

# Similitudes



★★★★★★★★★★

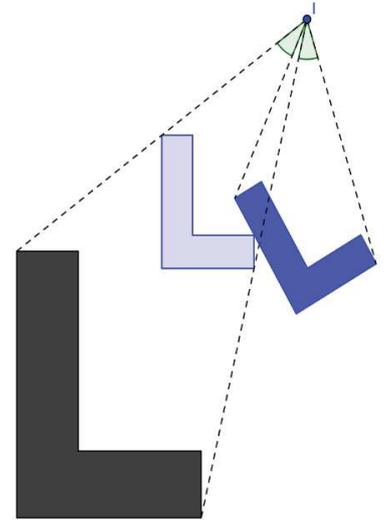
**MAGAZINE DE MATHÉMATIQUES**

★★★★★★★★★★

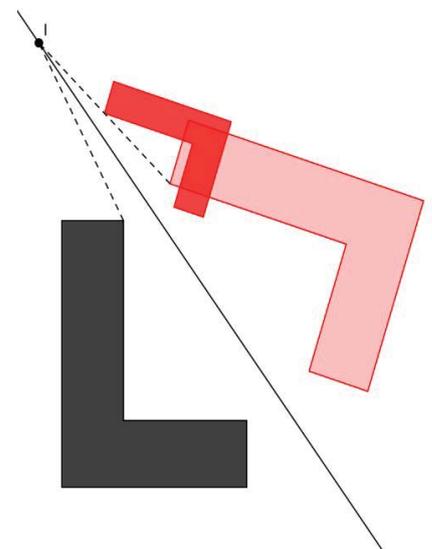
Profs : *ÉQUIPE ACADEMIQUE MATHÉMATIQUES*

# SIMILITUDES

Le **L** bleu est l'image du **L** noir par la composée d'une homothétie et d'une rotation (**similitude directe**)



Le **L** inversé rouge est l'image du **L** noir par la composée d'une homothétie et d'une symétrie axiale (**similitude indirecte**)



1

Takiacademy.com

« Jamais Plus Simple »



موقع مراجعة باكالوريا

BAC.MOURAJAA.COM



bac Math



## RESUME DU COURS



**I- Vocabulaire.** ( $f$  est une application du plan dans lui-même).

<b>Transformation du plan</b>	C'est une bijection c'est-à-dire que tout point du plan a un, et un seul antécédent par $f$ .
<b>Identité</b>	C'est la transformation qui laisse tous les points fixes, notée $Id$ .
<b>Transformation réciproque</b>	Notée $f^{-1}$ , est définie par : $f(M) = N \Leftrightarrow M = f^{-1}(N)$ On a : $fof^{-1} = Id$
<b>Similitude</b>	C'est une transformation du plan qui conserve les rapports de distances.
<b>Rapport de similitude</b>	C'est un réel <b>strictement positif</b> par lequel la similitude multiplie les distances.
<b>Isométrie</b>	Similitude de rapport 1, ou transformation qui conserve les distances.
<b>Similitude directe</b>	C'est une similitude qui conserve les angles orientés.
<b>Déplacement</b>	C'est une similitude directe de rapport <b>1</b> : <b>translation ou rotation</b> .
<b>antidéplacement</b>	C'est une similitude directe de rapport <b>1</b> : symétrie ( <b>axiale ou glissante</b> )
<b>Centre d'une similitude</b>	C'est l'unique point fixe d'une similitude directe.
<b>Angle d'une similitude direct</b>	C'est l'angle constant $\theta$ q formé par un vecteur et son image, autrement dit : $(\overline{MN}, \overline{f(M)f(N)}) \equiv \theta[2\pi]$
<b>Axe d'une similitude indirecte de centre <math>\Omega</math> et de rapport <math>k</math></b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• C'est l'ensemble des points <math>M</math> du plan vérifiant : <math>\overline{\Omega M} = k\overline{\Omega M'}</math> où <math>M' = f(M)</math>.</li> <li>• L'axe porte la bissectrice intérieure de l'angle <math>M\hat{\Omega}M'</math> où <math>M' = f(M)</math>.</li> </ul>

