

Exposé du 04/03/2021

Théorème 2.7. Soit (E, \vec{E}, ϕ) un e.a. et V une partie de E , $V \neq \emptyset$.

1. St $a \in V$. Les assertions suivantes sont équiv. (i) V est un sous-espace affine (ii) $\phi_a(V)$ est un sous-espace de \vec{E} .
2. Soient $a, b \in V$. Si V est un s.e. affine de E , alors $\phi_a(V) = \phi_b(V)$.

Geom. affine $\xrightarrow{\phi_a}$ Geo. Vect.

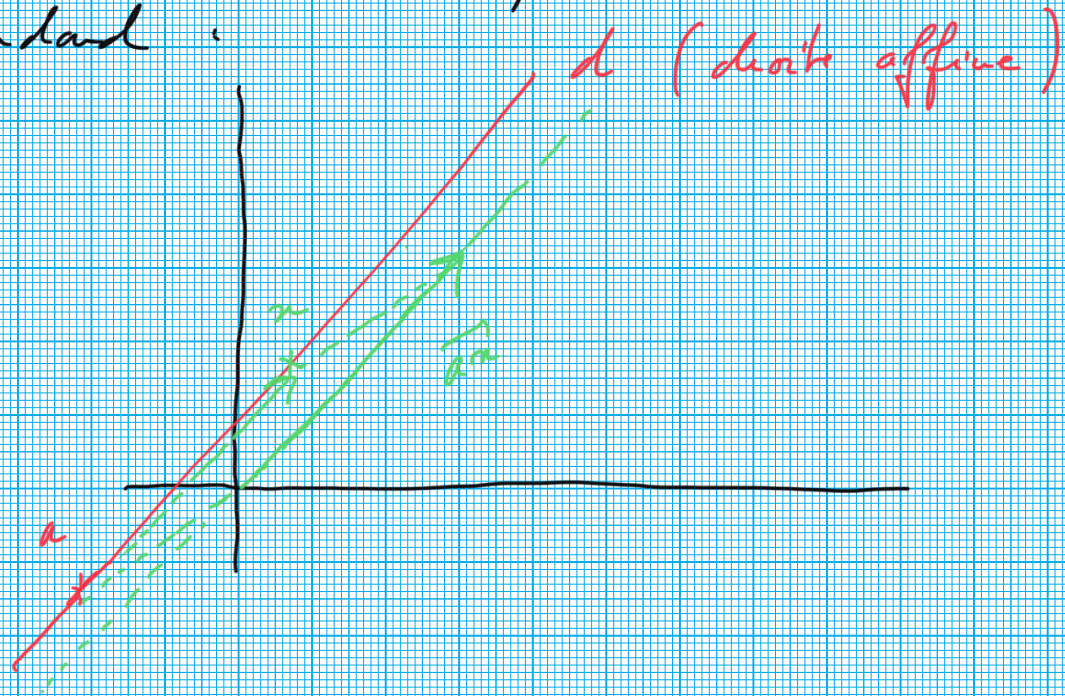
V est-il un s.e.a.
($a \in V$)

$\phi_a(V)$ est-il un
s.e.v.

Defn. Livre seul.

Définition 2.8 Soient (E, \vec{E}, ϕ) un e.v. et soit V un s.e.a. de E . Pour $a \in V$, $\phi_a(V)$ est appelé la direction de V , notée \vec{V} .

Illustration: On se place ds l'e.a. \mathbb{R}^2 standard.



$$\phi_a: E \longrightarrow \vec{E}$$
$$x \longmapsto \phi_a(x) = \overline{ax}$$

ex: $d = \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y = x + 1 \}$

alors on trouve que $\boxed{\phi_a(d) = \{ (x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid y = x \}}$.

Vérification: Pq l'ensemble d est un n -esp. affine de \mathbb{R}^2 .

1. d est non vide (et choisit a de d)
2. Calculer $\phi_a(d)$ et conclure.

- 1) d est non vide: par exemple $(0,1) \in d$. Posons $a = (0,1)$
- 2) Calcul de $\phi_a(d)$. L'application ϕ_a est la suivante:

$$\phi_a : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$$

$$(x,y) \longmapsto (x-0, y-1).$$

Soit $(x,y) \in d$. On a, par def. de d , $y = x+1$. On a $\phi_a((x,y)) = (x, y-1)$

Ainsi $\phi_a((x,y)) \in \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 / y = x\}$.

