

## Leçon 182 - Applications des nombres complexes à la géométrie.

Cadre :

### 1. Géométrie euclidienne du plan. —

#### 1. Modélisation du plan par $\mathbb{C}$ . —

– Def : On représente le plan euclidien  $E = \mathbb{R}^2$  par  $\mathbb{C}$  via l'application  $(x, y) \mapsto x + iy$ .

– Pro : L'affixe du point  $M = (x, y) \in \mathbb{R}^2$  est  $z_M = x + iy \in \mathbb{C}$ .

– Pro : Pour  $M, M' \in \mathbb{R}^2$ , on a  $\overrightarrow{z_M z_{M'}} = \langle \overrightarrow{OM}, \overrightarrow{OM'} \rangle = +\text{idet}(\overrightarrow{OM}, \overrightarrow{OM'})$ .

– Pro : On a  $\langle \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{CD} \rangle = \text{Re}[z_B - z_A(z_D - z_C)]$ .

– Pro :  $\overrightarrow{AB} \perp \overrightarrow{CD}$  ssi  $\overline{z_B - z_A}(z_D - z_C) \in i\mathbb{R}$ .

$\overrightarrow{AB}$  parallèle à  $\overrightarrow{CD}$  ssi  $\overline{z_B - z_A}(z_D - z_C) \in \mathbb{R}$ .

– App : Equation de droite passant par A et B :  $\{z \text{ tq } \overline{z_B - z_A}(z - z_A) \in \mathbb{R}\}$ .

Equation de cercle de rayon  $r > 0$  et de centre A :  $\{z \text{ tq } |z - z_A| = r\}$ .

– Pro :  $\text{Aire}(ABC) = \frac{1}{4i}[(z_A + z_B)\overline{z_C} + (z_B - z_C)\overline{z_A} + (z_C - z_A)\overline{z_B}]$

– Def : La fonction exponentielle  $\exp : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$  est définie par la somme de la série entière  $\sum \frac{z^n}{n!}$  de rayon de convergence infini.

– Pro :  $\exp : (\mathbb{C}, +) \rightarrow (\mathbb{C}^*, \times)$  est un morphisme de groupes surjectif dont le noyau est  $2\pi\mathbb{Z}$ .

$\text{Re}(e^{it}) = \cos(t)$ , et  $\text{Im}(e^{it}) = \sin(t)$ . On peut définir les fonctions sinus et cosinus de cette façon.

On a un isomorphisme de groupes  $t \in \mathbb{R}/(2\pi\mathbb{Z}) \mapsto e^{it} \in \mathbb{U}$ .

– App : Pour tout  $z \in \mathbb{C}^*$ ,  $\exists!(r, \theta) \in \mathbb{R}_+^* \times [0, 2\pi[$  tq  $z = r.e^{i\theta}$ .

$\theta$  est alors appelé l'argument de  $z$ .

– App : Un triangle ABC de sommets d'affixes a,b,c est équilatéral ssi  $(a - b)^2 + (a - c)^2 + (b - c)^2 = 0$ .

– App : Les racines n-èmes de l'unité sont les sommets d'un n-gone régulier.

– App : Théorème de l'angle inscrit : Soit  $\Gamma$  un cercle de centre O, et A,B,M trois points distincts sur le cercle. Alors  $(\overrightarrow{OA}, \overrightarrow{OB}) \equiv 2(\overrightarrow{MA}, \overrightarrow{MB}) \pmod{2\pi}$ .

#### 2. Transformations du plan. —

– Def :  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  est une isométrie du plan ssi elle préserve les distances :  $d(f(x), f(y)) = d(x, y)$ .

– Propriété sur les isométries.

– Ex : Les translations sont des isométries. Les réflexions de droite  $\Delta$  sont des isométries. Les rotations d'angle  $\theta$  autour d'un point sont des isométries.

– Pro : Les isométries sont bijectives.

– Def : Le groupe orthogonal  $O_2(\mathbb{R})$ .

– Pro :  $O_2(\mathbb{R})$  est isomorphe à  $\mathbb{U}$ .

– Pro : Caractérisation des isométries.

– Pro : La forme analytique des isométries est donc  $z \mapsto e^{i\theta}z + b$  ou  $z \mapsto e^{i\theta}\bar{z} + b$ .

