

---

# Table des matières

---

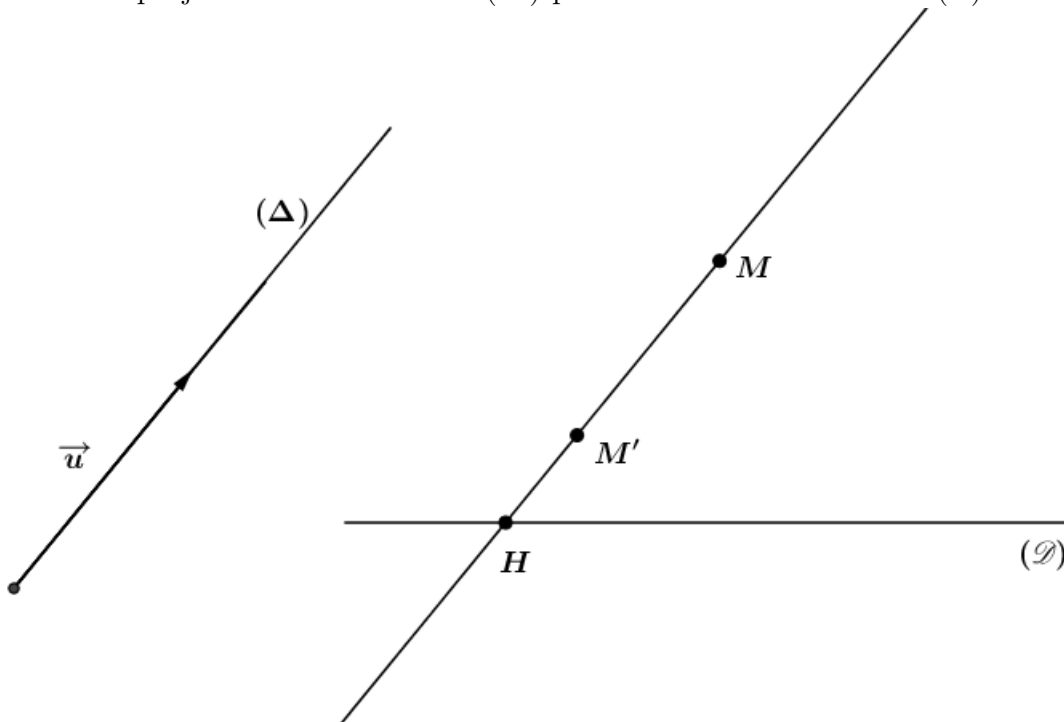
<b>1</b>	<b>AFFINITÉ</b>	<b>2</b>
1.1	AFFINITÉ DANS LE PLAN . . . . .	2
1.1.1	Définition . . . . .	2
1.1.2	Éléments caractéristiques . . . . .	2
1.1.3	Théorème . . . . .	3
1.1.4	Expression analytique . . . . .	3
1.1.5	Cas particuliers . . . . .	3
1.1.6	Remarques . . . . .	4
1.2	AFFINITÉ DANS L'ESPACE . . . . .	4
1.2.1	Définition . . . . .	4
1.2.2	Éléments caractéristiques . . . . .	4
1.2.3	Théorème . . . . .	4
1.2.4	Expression analytique . . . . .	5
1.2.5	Remarque . . . . .	5
1.2.6	Propriétés . . . . .	5
1.3	Projection ponctuelle . . . . .	5
1.3.1	Définition . . . . .	5
1.3.2	Éléments caractéristiques . . . . .	6
1.3.3	Expression analytique . . . . .	6
1.3.4	Propriétés . . . . .	6

# AFFINITÉ

## 1.1 AFFINITÉ DANS LE PLAN

### 1.1.1 Définition

Soit  $\Delta$  et  $(\mathcal{D})$  deux droites du plan,  $k \in \mathbb{R}^* - \{1\}$ ;  
 $f$  une transformation du plan qui à tout point  $M$  du plan associe le point  $M'$ .  
 $f$  est une affinité de rapport  $k$ , de base  $(\mathcal{D})$  et de direction  $\Delta$  lors que :  
 $\overrightarrow{HM'} = k \overrightarrow{HM}$   
 Où  $A$  est le projeté de  $M$  sur la base  $(\mathcal{D})$  parallèlement à la direction  $(\Delta)$ .



