

1. TRANSLATIONS DU PLAN :

• Déf géométrique : une translation $T_{\vec{u}}$ est une **transformation** du Plan telle que :

$$\left\{ \begin{array}{l} T_{\vec{u}} : \text{Plan} \rightarrow \text{Plan} \\ M \rightarrow M' \text{ tel que : } \vec{u} = \overrightarrow{MM'} \end{array} \right.$$

→ L'ensemble de ses points invariants est : \emptyset (*pas de points invariants*)

→ Sa transformation réciproque est : $f^{-1} = T_{-\vec{u}}$

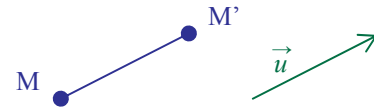
→ Cas particuliers : la translation de vecteur nul : $T_{\vec{0}}$ est : l'**identité du Plan**, Id_P

→ Elle conserve :

- les points
- les segments
- les droites
- les cercles
- les figures
- les distances
- les milieux
- le barycentre
- les aires
- l'orientation

- L'image d'une droite parallèle est : **une droite parallèle**
- L'image d'une droite perpendiculaire est : **une droite perpendiculaire**
- L'image d'un cercle $C(\Omega; R)$ est : **un cercle $C(H(\Omega); R)$**
- L'image de la distance $\|\overrightarrow{AB}\|$ est : **la distance $\|T(A)T(B)\| = \|\overrightarrow{AB}\|$**
- L'image de l'aire A d'une figure : **l'aire A**

→ La composition de 2 translations $T_{\vec{u}}$ o $T_{\vec{v}}$ est : **une translation $T_{\vec{u}+\vec{v}}$**



2. HOMOTHETIE DU PLAN :

• Déf géométrique : une homothétie $H_{A,k}$ est une **transformation** du Plan telle que :

$$\left\{ \begin{array}{l} H_{A,k} : \text{Plan} \rightarrow \text{Plan} \\ M \rightarrow M' \text{ tel que : } \overrightarrow{AM'} = k \cdot \overrightarrow{AM} \end{array} \right.$$

→ L'ensemble de ses points invariants est : $\{A\}$ (*seul le centre ne bouge pas*)

→ Sa transformation réciproque est : $f^{-1} = H(\text{centre } A, \text{ rapport } \frac{1}{k})$

→ Cas particuliers :

- $H_{A,-1} = S_A = R_{A,\pi}$
- Si $|k| > 1$, on a un **agrandissement**
- Si $|k| < 1$, on a un **rétrécissement**.

→ Elle conserve :

- les points
- les segments
- les droites
- les cercles
- les figures
- les distances
- les milieux
- le barycentre
- les aires
- l'orientation

- L'image d'une droite parallèle est : **une droite parallèle**
- L'image d'une droite perpendiculaire est : **une droite perpendiculaire**
- L'image d'un cercle $C(\Omega; R)$ est : **un cercle $C(H(\Omega); k.R)$**
- L'image de la distance $\|\overrightarrow{AB}\|$ est : **la distance $\|H(A)H(B)\| = |k| \times \|\overrightarrow{AB}\|$**
- L'image de l'aire A d'une figure : **l'aire $|k|^2 \times A$**

→ La composition de 2 homothéties : $H_{A,k}$ o $H_{A,k'}$ est : une **homothétie $H_{A,k+k'}$**

