



I. Transformations dans le plan :

a. Définition :

Toute relation qui associe à tout point M du plan (P) au point M' de (P) tel que M' vérifie une ou plusieurs conditions on l'appelle transformation du plan (P) , on la note t ou h et $S_{(D)}$ ou S_O ou r

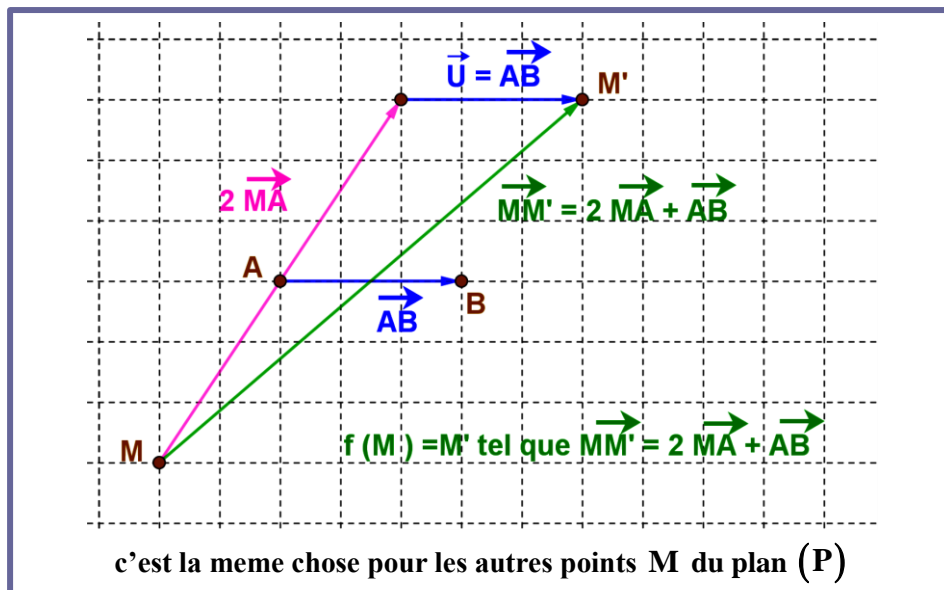
On écrit $t(M) = M'$ (pour t) ou $h(M) = M'$ (pour h) ou $S_{(D)}(M) = M'$ (pour $S_{(D)}$)

- On écrit : $t : (P) \rightarrow (P)$
 $M \mapsto t(M) = M'$
- On dit que t transforme le point M au point M' ou encore le point M' est le transformé de M par la transformation t . au lieu d'écrire $h(M) = M'$ on écrit $t : M \mapsto M'$.
- On dit que le point M a pour image M' par la transformation t , ou encore le point M' est l'image du point M .

b. Exemple :

Soient A et B deux points donnés (c.à.d. fixes du plan (P)).

Soit la transformation f du plan (P) définie par $f(M) = M'$ tel que $\overrightarrow{MM'} = 2\overrightarrow{MA} - 3\overrightarrow{AB}$.



II. Transformation nommée symétrie axiale :

a. Activité :

Soit (D) une droite donnée du plan (P) et M un point de (P) .

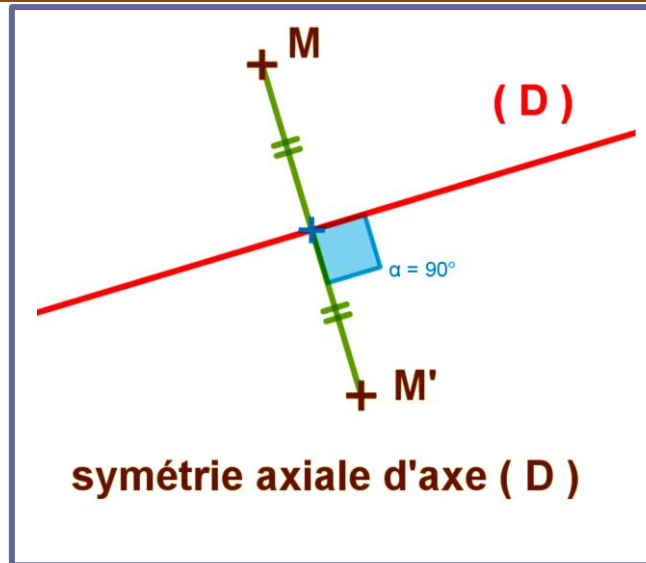
- Comment on construit le point M' le symétrique de M par rapport à la symétrie axiale d'axe (D) .