### 1.1.2 Éléments caractéristiques

- Une affinité du plan est caractérisée par :
- Son rapport  $k$ ;
  - Sa base ;  $(\mathcal{D}) = \{M \in \mathcal{P} / f(M) = M'\}$
  - Sa direction :  $\overrightarrow{MM'} = \alpha \vec{u}$  ,  $\vec{u}$  est vecteur constant qui dirige  $\Delta$ .

### 1.1.3 Théorème

Le plan est rapporté à un repère orthonormé  $(O; \vec{i}, \vec{j})$ .

Le rapport  $k$  de l'affinité  $f$  de base  $(\mathcal{D}) : ax + by + c = 0$  qui transforme le point  $M(x, y)$  en  $M'(x', y')$  est donné par :  $k = \frac{\overline{HM'}}{\overline{HM}} = \frac{a'x + b'y + c}{ax + by + c}$  où  $H$  étant le projeté de  $M$  sur la base  $(\mathcal{D})$  parallèlement à la direction  $(\Delta)$ .

### 1.1.4 Expression analytique

Le plan est rapporté à un repère orthonormé  $(O; \vec{i}, \vec{j})$ .

Trois conditions sont à vérifier :

▷ Première Condition

Déterminer une équation de la droite  $(MH)$  passant par  $H$  et parallèle à  $(\Delta)$ , on utilisera le  $\det(\overrightarrow{MH}, \vec{u}) = 0$ .

▷ Deuxième Condition

Trouver les coordonnées du point  $H$  intersection de la droite  $(MH)$  et  $(\mathcal{D})$ .

▷ Troisième Condition

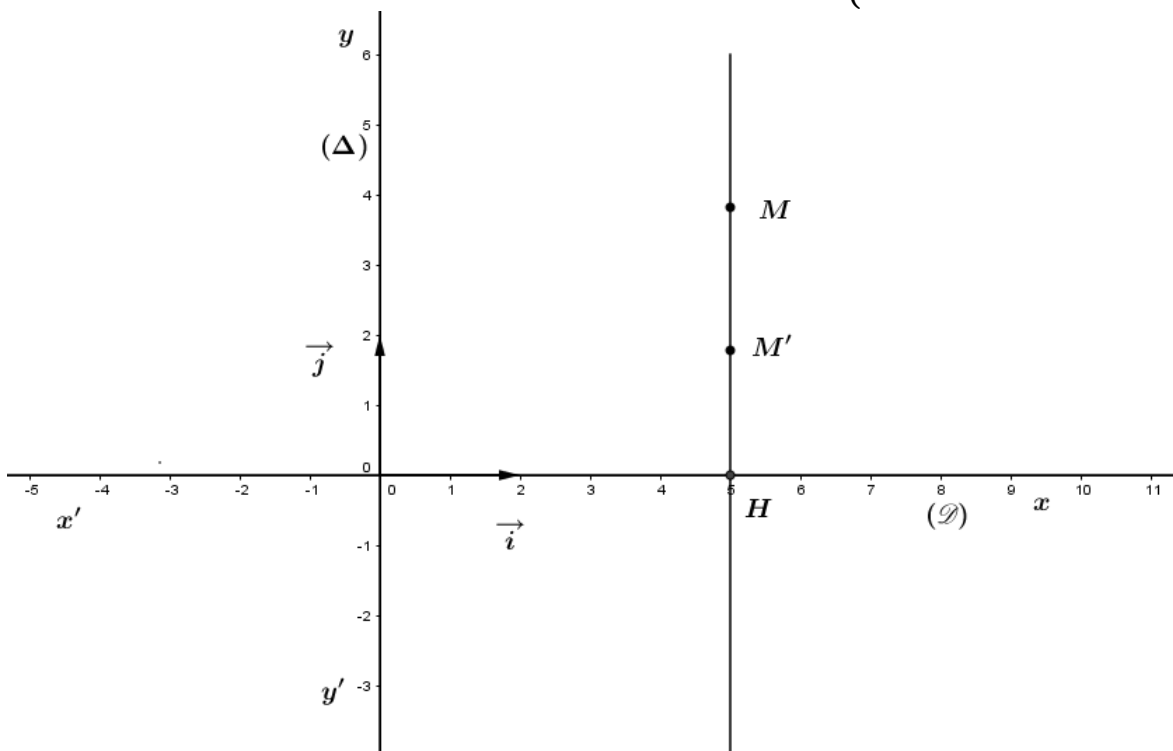
Traduire analytiquement la relation  $\overrightarrow{HM'} = k \overrightarrow{HM}$ .

