

Chapitre 1

Rappels sur les espaces et applications affines

1.1 Espaces et sous-espaces affines

1.1.1 Espaces affines

Définition 1.1 On dit que le triplet (X, \vec{X}, Φ) est un espace affine (réel) de direction \vec{X} si X est un ensemble non vide, \vec{X} un espace vectoriel (réel) et $\Phi : X \times X \rightarrow \vec{X}$ une application vérifiant :

- 1) $\forall x \in X, \Phi_x : X \rightarrow \vec{X}, y \mapsto \Phi(x, y)$ est bijective
- 2) $\forall x, y, z \in X, \Phi(x, y) + \Phi(y, z) = \Phi(x, z)$ (relation de Chasles).

On note alors $\vec{xy} = \Phi(x, y)$ et la relation de Chasles s'écrit $\vec{xz} = \vec{xy} + \vec{yz}$.

Lorsque \vec{X} est de dimension finie, la dimension de l'espace affine X est par définition celle de \vec{X} .

Remarque et notation. Soit $\vec{u} \in \vec{E}$. Soit $x \in X$. L'application Φ_x étant bijective, il existe un unique $y \in X$ tel que $\vec{u} = \vec{xy}$. L'application de X dans lui-même qui à x associe y est appelée translation de vecteur \vec{u} et notée $t_{\vec{u}}$. Plutôt que $\vec{u} = \vec{xy}$, on note alors $y = x + \vec{u}$ c'est à dire $y = x + \vec{xy}$ (notation de Grassmann).

Exemple. Tout espace vectoriel \vec{X} a une structure naturelle d'espace affine (en posant $X = \vec{X}$ et $\Phi : (x, y) \mapsto y - x$).

Dans toute la suite, (X, \vec{X}, Φ) est un espace affine réel, noté plus simplement X .

1.1.2 Sous-espaces affines

Définition 1.2 Une partie F de X est un sous-espace affine (s.e.a.) (on dit aussi variété linéaire affine) s'il existe un point A de X et un sous-espace vectoriel \vec{F} de \vec{X} tel que $F = A + \vec{F} = \{M \in X, \vec{AM} \in \vec{F}\}$.

Remarque. Un sous-espace affine est donc toujours non vide.

Propriété. Soient $A, A' \in X$ et \vec{F}, \vec{F}' des sous-espaces vectoriels de \vec{X} . Alors :

$$A + \vec{F} = A' + \vec{F}' \iff \vec{F} = \vec{F}' \text{ et } \vec{AA'} \in \vec{F}$$

On parle alors du sous-espace affine passant par A et de direction \vec{F} . De plus, lorsque \vec{F} est de dimension finie, la dimension du sous-espace affine F est par définition celle de \vec{F} .

Démonstration: \Rightarrow : Soient $\vec{u} \in \vec{F}$ et $M = A + \vec{u}$. On a alors $A, A' \in A' + \vec{F}'$; or $\vec{u} = \overrightarrow{AM} = \overrightarrow{A'M} - \overrightarrow{A'A}$ donc $\vec{u} \in \vec{F}'$ puisque cet ensemble est stable par combinaison linéaire. De même $\vec{F}' \subset \vec{F}$.
 \Leftarrow : Soit $M \in A + \vec{F}$ alors $\overrightarrow{AM} \in \vec{F}$. $\overrightarrow{A'M} = \overrightarrow{AM} - \overrightarrow{AA'} \in \vec{F} = \vec{F}'$ donc $M \in A' + \vec{F}'$. L'inclusion réciproque se montre de même. \square

Remarques.

- Si F est un s.e.a. de X de direction \vec{F} alors (F, \vec{F}, Φ_F) est un espace affine (où l'on a noté $\Phi_F : F \times F \rightarrow \vec{F}, (x, y) \mapsto \Phi(x, y)$).
- Si F est un s.e.a. alors pour tout A de F on a : $F = A + \vec{F}$.

Exemples.

- Si M est un point de X , le singleton $\{M\}$ est un sous-espace affine de X (de direction $\{\vec{0}\}$).
- On appelle droite affine tout sous-espace affine de X de la forme $A + \vec{F}$ où A est un point de X et \vec{F} une droite vectorielle de \vec{X} .

Exercice 1.1 Montrer que par deux points distincts A et B de X il passe une unique droite affine que l'on notera (AB) .

1.1.3 Sous-espace affine engendré

Propriété. Une intersection de sous-espaces affines de X est ou bien vide ou bien un sous-espace affine (dirigé par l'intersection des directions des s.e.a.).

