

**I / Classification des isométries : Déplacement – antidéplacement :****Définition :**

Toute isométrie qui conserve les mesures des angles orientés s'appelle un déplacement .

Toute isométrie qui transforme les mesures des angles orienté en leurs opposées s'appelle : un antidéplacement .

**Théorème :**

La composée d'un nombre pair de symétries orthogonales est un déplacement .

La composée d'un nombre impair de symétries orthogonales est un antidéplacement .

**Exemples :**

- L'identité du plan , les rotations et les translation sont des déplacements .
- Les symétries orthogonales et les symétries glissantes sont des antidéplacements .

**Conséquence :**

Un déplacement qui fixe deux points distinct est l' $id_p$  .

**Théorème :**

- La composée de deux déplacements est un déplacement.
- La composée de deux antidéplacements est un déplacement.
- La composée d'un déplacements est d'un antidéplacement est un antidéplacement .
- La réciproque d'un déplacement est déplacement .
- La réciproque d'un antidéplacement est antidéplacement .

**Conséquence :**

- Deux déplacements qui coïncident en deux points distincts sont égaux .
- Deux antidéplacements qui coïncident en deux points distincts sont égaux .

**Théorème fondamentale :**

Soit A, B, C et D des points du plan tels que  $AB = CD \neq 0$  .

- Il existe un unique déplacement qui envoie A sur C et B sur D .
- Il existe un unique antidéplacement qui envoie A sur C et B sur D .

**II/Déplacement :****Théorème :**

- Tout déplacement différent de  $id_p$  est soit une rotation soit une translation .
- Un déplacement qui n'a pas de point invariant est une translation de vecteur non nul .
- Un déplacement ayant un seul point fixe est une rotation d'angle non nul .

**Théorème et définition :**

Soit un déplacement .il existe un réel  $\theta$  tel que pour tout point A et B distincts , d'image

respectives A' et B' par f on a  $(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{A'B'}) \equiv \theta[2\pi]$  .  $\theta$  s'appelle l'angle du déplacement f .

**Théorème :**

Soit f un déplacement d'angle  $\theta$  :

- Si  $\theta = 2k\pi$  où  $k \in \mathbb{Z}$  alors f est une translation .
- Si  $\theta \neq 2k\pi$  où  $k \in \mathbb{Z}$  alors f est une rotation d'angle  $\theta$  .

**Corolaire :**

Soit f un déplacement d'angle  $\alpha$  et g un déplacement d'angle  $\beta$  alors  $f \circ g$  est un déplacement d'angle  $\alpha + \beta$  .

### Corolaire :

Soit  $R$  une rotation d'angle  $\alpha$  et de centre  $I$  et  $R'$  une rotation d'angle  $\beta$  et de centre  $I'$  alors  $f \circ g$  est soit une translation de vecteur non nul, Soit une rotation d'angle non nul.

\* Si  $\alpha + \beta \equiv 0[2\pi]$ , il s'agit d'une translation de vecteur non nul.

\* Si  $\alpha + \beta \neq 0[2\pi]$  où  $k \in \mathbb{Z}$ , il s'agit d'une rotation d'angle  $\alpha + \beta$

### Corolaire2 :

Si  $f$  est un déplacement d'angle  $\alpha$  alors  $f^{-1}$  est un déplacement d'angle  $-\alpha$  et en particulier

$$R_{(I,\alpha)}^{-1} = R_{(I,-\alpha)}$$

### Activité 3, 4 et 5 page 58 :

#### Théorème :

La composée de deux translations  $t_u$  et  $t_v$  est une translation  $t_{u+v} = t_u \circ t_v = t_v \circ t_u = t_{v+u}$ .

#### Théorème :

La composée d'une translation et d'une rotation d'angle non nul  $\theta$  est une rotation d'angle  $\theta$ .

### III/Antidéplacement :

#### Théorème :

Une isométrie est un antidéplacement ssi c'est la composée d'une symétrie orthogonale et d'une translation

#### Remarques :

- Un antidéplacement qui possède un point invariant est une symétrie orthogonale d'axe  $\Delta$  passant par  $I$ .
- Un antidéplacement qui fixe deux points distincts  $A$  et  $B$  est la symétrie orthogonale d'axe  $(AB)$ .
- Un antidéplacement est soit une symétrie orthogonale soit une symétrie glissante.

#### Théorème et définition :

Soit  $f$  une symétrie glissante.

Il existe un unique vecteur non nul  $\vec{u}$  et une droite  $D$  unique tels que  $f = t_u \circ S_D = S_D \circ t_u$  où  $\vec{u}$  est vecteur directeur de  $D$ .

Cette décomposition est appelée forme réduite de  $f$ .

La droite  $D$  s'appelle l'axe de la symétrie glissante et  $\vec{u}$  son vecteur.  $D$  et  $\vec{u}$  sont les éléments caractéristique de la symétrie glissante.

#### Propriété :

Soit  $f = t_u \circ S_D = S_D \circ t_u$  une symétrie glissante de vecteur  $\vec{u}$  et d'axe  $D$  et  $f(M) = M'$  alors :

- Le milieu de  $[MM']$  appartient à  $D$ .
- Si  $M$  est point de  $D$  alors  $\vec{u} = \overrightarrow{MM'}$ .
- $f \circ f = t_u \circ S_D \circ S_D \circ t_u = t_{2u}$  alors  $f \circ f$  est une translation de vecteur  $2\vec{u}$ .

### VI / Déplacements et nombres complexes

#### Théorème :

Le plan est rapporté à un repère orthonormé direct  $(O, \vec{u}, \vec{v})$ . Soit  $f$  l'application du plan dans lui-même qui à tout point  $M$  d'affixe  $z$  associe le point  $M'$  d'affixe  $z'$ .

- $f$  est une translation de vecteur  $\vec{u}$  ssi il existe un nombre complexe  $b$  tel que  $z' = z + b$  où  $b$  est l'affixe de  $\vec{u}$ .
- $f$  est une rotation d'angle non nul  $\theta$  de centre  $I$  ssi, il existe deux nombres complexes  $a$  et  $b$  tels que  $z' = az + b$  avec  $a = e^{i\theta}$ ,  $a \neq 1$  et  $z_I = \frac{b}{1-a}$  est l'affixe de  $I$ .