– Def : Une similitude est la composée d'une homothétie et d'une isométrie.

– Pro : Les similitudes sont bijectives.

– Def : Similitudes directes, similitudes indirectes.

– Def : Centre d'une similitude.

– Propriétés sur les similitudes.

– Pro : La forme analytique des similitudes est donc  $z \mapsto az + b$  ou  $z \mapsto a\bar{z} + b$ .

– Définition analytique d'une inversion. Définition géométrique d'une inversion.

– Pro : Les droites et cercles sont envoyés sur des droites et cercles par une inversion.

– Théorème de Ptolémée : Un quadrilatère convexe ABCD possède un cercle circonscrit si et seulement si  $\|\overrightarrow{AC}\| \cdot \|\overrightarrow{BD}\| = \|\overrightarrow{AB}\| \cdot \|\overrightarrow{CD}\| + \|\overrightarrow{BC}\| \cdot \|\overrightarrow{AD}\|$ .

#### 3. Barycentres. —

– Def : Le barycentre d'une famille de points pondérés  $(A_i, \lambda_i)$  telle que  $\lambda_1 + \dots + \lambda_n \neq 0$  est l'unique point  $G$  tel que  $(\sum_i \lambda_i)z_G = \sum_i \lambda_i z_{A_i}$ .

– Def : Un point G est une combinaison convexe d'une famille de points  $(A_i)$  s'il est le barycentre des  $(A_i)_i$  pour des poids  $(\lambda_i)_i$  tous positifs.

– Théorème de Gauss-Lucas : Pour P un polynôme à coefficients complexes, les racines de P' sont des combinaisons convexes des racines de P.

### 2. Droite projective. —

#### 1. Construction de $P_1(\mathbb{C})$ . —

– Def : La relation  $xRy \Leftrightarrow \exists \lambda \in \mathbb{C} \text{ tq } x = \lambda y$  est une relation d'équivalence sur  $\mathbb{C}^2 - \{(0, 0)\}$ .

On définit  $P_1(\mathbb{C}) := (\mathbb{C}^2 - \{(0, 0)\})/R$ .

– Rem :  $P_1(\mathbb{C})$  est l'ensemble des droites vectorielles de  $\mathbb{C}$ , que l'on peut munir de la topologie quotient.

– Pour la topologie quotient, on a  $P_1(\mathbb{C}) \simeq \mathbb{C} \cup \{\infty\}$ .

– Pro : La projection stéréographique permet d'obtenir un homéomorphisme entre  $P_1(\mathbb{C})$  et la sphère unité  $S_2$ .

#### 2. Action des homographies sur $P_1(\mathbb{C})$ . —

– Def : Une homographie est une fonction  $f$  de la forme  $f(z) = \frac{az+b}{cz+d}$  avec  $ad - bc = 1$ . Elle est bien définie pour tout  $z \in \mathbb{C}$  tq  $cz + d \neq 0$ .

– Pro : Les homographies s'étendent à  $P_1(\mathbb{C})$  par : Si  $c = 0$ ,  $f(\infty) = \frac{a}{c}$ . Si  $c \neq 0$ ,  $f(\infty) = \frac{a}{c}$  et  $f(-\frac{d}{c}) = \infty$ .

– Pro : Les homographies sont des bijections sur  $P_1(\mathbb{C})$ .

– Ex : Les similitudes directes sont des homographies. (dont les translations, rotations, homothéties)

– Ex : L'inversion est une homographie.

– Pro : La composée d'homographies est une homographie, l'inverse d'une homographie est une homographie. On note alors  $PGL_2(\mathbb{C})$  le groupe des homographies.

– Pro :  $PGL_2(\mathbb{C})$  est engendré par les similitudes directes et la fonction inverse.