b. Définition :

La symétrie axiale S_D de droite (D) du plan (P) est la transformation qui transforme tout point M de (P) au point M' tel que la droite (D) soit la **médiatrice** du segment $[MM']$. On écrit $S_D(M) = M'$.



c. Exemple :



III. Transformation nommée symétrie centrale :

a. Activité :

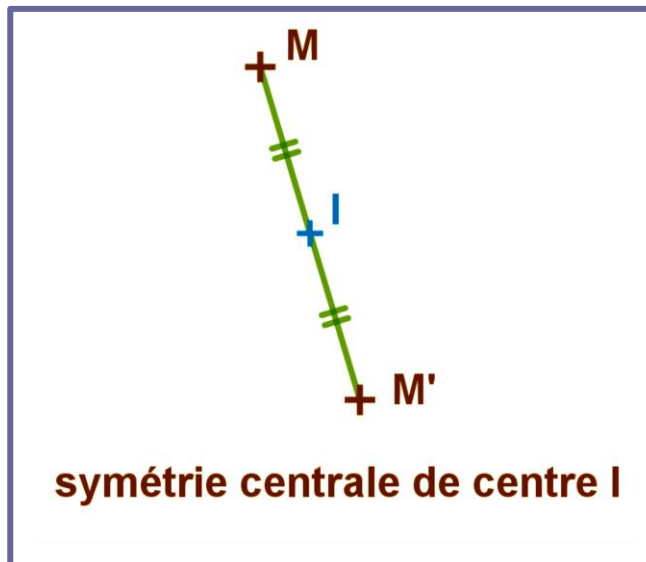
Soit I un point donné du plan (P) et M un point de (P) .

1. Comment on construit le point M' le symétrique de M par rapport à la symétrie centrale de centre I .

b. Définition :

La symétrie centrale S_I de centre le point I du plan (P) est la transformation qui transforme tout point M de (P) au point M' tel que le point I soit le milieu du segment $[MM']$. On écrit $S_I(M) = M'$.

c. Exemple :



d. Remarque :

- $S_I(M) = M'$ est équivalent à le point I soit le milieu du segment $[MM']$.
- $S_I(M) = M'$ est équivalent à $\overrightarrow{IM'} = -\overrightarrow{IM}$.
- $S_I(M) = M'$ est équivalent à $S_I(M') = M$.
- I est le seul point invariant par la symétrie centrale S_I d'où $S_I(I) = I$.



IV. Transformation nommée translation :

a. Activité :

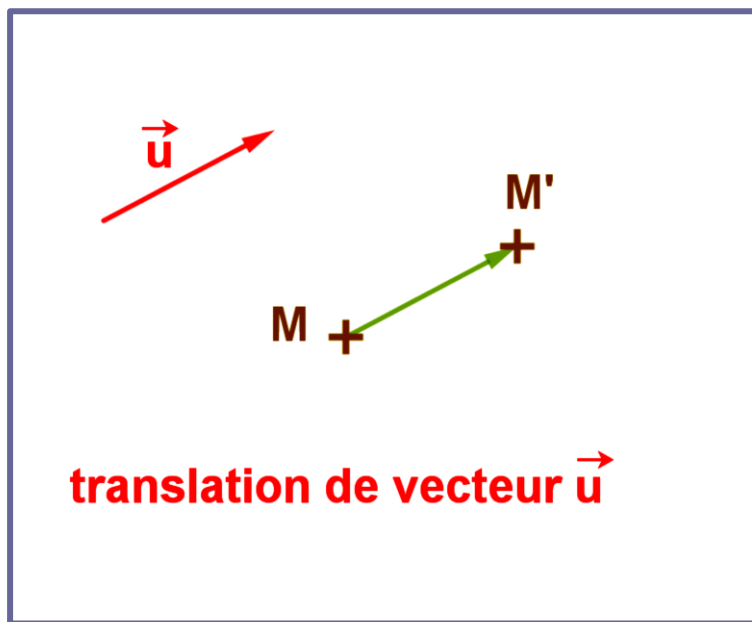
Soit \vec{u} un vecteur donné du plan (P) et M un point de (P) .

