

Représentation géométrique des nombres complexes. Interprétation géométrique des applications $z \mapsto z + b$, $z \mapsto az$ et $z \mapsto \bar{z}$ où a et b sont des nombres complexes. Exemples d'applications à l'étude de configurations géométriques du plan.

Cadre: On note \mathcal{P} le plan affine euclidien orienté rapporté à un repère orthonormal direct $(0, \vec{u}, \vec{v})$.

Pré-requis:

- ◇ Notion de nombre complexes, en particulier son écriture algébrique et exponentielle, son conjugué, son module et son argument.
- ◇ Définitions de rotation, translation, homothétie et réflexion du plan.

0.1 Représentation géométrique des nombres complexes.

Nous allons identifier le corps des complexes au plan euclidien \mathcal{P} (muni du repère $(0, \vec{u}, \vec{v})$), pour cela nous devons associer à tout nombre complexe, un et un seul point de \mathcal{P} :

Définition 0.1.1.

Soient a et b deux nombres réels et l'application bijective

$$\begin{aligned} \Phi : \quad \mathbb{C} &\longrightarrow \mathcal{P} \\ z = a + ib &\longmapsto M(a, b) \end{aligned}$$

Le point M est appelé l'image de z et z l'afixe de M .

Remarque: En choisissant O pour considérer l'espace vectoriel $\vec{\mathcal{P}}_O$ associé à \mathcal{P} , on a directement la même définition pour les vecteurs de $\vec{\mathcal{P}}_O$, c'est-à-dire: si $\vec{w} = a\vec{u} + b\vec{v}$ avec $(a, b) \in \mathbb{R}^2$, alors $z = a + ib$ est l'afixe de \vec{w} et \vec{w} est appelé le vecteur image de z .

Notation: On notera M d'afixe z par $M(z)$ et \vec{w} d'afixe z par $\vec{w}(z)$.

Conséquences:

- Un nombre z est réel si, et seulement si le point M est sur l'axe des abscisses.
- Un nombre z est imaginaire pur si, et seulement si le point M est sur l'axe des ordonnées.

Regardons maintenant les significations géométriques du module et de l'argument d'un nombre complexe:

Proposition 0.1.2.

Soient $M(z)$ et $M(z')$ deux points du plan \mathcal{P} .

- ◇ $d(O, M) = |z|$.
- ◇ $d(M, M') = |z' - z|$.
- ◇ $\arg(z) \equiv \left(\vec{u}, \overrightarrow{OM} \right) [2\pi]$.
- ◇ $\arg(z' - z) \equiv \left(\vec{u}, \overrightarrow{MM'} \right) [2\pi]$ pour $z \neq z'$.

Conséquences: Pour $A(a)$, $B(b)$, $C(c)$ et $D(d)$ quatre points distincts du plan \mathcal{P} :

$$\arg \left(\frac{a - b}{c - d} \right) \equiv \left(\overrightarrow{DC}, \overrightarrow{BA} \right).$$

0.2 Interprétation géométrique de quelques applications élémentaires de \mathbb{C} dans \mathbb{C} .

Le corps des complexes étant identifié au plan \mathcal{P} , toute application de \mathbb{C} dans lui-même se traduit par une application de \mathcal{P} dans lui-même:

Proposition 0.2.1.

- (i) La transformation du plan correspondant à l'application $z \mapsto \bar{z}$ est la réflexion d'axe (Ox) .
- (ii) La transformation du plan correspondant à l'application $z \mapsto a + z$ ($a \in \mathbb{C}$) est la translation de vecteur \vec{V} d'affixe a .
- (iii) La transformation du plan correspondant à l'application $z \mapsto \lambda z$ avec λ un réel non nul et distinct de 1 est une homothétie de centre O et de rapport λ .

Nous allons maintenant étudier la transformation du plan correspondant à l'application $z \mapsto az$ où a est un complexe. On écrit:

$$a = \rho \cdot e^{i\theta} \quad \text{où } |a| = \rho \text{ et } \arg a \equiv \theta [2\pi].$$

Définition 0.2.2.

Soient h l'homothétie de centre O , de rapport ρ et r la rotation de centre O et d'angle θ .

La transformation $\sigma = h \circ r = r \circ h$ s'appelle une similitude directe de centre O , de rapport ρ et d'angle θ .