Ainsi l'expression analytique de  $f$  est de la forme :  $f : \begin{cases} x' = ax + by + c \\ y' = a'x + b'y + c' \end{cases}$

Son endomorphisme associé a pour expression analytique :  $\varphi : \begin{cases} x' = ax + by \\ y' = a'x + b'y \end{cases}$

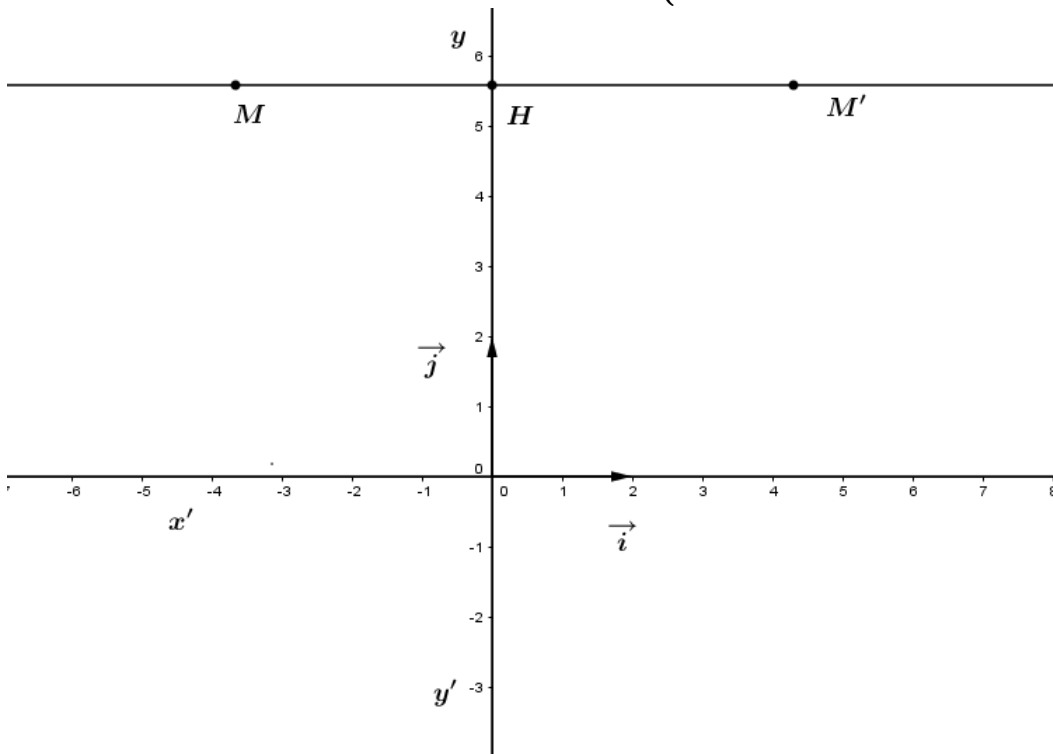
### 1.1.5 Cas particuliers

▷ Affinité orthogonale d'axe  $(ox)$  et de rapport  $k$  est :  $f : \begin{cases} x' = x \\ y' = ky \end{cases}$



▷ Affinité

orthogonale d'axe  $(oy)$  et de rapport  $k$  est :  $f : \begin{cases} x' = kx \\ y' = y \end{cases}$



### 1.1.6 Remarques

- ▷ L'affinité est une application affine qui ne conserve pas les configurations.
- ▷ L'affinité orthogonale transforme un cercle en une ellipse.

## 1.2 AFFINITÉ DANS L'ESPACE

### 1.2.1 Définition

Soit  $(\Delta)$  une droite affine et  $(\mathcal{D})$  un plan vectoriel affine,  $k \in \mathbb{R}^* - \{1\}$ ;  $f$  une transformation du plan qui à tout point  $M$  du plan associe le point  $M'$ .  $f$  est une affinité de rapport  $k$ , de base  $(\mathcal{D})$  et de direction  $(\Delta)$  lors que :  $\overrightarrow{HM'} = k \overrightarrow{HM}$  où  $H$  est le projeté de  $M$  sur la base  $(\mathcal{D})$  parallèlement à la direction  $(\Delta)$ .

