

Similitudes Planes

Chapitre 2

I. Généralités

Définition :

Une similitude est une transformation qui conserve les rapports de longueur et les angles géométriques

Théorème :

Une transformation est une similitude $\Leftrightarrow \exists k \in \mathbb{R}_+^*, \forall (M, N) \in \mathcal{P}^2, M'N' = kMN$
k est le rapport de la similitude

Théorème :

$\varphi : z \rightarrow az + b$ et $\varphi : a\bar{z} + b$ sont des similitudes de **rapport** $k = |a|$

Théorème :

La **composée** de 2 similitudes de rapports k_1 et k_2 a pour **rapport** $k_1 \times k_2$

Théorème :

Une similitude de **rapport** k a pour **réciproque** une similitude de rapport $\frac{1}{k}$

II. Similitudes directes $z' = az + b = ke^{i\theta}z + b$

Définition :

C'est une similitude qui **conserve les angles orientés**

Théorème :

Toute similitude qui n'est pas une translation admet un **point fixe** unique qui est le centre de la similitude. $(z_C = \frac{b}{1-a})$

Théorème :

$\forall (A, B) \in \mathcal{P}^2, A \neq B$, l'angle $(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{A'B'})$ est constant et est l'angle de la similitude

Théorème :

La **composée** de 2 similitudes directes d'angles θ_1 et θ_2 a pour **angle** $\theta_1 + \theta_2 [2\pi]$

Théorème :

Il existe une et une seule similitude S telle que $S(A) = A'$ et $S(B) = B'$

Bilan :

Rapport	Angle	Type
k = 1	$\theta \equiv 0 [2\pi]$	Translation
	$\theta \not\equiv 0 [2\pi]$	Rotation
k \neq 1	$\theta \equiv 0 [\pi]$	Homothétie
	$\theta \not\equiv 0 [\pi]$	Similitude

III. Similitudes indirectes $z' = a\bar{z} + b = ke^{i\theta}\bar{z} + b$

Définition :

C'est une similitude qui **ne conserve pas les angles orientés**

Théorème :

C'est la **composée** d'une similitude directe et d'une symétrie axiale