espace vectoriel associé.

Définition. Une *transformation affine* $T : \mathcal{E} \rightarrow \mathcal{E}$ est une application telle qu'il existe $A \in \mathcal{E}$ et $\overrightarrow{T} \in \mathcal{L}_{\mathbb{R}}(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ tels que

$$\forall M \in \mathcal{E}, T(M) = T(A) + \overrightarrow{T}(\overrightarrow{AM}) .$$

Remarque. Dans ce cas, $\forall M, N \in \mathcal{E}, \overrightarrow{T(M)T(N)} = \overrightarrow{T}(\overrightarrow{MN})$.

Exemples. Les translations $t_{\overrightarrow{u}} : x \mapsto x + \overrightarrow{u}$, les homothéties $h_{A,\lambda} : x \mapsto A + \lambda \overrightarrow{Ax}$, $A \in \mathcal{E}$, $\lambda \in \mathbb{R}$ sont des applications affines.

Propriétés.

- Si S, T sont des transformations affines, alors $S \circ T$ aussi et $\overrightarrow{S \circ T} = \overrightarrow{S} \overrightarrow{T}$.
- Si T est une transformation affine bijective, alors sa réciproque T^{-1} aussi.
- $\forall T$ transformation affine, $\forall O \in \mathcal{E}, \exists ! \overrightarrow{u} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}, \exists ! T'$ transformation affine, $T'(O) = O$ et $T = t_{\overrightarrow{u}} \circ T'$.

Définition. Le *groupe affine* de \mathcal{E} , noté $GA(\mathcal{E})$, est le groupe des bijections affines $\mathcal{E} \rightarrow \mathcal{E}$.

Exercices.

- Déterminer $GA(\mathbb{R})$.
- Soit $T : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^n$. Montrer que

T affine

$$\begin{aligned} &\Leftrightarrow \forall \lambda \in \mathbb{R}, \forall x, y \in \mathbb{R}^m, T(\lambda x + (1 - \lambda)y) = \lambda T(x) + (1 - \lambda)T(y) \\ &\Leftrightarrow \forall 0 < \lambda < 1, \forall x, y \in \mathbb{R}^n, T(\lambda x + (1 - \lambda)y) = \lambda T(x) + (1 - \lambda)T(y) . \end{aligned}$$

VII.4 Isométries affines

Soit \mathcal{E} un espace affine euclidien, *c-à-d* $\vec{\mathcal{E}}$ est un espace euclidien.

Théorème. Soit $T : \mathcal{E} \rightarrow \mathcal{E}$ une application telle que

$$\forall M, N \in \mathcal{E}, \|\overrightarrow{T(M)T(N)}\| = \|MN\| .$$

Alors T est une transformation affine bijective.

On dit que T est une *isométrie affine*.