Théorème 0.2.3.

En utilisant les notations de la définition précédente, la transformation du plan correspondant à l'application $z \mapsto \rho e^{i\theta} z$ est une similitude directe de centre O , de rapport ρ et d'angle θ .

Démonstration. Soit $z' = \rho e^{i\theta} z$ et $M'(z')$, $M(z)$.

Regardons tout d'abord l'application $z \mapsto e^{i\theta} z$, en notant $z_1 := e^{i\theta} z$. On a immédiatement $|z_1| = |z|$ donc l'application recherchée est une isométrie, de plus elle fixe $O(0)$ et c'est le seul

point fixe (en effet, pour $z \neq 0$, $z = e^{i\theta}z$ si, et seulement si $e^{i\theta} = 1$); c'est donc une rotation. De plus, $\arg(z_1) \equiv \theta + \arg(z)[2\pi]$ donc

$$\arg\left(\frac{z_1}{z}\right) \equiv \theta[2\pi] \Leftrightarrow (\overrightarrow{OM}, \overrightarrow{OM_1}) \equiv \theta[2\pi],$$

par conséquent M_1 est l'image de M par une rotation r de centre O et d'angle θ .

De plus, $z' = \rho z_1$ donc M' est l'image de M_1 par une homothétie h de centre O et de rapport ρ , d'où M' est l'image de M par $h \circ r$. ■

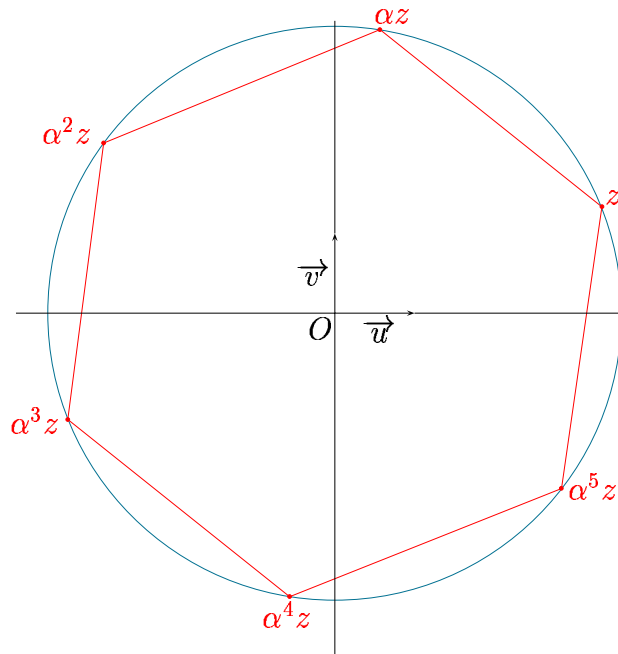
Remarque: La transformation du plan correspondant à l'application $z \mapsto az + b$, avec $(a, b) \in \mathbb{C}^2$, $a \neq 1$ est une similitude directe de centre $\omega = \frac{b}{1-a}$.

En effet, en posant $Z = z - \omega$, on est ramené à étudier $Z \mapsto aZ$.