Ceci implique: $\phi_a(d) \subseteq \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 / y = x\}$

Considérons maintenant un vecteur (x,y) de \mathbb{R}^2 tel que $x=y$. Alors on a

$$\phi_a(\underline{(x, y+1)}) = (x, y).$$

De plus, on a:

$$y+1 = x+1.$$

Donc $(x, y+1) \in d$. Ceci implique le vecteur (x,y) est l'image par ϕ_a du point $(x, y+1) \in d$.

Ainsi, on a un q.l. vecteur (x, y) tq $x = y$ est ds $\phi_a(d)$:

$$\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 / x = y\} \subseteq \phi_a(d).$$

Par un raisonnement on a un q.l.:

$$\phi_a(d) = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 / y = x\}$$

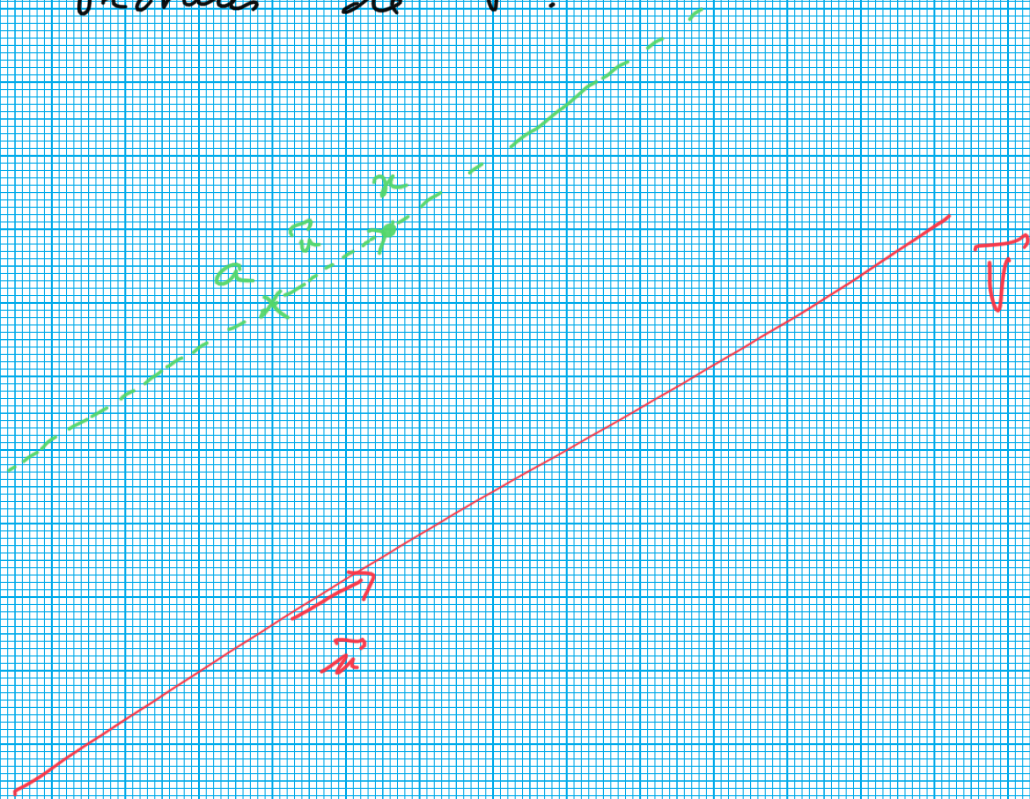
Plus l'ens. $\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 / y = x\}$ est un ssp de \mathbb{R}^2 . de l'ém. 2.7 assure donc que d est un ssp. affine de \mathbb{R}^2 . De plus, par la fonction, la direction \vec{d} de l'e.a. d est la droite vectorielle $\{(x, y) \in \mathbb{R}^2 / y = x\}$.

Rmq 2.9 Même notations. Ce qui précède mq:

$$V = \{a + \vec{u}, \vec{u} \in \vec{V}\} = \{T_{\vec{u}}(a), \vec{u} \in \vec{V}\}$$

Autrement dit: on peut reconstruire V lorsqu'on connaît un point a de V et la direction \vec{V} . Plus précisément, V est

l'ensemble des translations de a par les vecteurs de \vec{V} .



Rem. 2.10 Tout spa est un e.a.

Commentaire: On sup. $V \subseteq W$. On peut donc choisir $a \in V$ et alors $a \in W$.
Mais

$$V = \{ T_{\vec{u}}(a), \vec{u} \in \vec{V} \}$$

$$W = \{ T_{\vec{u}}(a), \vec{u} \in \vec{W} \}$$

Donc, si $\vec{V} = \vec{W}$, on a $V = W$.