## II- Opérations sur les similitudes.

- (1) Toute similitude  $f$  de rapport  $k$  ( $k \neq 1$ ) possède un unique point invariant  $\Omega$ .  
 $\Omega$  est appelé le centre de  $f$ .
- (2) La **composée de deux similitudes directes** de rapport  $k$  et  $k'$  et d'angles  $\theta$  et  $\theta'$  est une similitude directe de rapport  $k \times k'$  et d'angle  $\theta + \theta'$ .
- (3) La **composée d'une similitude directe et d'une indirecte** est une similitude indirecte.
- (4) Si  $f$  est une similitude de rapport  $k$ , sa réciproque  $f^{-1}$  est une similitude de rapport  $\frac{1}{k}$ .
- (5) Si  $f$  est une similitude directe de rapport  $k$  et d'angle  $\theta$ , alors sa réciproque  $f^{-1}$  est une similitude directe de rapport  $\frac{1}{k}$  et d'angle  $-\theta$ .
- (6) Si  $f$  est une similitude directe de rapport  $k$  et d'axe  $\Delta$  alors sa réciproque  $f^{-1}$  est une similitude directe de rapport  $\frac{1}{k}$  et d'axe  $\Delta$ .
- (7) L'axe  $\Delta$  d'une similitude indirecte de centre  $\Omega$  et **la perpendiculaire** à  $\Delta$  passant par  $\Omega$  sont globalement invariants par  $f$ .
- (8) Si  $f$  et  $g$  deux similitudes coïncident en deux points distincts alors  $f = g$ .

## III - Propriétés géométriques. Une similitude plane de rapport $k$ .

- |  |  |
|--|--|
| <ul style="list-style-type: none"> <li>• conserve les rapports de distances ;</li> <li>• conserve les angles géométriques ;</li> <li>• conserve l'alignement des points ;</li> <li>• transforme une droite (un segment) en une droite (un segment) ;</li> <li>• conserve le parallélisme et l'orthogonalité ;</li> </ul> | <ul style="list-style-type: none"> <li>• conserve le barycentre ;</li> <li>• transforme un triangle en un triangle de même forme (semblable) ;</li> <li>• transforme un cercle de rayon <math>R</math> en un cercle de rayon <math>k \times R</math> ;</li> <li>• multiplie les aires par <math>k^2</math>.</li> </ul> |
|--|--|

### IV- Ecriture complexe et éléments caractéristiques des similitudes.

Similitude directe	Ecrire complexe	$z' = az + b$ avec $a \in \mathbb{C}^*$ et $b \in \mathbb{C}$
	Rapport $k$	$k =  a $
	Angle $\theta$	$\theta \equiv \arg(a)[2\pi]$
	Centre $\Omega$ , Si $a \neq 1$	$\Omega$ d'affixes $\omega$ avec $\omega = \frac{b}{1-a}$ où $f(\Omega) = \Omega$
Similitude indirecte	Ecriture	$z' = a\bar{z} + b$ avec $a \in \mathbb{C}^*$ et $b \in \mathbb{C}$
	Rapport $k$	$k =  a $
	Centre $\Omega$ , Si $a \neq 1$	$\Omega$ d'affixes $z_\Omega$ avec $z_\Omega = \frac{\bar{a}b + b}{1 -  a ^2}$ où $f(\Omega) = \Omega$

### V- Existences et décompositions.

**Propriété :** Soient  $A, B, A'$  et  $B'$  quatre points du plan tels que  $A \neq B$  et  $A' \neq B'$ .

**Il existe une unique similitude**  $f$  telle que  $f(A) = A'$  et  $f(B) = B'$  et de rapport  $\frac{A'B'}{AB}$

#### Décomposition d'une similitude directe :

Si  $f$  est une similitude directe de centre  $\Omega$ , de rapport  $k$  et d'angle  $\theta$ , alors  $f$  peut s'écrire comme la composée de l'homothétie  $h$  de centre  $\Omega$  et de rapport  $k$ , avec la rotation  $r$  de centre  $\Omega$  et d'angle  $\theta$ . On a ainsi :  $f = h \circ r = r \circ h$ .

#### Décomposition d'une similitude indirecte

- Si  $f$  est une similitude indirecte de centre  $\Omega$ , de rapport  $k$  et d'angle  $\Delta$ , alors  $f$  peut s'écrire comme la composée de l'homothétie  $h$  de centre  $\Omega$  et de rapport  $k$ , avec une symétrie axiale d'axe  $\Delta$ . On a ainsi :  $f = h \circ S_\Delta = S_\Delta \circ h$ .
- Si  $f$  est une similitude indirecte de centre  $\Omega$ , de rapport  $k$ , alors  $f \circ f$  est une homothétie de centre  $\Omega$  et de rapport  $k^2$ .

### VII- Points fixes.

Une similitude possédant **trois points fixes non alignés** est l'application identique (**ou l'identité**).