### 1.2.2 Éléments caractéristiques

Une affinité du plan est caractérisée par :

- ▷ Son rapport  $k$  ;
- ▷ Sa base  $(\mathcal{D}) = \{M \in \mathcal{E} / f(M) = M\}$  ;
- ▷ Sa direction :  $\overrightarrow{MM'} = \alpha \vec{u}$ ,  $\vec{u}$  est vecteur constant qui dirige  $(\Delta)$ .

### 1.2.3 Théorème

Le plan est rapporté à un repère orthonormé  $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ . Le rapport  $k$  de l'affinité  $f$  de base  $(\mathcal{D}) : ax + by + cz + d = 0$  qui transforme le point  $M(x, y, z)$  en  $M'(x', y', z')$  est donné par :

$$k = \frac{\overline{HM'}}{\overline{HM}} = \frac{a'x + b'y + c'z + d'}{ax + by + cz + d}$$

$H$  étant le projeté de  $M$  sur la base  $(\mathcal{D})$  parallèlement à la direction  $(\Delta)$ .

### 1.2.4 Expression analytique

Le plan est rapporté à un repère orthonormé  $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ . L'expression analytique de l'affinité  $f$  de rapport  $k$ , de base  $(\mathcal{D}) : ax + by + cz + d = 0$  qui transforme le point  $M(x, y, z)$

$$\text{en } M'(x', y', z') \text{ est : } f : \begin{cases} x' = ax + by + cz + d \\ y' = a'x + b'y + c'z + d' \\ z' = a''x + b''y + c''z + d'' \end{cases} \quad (d, d', d'') \text{ sont les coordonnées à l'origine.}$$

$$\text{Son endomorphisme associé a pour expression analytique : } \varphi : \begin{cases} x' = ax + by \\ y' = a'x + b'y \\ z' = a''x + b''y \end{cases}$$

### 1.2.5 Remarque

L'affinité  $f$  et son endomorphisme associé ont la même nature.

### 1.2.6 Propriétés

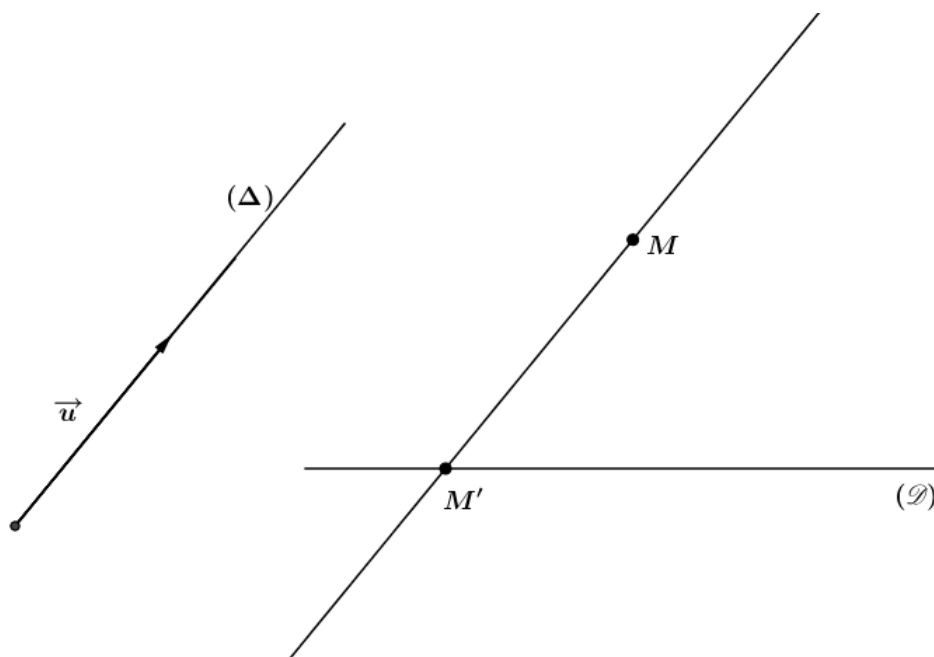
Soit  $f$  une affinité de rapport  $k$ , de base  $(\mathcal{D})$ , de direction  $(\Delta)$ , transformant le point  $M$  en  $M'$  et  $H$  le projeté de  $M$  sur la base parallèlement à la direction.