1. Construit le point M' le symétrique de M tel que $\overline{MM'} = \vec{u}$.
2. Donner la nature de cette transformation .

b. Définition :

La translation du vecteur \vec{u} du plan (P) est la transformation qui transforme tout point M de (P) au point M' tel que le point $\overline{MM'} = \vec{u}$, on note la translation par $t_{\vec{u}}$. On écrit $t_{\vec{u}}(M) = M'$

c. Exemple :



d. Remarque :

- $t_{\vec{u}}(M) = M'$ est équivalent à le quadrilatère ABM'M est parallélogramme (avec $\overline{AB} = \vec{u}$)
- $t_{\vec{u}}(M) = M'$ est équivalent à $\overline{MM'} = \vec{u}$.
- $t_{\vec{u}}(M) = M'$ est équivalent à $t_{-\vec{u}}(M') = M$.
- Si $\vec{u} \neq \vec{0}$ aucun point de (P) est invariant .
- Tous les points du plan sont invariant par la translation de vecteur nul ($\vec{u} = \vec{0}$) . $t_{\vec{u}}(M) = M$

V. Transformation nommée homothétie:

a. Activité :

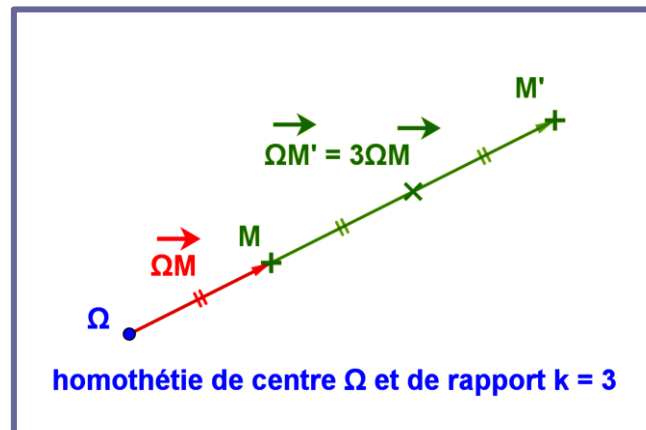
Soit Ω un point donné du plan (P) et k un nombre réel non nul et M un point de (P) .

1. Construit le point M' tel que $\overline{\Omega M'} = 3\overline{\Omega M}$.
2. Donner la nature de cette transformation .

b. Définition :

L'homothétie de centre un point Ω donné du plan (P) et de rapport k est la transformation qui transforme tout point M de (P) au point M' tel que $\overrightarrow{\Omega M'} = k\overrightarrow{\Omega M}$, on note

L'homothétie par $h(\Omega, k)$. On écrit $h(M) = M'$

c. Exemple :**d. Remarque :**

- $h(M) = M'$ on a M et M' et Ω sont alignés .
-
- Si $k = 0$ on a $h(M) = \Omega$ tous les points ont pour image Ω . (l'homothétie n'est pas intéressante)
- Si $k = 1$ on a $h(M) = M$ tous les points sont invariant (chaque point reste à sa place) . . (l'homothétie n'est pas intéressante)
- Pour cela on prend $k \in \mathbb{R} \setminus \{0,1\}$
- Si $k = -1$ on a $h(M) = M'$ avec Ω est le milieu de $[MM']$ l'homothétie h est la symétrie centrale S_Ω de centre Ω ou encore $dh(\Omega, -1) = S_\Omega$.
- Si $k > 0$ on a $h(M) = M'$ avec $M' \in [\Omega M)$ (demi droite $[\Omega M)$) .
- Si $k < 0$ on a $h(M) = M'$ avec M' appartient à la demi droite opposée à $[\Omega M)$.