0.3 Exemples d'application.

0.3.1 Les polygones réguliers.

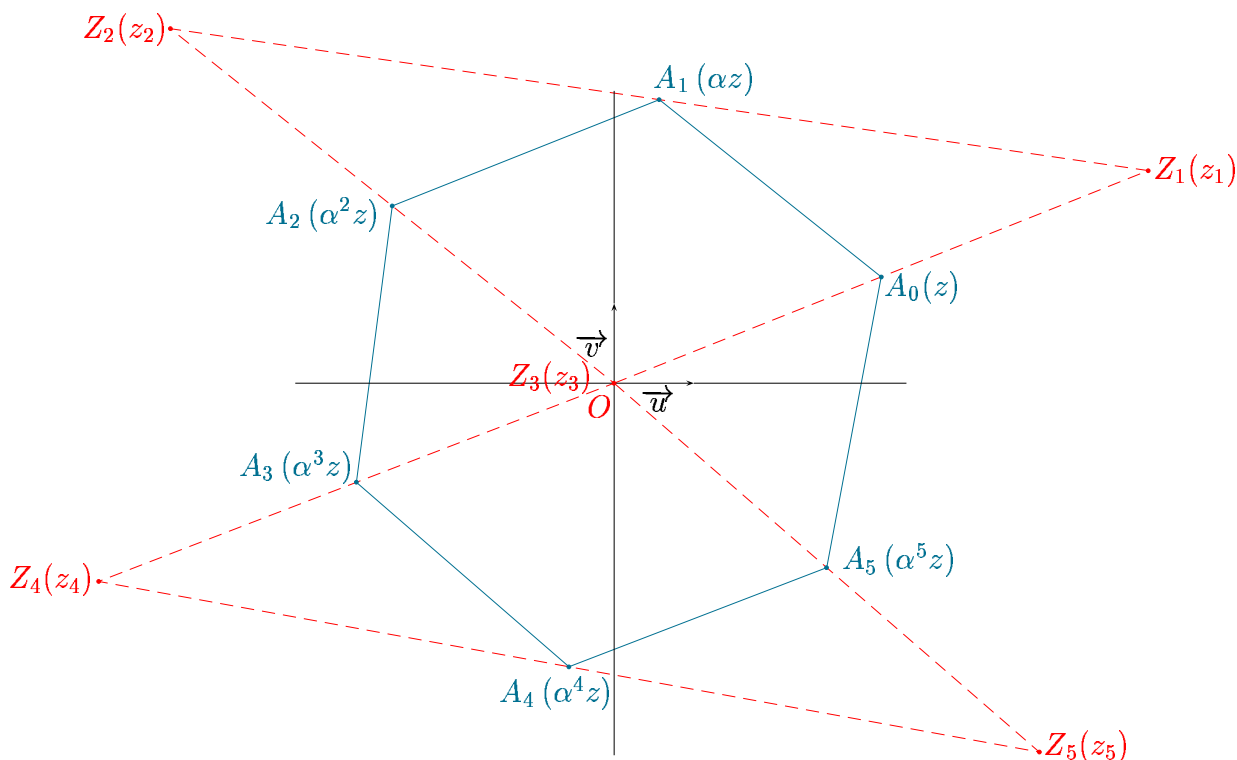
Pour $z \neq 0$, et α un nombre complexe de module 1 et d'argument $\frac{2\pi}{n}$ modulo 2π , les points d'affixes $z, \alpha z, \alpha^2 z, \dots, \alpha^{n-1}z$ sont les sommets d'un polygone régulier centré en O .



Exercice: Soit P_n un polygone régulier à $2n$ côtés de sommets $A_0(z), A_1(\alpha z), \dots, A_k(\alpha^k z), \dots$, avec $\alpha = e^{i\frac{\pi}{n}}$ (étant entendu que $A_q = A_p$ si $q \equiv p[2n]$).

Soient $(Z_k(z_k))_{k \in \mathbb{N}}$ une suite de points telle que $z_0 = 0$ et pour tout entier naturel k , Z_{k+1} est le symétrique de Z_k par rapport à A_k .

Montrer que $\{z_k | k \in \mathbb{N}\}$ est fini.



Démonstration. Le point Z_{k+1} étant le symétrique de Z_k par rapport A_k , Z_{k+1} se déduit de Z_k par une translation de vecteur $2\overrightarrow{Z_k A_k}$, ce qui se traduit en complexe par:

$$z_{k+1} = z_k + 2(\alpha^k z - z_k) = 2\alpha^k z - z_k.$$

Ainsi, pour tout entier naturel k ,

$$z_{k+1} + z_k = 2\alpha^k z.$$

Donc

$$\sum_{i=1}^{2n} (z_i + z_{i-1}) = 2z \cdot \sum_{i=1}^{2n} \alpha^{i-1} = 2z \cdot \sum_{i=0}^{2n-1} \alpha^i = 2z \cdot \frac{1 - \alpha^{2n}}{1 - \alpha} = 0.$$

Or

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^{2n} (z_i + z_{i-1}) &= \sum_{i=1}^{2n} z_i + \sum_{i=1}^{2n} z_{i-1} \\ &= \sum_{i=1}^{2n} z_i + \sum_{j=0}^{2n-1} z_j \\ &= 2 \sum_{i=1}^{2n-1} z_i + z_{2n} \quad (\text{Car } z_0 = 0) \end{aligned}$$

