

نحن هنا لكي نضع بصمتنا في هذا الكون، وإلا ما فائدة مجيئنا إليه؟“ ”ستيف جوبز“

- * Une isométrie du plan est dite un déplacement si et seulement si elle conserve les mesures des angles orientés de deux vecteurs non nuls.
- * Une isométrie du plan est dite un antidéplacement si et seulement si elle transforme les mesures des angles orientés de deux vecteurs non nuls en leurs opposées.

* Conséquences :

- ✘ Un déplacement du plan est soit une **translation** soit une **rotation**.
- ✘ Un antidéplacement du plan est soit une **symétrie orthogonale** soit une **symétrie glissante**.
- ✘ La composée de **deux déplacements** est un **déplacement**.
- ✘ La composée de **deux antidéplacements** est un **déplacement**.
- ✘ La composée d'un **déplacement** est d'un **antidéplacement** est un **antidéplacement**.
- ✘ L'application réciproque d'un **déplacement** est un **déplacement**.
- ✘ L'application réciproque d'un **antidéplacement** est un **antidéplacement**.
- ✘ Un déplacement qui laisse fixe **un seul point** I du plan est une **rotation** de centre I .
- ✘ Un déplacement qui laisse fixe **deux points distincts** du plan est **l'identité**.
- ✘ Un antidéplacement qui ne laisse fixe **aucun point** du plan est une **symétrie glissante**.
- ✘ Un antidéplacement qui laisse fixe un point du plan est une **symétrie orthogonale**.

* Théorèmes :

- ✘ Deux déplacements qui coïncident sur **deux points** distincts sont **égaux**.
- ✘ Deux antidéplacements qui coïncident sur **deux points** distincts sont **égaux**.
- ✘ Soient A, B, C et D quatre points du plan tels que : $AB = CD$ et $A \neq B$.

Alors : il existe un unique déplacement qui transforme A en C et B en D .

Alors : il existe un unique antidéplacement qui transforme A en C et B en D .

2) Déplacement

* Angle d'un déplacement :

☒ Soient A et B deux points distincts d'images respectifs A' et B' par un déplacement f .

Les mesures de l'angle orienté $(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{A'B'})$ sont indépendants du choix de A et B .

$(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{A'B'})$ est appelé l'angle du déplacement f .

* Conséquences :

- ☒ Une translation est un déplacement d'angle nulle.
- ☒ Une rotation d'angle θ est un déplacement d'angle θ .
- ☒ Un déplacement d'angle $\theta \not\equiv 0[2\pi]$ est une rotation d'angle θ .
- ☒ Un déplacement d'angle $\theta \equiv 0[2\pi]$ est une translation.

Remarque si f est un déplacement d'angle $\theta \equiv 0[2\pi]$ et s'il existe un point A tel que $f(A) = A$ alors f est l'identité du plan.

- ☒ La composée de deux déplacements d'angles θ et θ' est un déplacement d'angle $\theta + \theta'$.
- ☒ L'application réciproque d'un déplacement d'angle θ est un déplacement d'angle $-\theta$.

* Théorème :

Soit S_I et S_J deux symétries centrales de centres respectifs I et J alors :

$$S_I \circ S_J = t_{2\vec{JI}}$$

$$S_J \circ S_I = t_{2\vec{IJ}}$$

3) Expression complexe associée à déplacement

* Théorèmes :

Le plan P est muni d'un repère orthonormé direct (O, \vec{u}, \vec{v}) .

☒ Soit b un nombre complexe. Alors :

l'application : $P \longrightarrow P$

$M(z) \mapsto M'(z')$ tel que $z' = z + b$ est la translation de vecteur d'affixe b .

☒ Soit θ un réel tel que $\theta \not\equiv 0[2\pi]$ et b un nombre complexe. Alors :

l'application : $P \longrightarrow P$

$M(z) \mapsto M'(z')$ tel que $z' = e^{i\theta}z + b$ est la rotation d'angle θ et de centre I tel que

$$z_I = \frac{b}{1 - e^{i\theta}}$$