Une similitude possédant **deux points fixes**  $A$  et  $B$  est l'identité **ou** la symétrie d'axe  $(AB)$ .

Une similitude **directe** possédant **deux points fixes** est l'application identique (**ou l'identité**).

Savoir ...	Comment faire ?
... démontrer qu'une transformation $f$ est une similitude	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Démontrer que <math>f</math> multiplie toutes les distances par un même nombre <math>k</math>.</li> <li>• Ecrire <math>f</math> sous la forme d'une composée de translations, rotations, homothéties, symétries axiales.</li> <li>• Etablir que l'écriture complexe de <math>f</math> dans un repère orthonormé direct du plan est de la forme : <math>z' = az + b</math> ou bien <math>z' = a\bar{z} + b</math> avec <math>a \in \mathbb{C}^*</math> et <math>b \in \mathbb{C}</math>.</li> </ul>

<p>... déterminer le rapport <math>k</math> d'une similitude <math>f: M \mapsto M'</math></p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Si <math>A</math> et <math>B</math> sont deux points distincts alors <math>k = \frac{A'B'}{AB}</math>.</li> <li>• Si <math>f</math> a pour écriture complexe <math>z' = az + b</math> ou <math>z' = a\bar{z} + b</math> dans un repère orthonormé direct, alors <math>k =  a </math>.</li> <li>• Si <math>f</math> est la composée de deux similitudes de rapports <math>k_1</math> et <math>k_2</math>, alors <math>k = k_1 \times k_2</math>.</li> <li>• Si <math>f</math> est la réciproque d'une similitude de rapport <math>k'</math>, alors <math>k = \frac{1}{k'}</math>.</li> </ul>
<p>... démontrer qu'une transformation <math>f</math> est une symétrie axiale</p>	<p>On peut établir que <math>f</math> est une similitude distincte de l'identité qui admet au moins deux points fixes. La droite passant par ces deux points fixes est l'axe de la symétrie.</p>
<p>... démontrer qu'une transformation <math>f</math> est une similitude directe</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Démontrer que <math>f</math> est une similitude qui conserve les angles orientés.</li> <li>• Ecrire <math>f</math> comme la composée de similitudes directes (en particulier : translations, rotations, homothéties)</li> <li>• Ecrire <math>f</math> sous la forme d'une composée de <b>deux</b> similitudes directes.</li> <li>• Etablir que l'écriture complexe de <math>f</math> est <math>z' = az + b</math> avec <math>a \in \mathbb{C}^*</math> et <math>b \in \mathbb{C}</math>.</li> </ul>
<p>... déterminer l'angle <math>\theta</math> d'une similitude directe <math>f: M \mapsto M'</math></p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Si <math>A</math> et <math>B</math> sont 2 points distincts alors <math>\theta \equiv \left( \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{f(A)f(B)} \right) [2\pi]</math>.</li> <li>• Si <math>f</math> a pour écriture complexe <math>z' = az + b</math>, alors <math>\theta \equiv \arg a [2\pi]</math>.</li> <li>• Si <math>f</math> est la composée de deux similitudes directes d'angles <math>\theta_1</math> et <math>\theta_2</math> alors <math>\theta \equiv \theta_1 + \theta_2 [2\pi]</math></li> <li>• Si <math>f</math> est la réciproque d'une similitude d'angle <math>\theta'</math> alors <math>\theta \equiv -\theta' [2\pi]</math></li> </ul>
<p>... construire l'image <math>M'</math> d'un point <math>M</math> par une similitude directe <math>f</math></p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Si <math>A'</math> et <math>B'</math> sont les images de deux points distincts <math>A</math> et <math>B</math>, alors tout triangle <math>ABM</math> a pour image le triangle <math>A'B'M'</math> directement semblable au triangle <math>ABM</math>.</li> <li>• Si <math>f</math> est la similitude directe de centre <math>\Omega</math>, de rapport <math>k</math> et d'angle <math>\theta</math>, alors <math>M'</math> est le point tel que : <math>\Omega M' = k \Omega M</math> et <math>\left( \overrightarrow{\Omega M}, \overrightarrow{\Omega M'} \right) \equiv \theta [2\pi]</math>.</li> </ul>
<p>... définir une similitude directe</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Soit avec le centre, le rapport et l'angle si <math>f</math> n'est pas une translation.</li> <li>• Soit avec deux points <math>A</math> et <math>B</math> et leurs images <math>A'</math> et <math>B'</math>.</li> <li>• Soit avec un point <math>A</math> et son image <math>A'</math>, le rapport de <math>f</math> et l'angle de <math>f</math>.</li> </ul>