Démonstration : La démonstration, immédiate, est laissée au lecteur. \square

Exercice 1.2 Soient F et G deux s.e.a. de X tels que \vec{F} et \vec{G} soient supplémentaires dans \vec{X} . Montrer que $F \cap G$ est un singleton.

Définition 1.3 Soit Y une partie non vide de l'espace affine X . On appelle sous-espace affine engendré par Y (et on note $\text{Aff}(Y)$) le plus petit sous-espace affine de X contenant Y : c'est l'intersection de tous les sous-espaces affines de X contenant Y .

Exercice 1.3 Trois points de X sont dits alignés s'ils appartiennent à une même droite. Montrer que le sous-espace affine engendré par trois points non alignés est un plan affine (s.e.a. de direction un plan vectoriel).

1.2 Parallélisme

Définition 1.4 Soient F et G deux sous-espaces affines de X de directions respectives \vec{F} et \vec{G} . On dit que F est parallèle à G (et on note $F // G$) si $\vec{F} = \vec{G}$. On dit que F est faiblement parallèle à G si $\vec{F} \subset \vec{G}$.

Exercice 1.4 Montrer que le parallélisme (respectivement le parallélisme faible) est une relation d'équivalence (respectivement une relation réflexive et transitive) sur l'ensemble des sous-espaces affines de X .

Exercice 1.5 Montrer que deux sous-espaces affines sont parallèles si et seulement s'il existe une translation qui envoie l'un sur l'autre.

Propriétés. Soient F et G deux sous-espaces affines de X .

- Si $F//G$ alors $F = G$ ou $F \cap G = \emptyset$.
- Si F est faiblement parallèle à G alors $F \subset G$ ou $F \cap G = \emptyset$.
- Pour que F soit faiblement parallèle à G , il faut et il suffit que F soit parallèle à un sous-espace affine de G .

Démonstration: Le premier point est clair : si $F \cap G \neq \emptyset$, on prend $A \in F \cap G$ et alors $F = A + \vec{F} = A + \vec{G} = G$. Le deuxième point se montre de même. Pour le troisième, le sens direct est immédiat (on choisit A dans G et $A + \vec{F}$ est un s.e.a. de G parallèle à F). Réciproquement, si F est faiblement parallèle à H (s.e.a. de G) alors $\vec{F} = \vec{H} \subset \vec{G}$. \square

Exercice 1.6 Montrer que par tout point de X il passe une unique droite affine parallèle à une droite donnée.

1.3 Applications affines

1.3.1 Définition et premières propriétés

Définition 1.5 Soient X et Y deux espaces affines réels de dimensions finies d'espaces vectoriels associés \vec{X} et \vec{Y} . Une application $f : X \rightarrow Y$ est dite affine s'il existe un point A de X tel que l'application $\vec{f}_A : \vec{X} \rightarrow \vec{Y}$, $u = \vec{AM} \mapsto \vec{f}_A(u) = \overrightarrow{f(A)f(M)}$ soit linéaire.

Propriété. Montrer que lorsque $f : X \rightarrow Y$ est affine, l'application \vec{f}_A est indépendante du choix de A dans X . On l'appelle l'application linéaire associée à f .

Démonstration: Fixons $A \in X$ tel que \vec{f}_A soit linéaire et soit $B \in X$. Soit $u \in \vec{X}$. On peut écrire $u = \vec{BM}$ pour un certain point M de X et donc $u = \vec{AM} - \vec{AB}$ (relation de Chasles). Par linéarité de \vec{f}_A , $\vec{f}_A(u) = \overrightarrow{f(A)f(M)} - \overrightarrow{f(A)f(B)} = \overrightarrow{f(B)f(M)} = \vec{f}_B(u)$. \square

Proposition 1.6 Soient \vec{f} une application linéaire de \vec{X} dans \vec{Y} , A un point de X et B un point de Y . Il existe une unique application affine f de X dans Y vérifiant $f(A) = B$ et d'application linéaire associée \vec{f} .

Cette application est définie par la formule $\forall M \in X, f(M) = B + \vec{f}(\vec{AM})$.

Exemples. Les translations, les homothéties, les projections, les symétries sont des applications affines.

Propriétés.

- Une application affine $f : X \rightarrow X$ est une translation si et seulement si \vec{f} est l'identité de \vec{X} .
- Une application affine $f : X \rightarrow X$ est une homothétie ou une translation si et seulement si $\exists \lambda \in \mathbb{R}^*, \vec{f} = \lambda \text{id}_{\vec{X}}$.

Exercice 1.7 Démontrer ces deux propriétés.