- Pro : Les homographies sont 3-transitives : pour tous 3-uplets de points distincts  $(u_1, v_1, w_1), (u_2, v_2, w_2)$  dans  $P_1(\mathbb{C})$ , il existe une unique homographie  $f$  telle que  $f(u_1) = u_2, f(v_1) = v_2, f(w_1) = w_2$ .
- Rem : On a ainsi une unique homographie envoyant  $u$  sur 0,  $v$  sur 1,  $w$  sur  $\infty$ .
- Def : Pour  $a, b, c, d \in P_1(\mathbb{C})$  distincts, on définit le birapport  $[a, b, c, d] := f(d)$ , où  $f$  est l'homographie envoyant  $(a, b, c)$  sur  $(0, 1, \infty)$ .
- Pro :  $[a, b, c, d] = \frac{d-a}{d-c} \cdot \frac{b-c}{b-a}$
- Ex :  $[1, i, -i, -1] = 2$ .
- Thm : Soit  $f$  une bijection de  $P_1(\mathbb{C})$ .  $f$  est une homographie ssi  $f$  préserve les birapports.
- Pro : 4 points de  $P_1(\mathbb{C})$  sont cocycliques ou alignés ssi leur birapport est réel.
- Dev : Les homographies engendrées par les éléments de  $Sl_2(\mathbb{Z})$  préservent le demi-plan de Poincaré  $H := \{Im(z) > 0\}$ . Pour  $D := \{z \in H \text{ tq } |z| \geq 1, |Re(z)| < \frac{1}{2}\}$ ,  $S :=$  et  $T :=$ , on a les propriétés suivantes :
  - i) L'orbite de tout élément de  $H$  par  $\langle S, T \rangle$  rencontre  $D$ .
  - ii) Si  $z \in \overset{\circ}{D}$  et  $\gamma \in Sl_2(\mathbb{Z})$ ,  $\gamma z \in D$  ssi  $\gamma = \pm I_2$ .
  - iii)  $Sl_2(\mathbb{Z}) = \langle S, T \rangle$ .

Caldero, Germoni : Construction de  $P_1(\mathbb{C})$ . Homographies. Quaternions,  $SO_3(\mathbb{R})$  et les quaternions.(Dev) Alessandrini : Action du groupe modulaire sur le demi-plan de Poincaré.(Dev)

---

May 19, 2017

Vidal Agniel, École normale supérieure de Rennes

### 3. Utilisation des quaternions en géométrie. —

- Def : L'algèbre  $\mathbb{H}$ .
- Def : Conjugué d'un quaternion, l'application  $N(z) := z\bar{z}$ .
- Pro : Pour l'isomorphisme d'ev  $z = a + bi + cj + dk \in \mathbb{H} \mapsto (a, b, c, d) \in \mathbb{R}^4$ , on a  $N(z) = \|(a, b, c, d)\|_2^2$ .  
Donc  $z \mapsto \sqrt{N(z)}$  est une norme sur  $\mathbb{H}$ .
- Pro :  $N(zz') = N(z)N(z')$ .
- Pro :  $\mathbb{H}$  est une algèbre à division.
- App : Pour  $G$  le groupe des quaternions de norme 1 et  $SU_2(\mathbb{C})$  le groupe des automorphismes unitaires de  $\mathbb{C}^2$ , on a  $SU_2(\mathbb{C}) \simeq G$ .  
Ceci fait l'analogie avec l'isomorphisme de groupes existant entre  $SO_2(\mathbb{R})$  et  $\{z \in \mathbb{C} \text{ tq } |z| = 1\}$ .
- Dev : Soit  $G$  le groupe des quaternions de norme 1. Alors  $G/\{\pm 1\} \simeq SO_3(\mathbb{R})$ .
- Rem : Cet isomorphisme, permet de ramener le calcul de l'image d'un vecteur de  $\mathbb{R}^3$  par une rotation à des produits dans  $\mathbb{H}$  en identifiant les vecteurs  $\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}$  du repère orthonormé canonique de  $\mathbb{R}^3$  aux éléments  $i, j, k$  de  $\mathbb{H}$ .

#### Références

Eiden : Modélisation de  $\mathbb{R}^2$  par  $\mathbb{C}$ , affixe, équations. Coordonnées polaires. Inversion analytique.

Audin : Transformations du plan, isométries, similitudes, inversions. Construction de  $P_1(\mathbb{C})$ . Homographies.

Nourdin : Exponentielle complexe.

Tauvel (Géométrie) : Barycentres, Th de Gauss-Lucas.

Gozard : Constructibilité à la règle et au compas.