- ▷ Les points  $M$ ,  $M'$  et  $H$  sont alignés.
- ▷ Si  $k = 0$ , l'affinité  $f$  est une projection affine.
- ▷ Si  $k = 1$ , l'affinité  $f$  est l'identité du plan.
- ▷ Si  $k = -1$ , l'affinité  $f$  est une symétrie oblique d'axe  $(\Delta)$ . Alors  $f \circ f = idp$  ( $f$  est involutive)

## 1.3 Projection ponctuelle

### 1.3.1 Définition

On appelle projection ponctuelle du plan  $(\mathcal{P})$  dans lui-même, de direction  $(\Delta)$  et d'axe  $(\mathcal{D})$ , l'application du plan  $(\mathcal{P})$  transformant le point  $M$  en  $M'$  tel que  $M'$  est le projeté de  $M$  sur la base  $(\mathcal{D})$  suivant la direction  $(\Delta)$ .



### 1.3.2 Éléments caractéristiques

Toute projection ponctuelle est caractérisée par :

- ▷ Sa base ;
- ▷ Sa direction .

### 1.3.3 Expression analytique

Le plan est rapporté à un repère cartésien  $(O; \vec{i}, \vec{j})$ . Deux conditions sont à vérifier :

- ▷ Première condition :  $M'(x'; y')$  appartient à  $(\mathcal{D})$  ;
- ▷ Deuxième condition : le vecteur  $\overrightarrow{MM'}$  et  $\vec{u}$  sont colinéaires alors  $\det(\overrightarrow{MM'}, \vec{u}) = 0$ . Ainsi

l'expression analytique de  $f$  est de la forme :  $f : \begin{cases} x' = ax + by + c \\ y' = a'x + b'y + c' \end{cases}$

### 1.3.4 Propriétés

- ▷ L'ensemble des points invariants par la projection  $f$  est l'axe  $(\mathcal{D})$  ;
- ▷ Toute projection ponctuelle n'est pas bijective ;
- ▷  $f \circ f \circ f \circ f \circ \dots \circ f = f$ . On dit que toute projection ponctuelle est idempotent

#### Exercice 1

Déterminer l'expression analytique de l'affinité  $f$  de rapport 2, d'axe la droite  $(\mathcal{D}) : 2x - y + 1 = 0$  et de direction la droite  $(\Delta) : x - y + 2 = 0$ .

#### Exercice 2

Le plan  $(\mathcal{D})$  est rapporté un repère orthonormé  $(O; \vec{i}, \vec{j})$ .

1. Donner l'expression analytique de l'affinité orthogonale  $f$  de rapport 2 et d'axe  $(Ox)$ .
2. Soit  $(\mathcal{C})$  le cercle de centre  $O$  et de rayon 2.

- (a) Trouver les équations cartésiennes du cercle  $(\mathcal{C})$  et de son image  $(\mathcal{C}')$  par l'affinité  $f$ .
- (b) Construire  $(\mathcal{C})$  et  $(\mathcal{C}')$  dans le même repère. On admet que  $(\mathcal{C}')$  passe par les points  $A(2,0)$ ;  $A'(-2,0)$ ;  $B(0,4)$  et  $B'(0,-4)$ .

### Solution de l'exercice 1

Déterminons l'expression analytique de l'affinité  $f$  de rapport 2, d'axe la droite  $(\mathcal{D}) : 2x - y + 1 = 0$  et de direction la droite  $(\Delta) : x - y + 2 = 0$ .

On a :  $(\mathcal{D}) : 2x - y + 1 = 0$  et  $(\Delta) : x - y + 2 = 0 \implies \vec{u}(1,1)$

$\det(\overrightarrow{HM}, \vec{u}) = 0 \implies x - x_H - y + y_H = 0$

$x_H - y_H = x - y$  (1)

$H \in (\mathcal{D}) \implies 2x_H - y_H + 1 = 0$  (2)

(1)-(2) donne  $x_H = -x + y - 1$  (3) et (3) dans (1) donne  $y_H = -2x + 2y - 1$  (4)

$\overrightarrow{HM} = k \overrightarrow{HM} \implies \overrightarrow{HM} = 2 \overrightarrow{HM}$

On a :  $f : \begin{cases} x' = 3x - y + 1 \\ y' = 2x + 1 \end{cases}$