Exercice 2.11 On sup. donné deux
 n esp. affines V et W tq $V \subseteq W$
 et $d_-(V) = d_-(W)$. car $d_-(\bar{V}) = d_-(\bar{W})$.

Puisque $V \subseteq W$ on peut considérer
 $a \in V$ et alors $a \in W$. Dans ces
 conditions (Thé. 2.7 et Def. 2.8),

$$\bar{V} = \phi_a(V) \quad \text{et} \quad \bar{W} = \phi_a(W)$$

donc $\bar{V} \subseteq \bar{W}$. Comme \bar{V} et \bar{W} ont
 même dimension, la commutativité
 et permet de conclure $\bar{V} = \bar{W}$.
 pr. précédent s'applique
 $V = W$.

Géom. affine

Géom. Vect.

me a
 me a engendré par ...
 Aff(P)

me v.
 me v. engendré par ...
 Vect(V)

Théorème 2.14 L'intersection d'une famille quelconque de m.e.a. affines est :
 .) soit vide
 ..) soit un m.e.a.

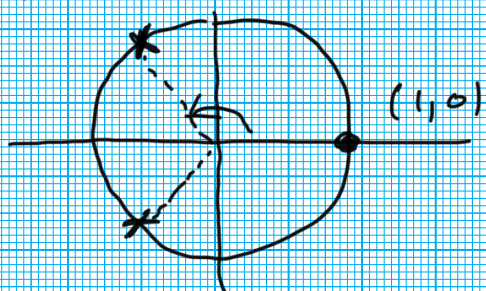
Définition 2.15 : Soit (E, \vec{E}, ϕ) un e.a.

1) Si A est une partie de E , non vide, on appelle m.e.s.p. affine engendré par A l'intersection de tous les m.e.s.p. affines contenant A .

2) Si \mathcal{F} est une famille d'elts de E , on appelle m.e.s.p. affine engendré par \mathcal{F} le m.e.s.p. affine engendré par la partie de E voisine à \mathcal{F} .

ex: On a famille indexée par \mathbb{Z} d'elts de \mathbb{R}^2 suivante:

$$\left(\left(\cos \frac{2k\pi}{3}, \sin \frac{2k\pi}{3} \right), k \in \mathbb{Z} \right).$$



Le m.e.s.p. m-jacent
 $\left\{ (1,0), \left(\frac{1}{2}, \frac{\sqrt{3}}{2} \right), \left(-\frac{1}{2}, \frac{\sqrt{3}}{2} \right) \right\}$

Rmq 2.16 Si A est une partie de E et si V est un esp. affine contenant A , alors $\boxed{\text{Aff}(A) \subseteq V}$.

Proposition 2.17: Soit (E, \vec{E}, ϕ) un e.a. et A un sous-ens. non vide de E .

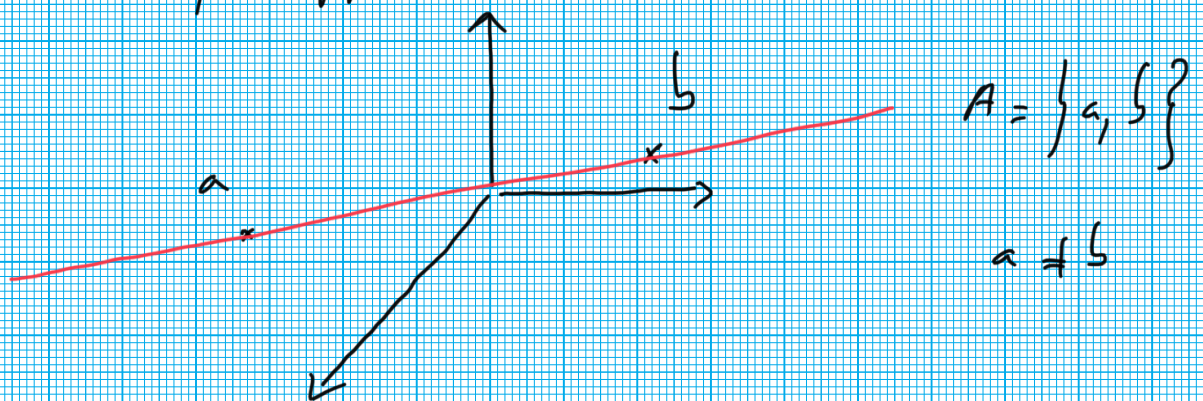
1. $\text{Aff}(A)$ est l'ensemble de tous les barycentres de familles pondérées de points de A .

2. Si $a \in A$, alors

$$\overrightarrow{\text{Aff}(A)} = \text{Vect}(\phi_a(A)).$$

Dém. A lire seul.