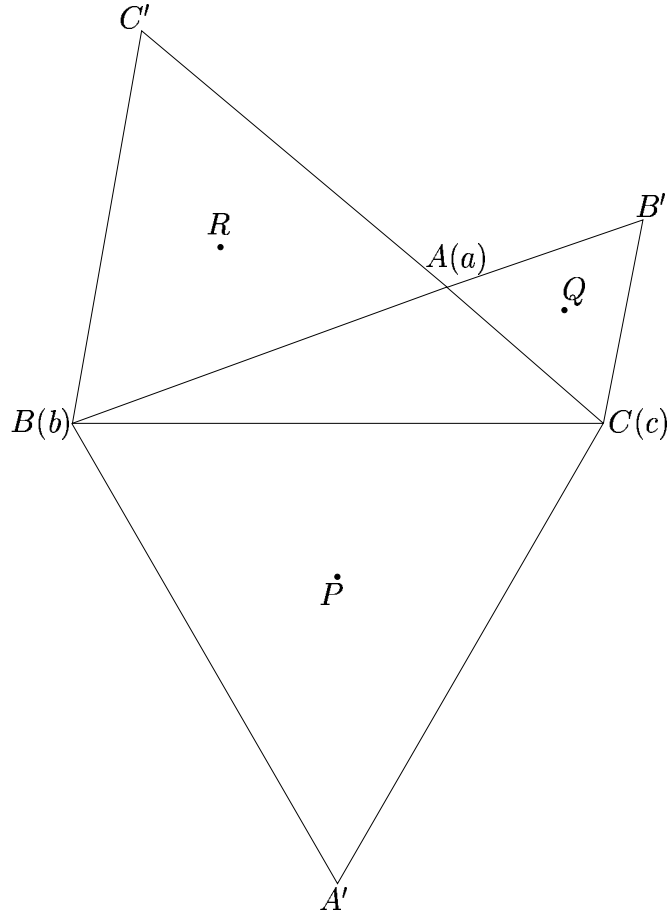
et

$$\begin{aligned}\sum_{i=1}^{2n-1} z_i &= \underbrace{z_1}_{=2z} + \sum_{i=2}^{2n-1} z_i \\ &= 2z + \sum_{j=1}^{2n-2} z_{j+1} \\ &= 2z + \sum_{j=1}^{n-1} \underbrace{(z_{2j} + z_{2j+1})}_{=2\alpha^{2j}z} \\ &= 2z \cdot \sum_{j=0}^{n-1} (\alpha^2)^j \\ &= 2z \cdot \frac{1 - \alpha^{2n}}{1 - \alpha^2} \\ \sum_{i=1}^{2k-1} z_i &= 0.\end{aligned}$$

Donc $z_{2n} = 0 = z_0$ et $z_{2n+1} = 2\alpha^{2n}z = 2z = z_1$. ■

0.3.2 Le triangle de Napoléon.

Soit ABC un triangle quelconque. On construit les triangles équilatéraux directs CBA' , ACB' et BAC' d'isobarycentre respectifs P , Q et R . Alors PQR est un triangle équilatéral.



Démonstration. Soit $r_{B, \frac{\pi}{3}}$ la rotation de centre $B(b)$ et d'angle $\frac{\pi}{3}$. Ainsi,

$$r_{B, \frac{\pi}{3}} : z \mapsto e^{i\frac{\pi}{3}}z + \alpha_b$$

où α_b vérifie $e^{i\frac{\pi}{3}}b + \alpha_b = b$ c'est-à-dire $\alpha_b = b \cdot (1 - e^{i\frac{\pi}{3}})$.

Or $r_{B, \frac{\pi}{3}}(A) = C'$ car BAC' est équilatéral direct donc $C' (e^{i\frac{\pi}{3}}a + \alpha_b)$. On a de même, en considérant $r_{A, \frac{\pi}{3}}$ et $r_{C, \frac{\pi}{3}}$, $B' (e^{i\frac{\pi}{3}}c + \alpha_a)$ et $A' (e^{i\frac{\pi}{3}}b + \alpha_c)$.