VI. Propriété caractéristique de $t_{\vec{u}}$ et S_Ω et $h(\Omega, k)$:**a. Propriété :**

Soit f une transformation dans le plan (P) tel que pour tous points A et B de (P) on a $f(A) = A'$ et $f(B) = B'$.

- ☺ La transformation f est une translation si et seulement si $\overrightarrow{A'B'} = \overrightarrow{AB}$.
- ☺ La transformation f est une homothétie si et seulement si $\overrightarrow{A'B'} = k\overrightarrow{AB}$ et $k \in \mathbb{R} \setminus \{0,1\}$.
- ☺ La transformation f est une symétrie centrale si et seulement si $\overrightarrow{A'B'} = -\overrightarrow{AB}$.

VII. Les images de certains figures géométriques par les transformations $t_{\vec{u}}$ et S_{Ω} et $h(\Omega, k)$ et S_D :

a. Activité :

transformation $f \rightarrow$	S_D	$t_{\vec{u}}$	S_{Ω}	$h(\Omega, k=2)$
Figures \rightarrow				
Construire les images des figures				
	Images par S_D	Images par $t_{\vec{u}}$	Images par S_{Ω}	Images par $h(\Omega, k=2)$
La droite (AB)				
Le segment [AB]				
Le cercle $C(O,2)$				
Angle géométrique [AIB]				
Le vecteur $\frac{2}{3}\vec{AB}$				
transformation $f \rightarrow$	S_D	$t_{\vec{u}}$	S_{Ω}	$h(\Omega, k=2)$
conserve (oui ou non) \downarrow				
Les distances				
Le milieu				
Coefficient de colinéarité				
parallélisme				
orthogonalité				
Mesures des angles géométriques				
Intersection des figures				

**b. Propriétés :**

Soient A et B deux points du plan (P) et A' et B' leurs images par l'une des transformations suivantes : symétrie axiale S_D ou symétrie centrale S_Ω ou translation t_u ou homothétie $h(\Omega, k)$.

1. L'image de la droite (AB) par les transformations précédentes est la droite (A'B') et $(AB) // (A'B')$.
2. L'image du segment [AB] par les transformations précédentes est le segment [A'B'] et $A'B' = AB$.
sauf l'homothétie on a $A'B' = kAB$.
3. L'image du vecteur $\alpha \overrightarrow{AB}$ par les transformations précédentes est le vecteur $\alpha \overrightarrow{A'B'}$. sauf l'homothétie on a $k\alpha \overrightarrow{A'B'}$.
4. L'image du cercle $\mathcal{C}(A, r)$ par les transformations précédentes est le cercle $\mathcal{C}'(A', r)$ et $A'B' = AB$.
sauf l'homothétie est le cercle $\mathcal{C}''(A', |k| \times r)$.
5. L'image de l'angle géométrique AOB par les transformations précédentes est l'angle géométrique A'O'B' de mêmes mesure .
6. les transformations précédentes conservent les distance (sauf l'homothétie) , et le milieu , et les mesures des angles géométriques , et le coefficient de colinéarité , et le parallélisme , et l'orthogonalité , et l'intersection des figures .

c. remarque :

Image d'une droite (Δ) par une : symétrie axiale S_D est une droite (Δ') tel que :

- Si $(\Delta) // (D)$ alors $(\Delta') // (\Delta) // (D)$.
- Si $(\Delta) \perp (D)$ alors $(\Delta') = (\Delta)$.

Image d'une droite (Δ) par une : symétrie centrale S_Ω est une droite (Δ') tel que :

- Si $\Omega \notin (\Delta)$ alors $(\Delta') // (\Delta)$.
- Si $\Omega \in (\Delta)$ alors $(\Delta') = (\Delta)$.