Illustration du point 1: On se place ds l'esp. affine \mathbb{R}^3 standard.

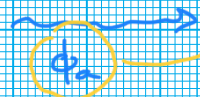


D'après la Prop. 2.17, pour construire $\text{Aff}(A)$ il faut considérer tous les syst. fondés de points de la forme $\{(a, \alpha), (b, \beta)\}$ avec $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$, $\alpha + \beta \neq 0$. Inversement, on obtient donc que $\text{Aff}(A)$ est "la droite passant par a et b ".

Vectorialisation
en a

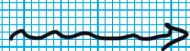
Illustration du point 2.

Géom affine



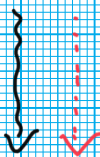
Géom vect

$a \in A$



$\phi_a(A)$

aff



$\text{Aff}(A)$

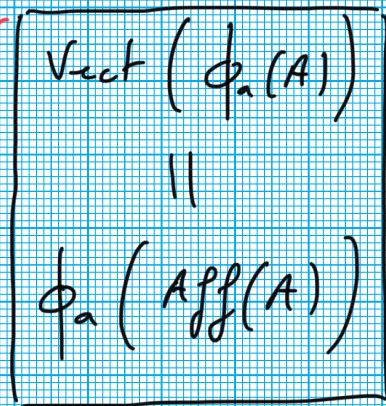
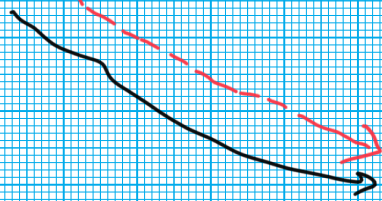
vect



$\text{Vect}(\phi_a(A))$

\parallel

$\phi_a(\text{Aff}(A))$



Exemple 2.18 (E, \vec{E}, ϕ) un e.a.

Rappel : on appelle droite affine un sous-espace affine de dim. 1 c'est-à-dire que une droite affine, par def., est un sous-espace V de E tq $\dim(V) = 1$.

1. Si x et y sont des points distincts de E , $\text{Aff}(\{x, y\})$ est une droite dont la direction est $\mathbb{R}\vec{xy} \subseteq \vec{E}$.

Démontrons cela.

On se réfère à $\text{Aff}(\{x, y\})$. Le second point de la Prop. 2.17 nous dit que

$$\overline{\text{Aff}(\{x, y\})} = \text{Vect} \{ \phi_x(A) \} \quad (*)$$

$$\text{Or: } \phi_x: E \longrightarrow \vec{E} \\ z \longmapsto \vec{xz}$$

$$\text{Donc } \phi_x(A) = \{ \vec{0}, \vec{xy} \}.$$

$$\begin{aligned} \text{Ainsi } \overline{\text{Aff}(\{x, y\})} &= \text{Vect} \{ \vec{0}, \vec{xy} \} \\ &= \text{Vect} \{ \vec{xy} \} = \mathbb{R}\vec{xy}. \end{aligned}$$

On appelle $\text{Aff}(\{x, y\})$ la droite affine passant par x et y ; elle est notée (xy) .

2. Réciproquement: si D est une droite affine et si x, y est des s.b.s. distincts de D , alors $D = (xy)$.

Théorème 2.19 Soit (E, E, ϕ) un e.a. et V et W deux sous-espaces affines de dim. finie.

1. Si $V \cap W = \phi$, alors $\text{Aff}(V \cup W)$ est de dimension $\dim(\vec{V} + \vec{W}) + 1$.
2. Si $V \cap W \neq \phi$, alors $\text{Aff}(V \cup W)$ est de dimension $\dim(\vec{V} + \vec{W})$.

Dim. Exercice. ■

Exercice 2.20

- ① On se place ds l'e.a. \mathbb{R}^2 muni de sa structure standard. On considère deux droites D_1 et D_2 . Autrement dit, D_1 et D_2 sont des mea tq $d = (\vec{D}_1) = 1$

$$\text{et } d_2(\overline{D_2}) = 1.$$

1^{er} cas $D_1 = D_2.$

On a $D_1 \cup D_2 = D_1 = D_2.$ De plus,
 D_1 est un ssp. affine. Prop

$$\text{Aff}(D_1) \stackrel{\text{cjs. rai (cf. def. on Prop. 2.12)}}{=} D_1.$$

$\stackrel{\text{cjs. rai (cf. def.) par } D_1 \text{ est un ssp.}}{=} D_1.$

Et de $\text{Aff}(D_1 \cup D_2) = D_1 = D_2.$