En utilisant le fait que dans un triangle équilatéral les bissectrices intérieures et les médianes sont confondues, on a: Q est l'image de A par une similitude directe de centre $C(c)$, de rapport $\frac{\sqrt{3}}{3}$ et d'angle $\frac{\pi}{6}$ que nous noterons $s_{C, \frac{\sqrt{3}}{3}, \frac{\pi}{6}}$. Ainsi,

$$s_{C, \frac{\sqrt{3}}{3}, \frac{\pi}{6}} : z \mapsto \frac{\sqrt{3}}{3}e^{i\frac{\pi}{6}}z + \beta_c \quad \text{où } \beta_c = c \left(1 - \frac{\sqrt{3}}{3}e^{i\frac{\pi}{6}}\right),$$

donc

$$Q \left(\frac{\sqrt{3}}{3}e^{i\frac{\pi}{6}}a + \beta_c \right).$$

De la même manière, on a $s_{C, \frac{\sqrt{3}}{3}, \frac{\pi}{6}}(A') = P$, donc

$$P \left(\frac{\sqrt{3}}{3}e^{i\frac{\pi}{6}}(e^{i\frac{\pi}{3}} + \alpha_c) + \beta_c \right).$$

Ainsi, en notant z_P et z_Q les affixes de P et Q , on a:

$$\begin{aligned}
PQ^2 &= (z_Q - z_P) \cdot (\overline{z_Q} - \overline{z_P}) \\
&= \frac{1}{3} (a - e^{i\frac{\pi}{3}}b - c(1 - e^{i\frac{\pi}{3}})) \cdot (\overline{a} - e^{-i\frac{\pi}{3}}\overline{b} - \overline{c}(1 - e^{-i\frac{\pi}{3}})) \\
&= \frac{1}{3} (a\overline{a} - e^{-i\frac{\pi}{3}}a\overline{b} - a\overline{c} + e^{-i\frac{\pi}{3}}a\overline{c} - e^{i\frac{\pi}{3}}b\overline{a} + b\overline{b} + e^{i\frac{\pi}{3}}b\overline{c} - b\overline{c} - c\overline{a} + e^{i\frac{\pi}{3}}c\overline{a} + e^{-i\frac{\pi}{3}}c\overline{b} \\
&\quad - c\overline{b} - c\overline{c})
\end{aligned}$$

car $(1 - e^{i\frac{\pi}{3}}) \cdot (1 - e^{-i\frac{\pi}{3}}) = 1$.

De la même façon que précédemment, on a: $s_{A, \frac{\sqrt{3}}{3}, \frac{\pi}{6}}(C') = R$ et $s_{A, \frac{\sqrt{3}}{3}, \frac{\pi}{6}}(C) = Q$ donc

$$R \left(\frac{\sqrt{3}}{3} e^{i\frac{\pi}{6}} (e^{i\frac{\pi}{3}}a + \alpha_b) + \beta_a \right) \text{ et } Q \left(\frac{\sqrt{3}}{3} e^{i\frac{\pi}{6}}c + \beta_a \right),$$

d'où

$$\begin{aligned}
RQ^2 &= \frac{1}{3} (e^{i\frac{\pi}{3}}a + b(1 - e^{i\frac{\pi}{3}}) - c) \cdot (e^{-i\frac{\pi}{3}}\overline{a} + \overline{b}(1 - e^{-i\frac{\pi}{3}}) - \overline{c}) \\
&= \frac{1}{3} (a\overline{a} + e^{i\frac{\pi}{3}}a\overline{b} - a\overline{b} - e^{i\frac{\pi}{3}}a\overline{c} + e^{-i\frac{\pi}{3}}\overline{a}b - \overline{a}b + b\overline{b} - b\overline{c} + e^{i\frac{\pi}{3}}b\overline{c} - e^{-i\frac{\pi}{3}}\overline{a}c - \overline{b}c \\
&\quad + e^{-i\frac{\pi}{3}}\overline{b}c + c\overline{c})
\end{aligned}$$

Donc

$$RQ^2 - PQ^2 = \frac{1}{3} (e^{i\frac{\pi}{3}} + e^{-i\frac{\pi}{3}} - 1) (a\overline{b} + \overline{a}b - a\overline{c} - \overline{a}c - b\overline{b} + c\overline{c})$$

or $e^{i\frac{\pi}{3}} + e^{-i\frac{\pi}{3}} - 1 = 0$ donc

$$RQ = PQ.$$

En utilisant $s_{B, \frac{\sqrt{3}}{3}, \frac{\pi}{6}}$ on a de la même manière, $PR = PQ$ donc PQR est un triangle équilatéral. ■