M53 - Partie 2

octobre 2015

Rappels : définition espace vectoriel euclidien

Un espace vectoriel réel $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ de dimension finie est dit euclidien s'il est muni d'une forme bilinéaire

$$\begin{aligned} \overrightarrow{\mathcal{E}} \times \overrightarrow{\mathcal{E}} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (\overrightarrow{v}, \overrightarrow{w}) &\mapsto \langle \overrightarrow{v} | \overrightarrow{w} \rangle \end{aligned}$$

- symétrique : $\langle \overrightarrow{v} | \overrightarrow{w} \rangle = \langle \overrightarrow{w} | \overrightarrow{v} \rangle$,
- définie : $\langle \overrightarrow{v} | \overrightarrow{v} \rangle = 0 \Leftrightarrow \overrightarrow{v} = 0$,
- positive : $\langle \overrightarrow{v} | \overrightarrow{v} \rangle \geq 0$.

La structure euclidienne standard sur $\mathbb{R}^n$ est définie par

$$\langle (x_1, \ldots, x_n) | (y_1, \ldots, y_n) \rangle = x_1 y_1 + \cdots + x_n y_n.$$

Tout espace euclidien est isomorphe à $\mathbb{R}^n$ (avec sa structure standard),via le choix (non canonique) d'une b.o.n.

Rappels : définition espace vectoriel euclidien

Un espace vectoriel réel $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ de dimension finie est dit euclidien s'il est muni d'une forme bilinéaire

$$\begin{aligned} \overrightarrow{\mathcal{E}} \times \overrightarrow{\mathcal{E}} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (\vec{v}, \vec{w}) &\mapsto \langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle \end{aligned}$$

- symétrique : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = \langle \vec{w} \,|\, \vec{v} \rangle$,
- définie : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{v} \rangle = 0 \Leftrightarrow \vec{v} = 0$,
- positive : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{v} \rangle \geq 0$.

La structure euclidienne standard sur $\mathbb{R}^n$ est définie par

$$\langle (x_1, \ldots, x_n) \,|\, (y_1, \ldots, y_n) \rangle = x_1 y_1 + \cdots + x_n y_n.$$

Tout espace euclidien est isomorphe à $\mathbb{R}^n$ (avec sa structure standard),via le choix (non canonique) d'une b.o.n.

Rappels : définition espace vectoriel euclidien

Un espace vectoriel réel $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ de dimension finie est dit euclidien s'il est muni d'une forme bilinéaire

$$\begin{aligned} \overrightarrow{\mathcal{E}} \times \overrightarrow{\mathcal{E}} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (\vec{v}, \vec{w}) &\mapsto \langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle \end{aligned}$$

- symétrique : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = \langle \vec{w} \,|\, \vec{v} \rangle$,
- définie : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{v} \rangle = 0 \Leftrightarrow \vec{v} = 0$,
- positive : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{v} \rangle \geq 0$.

La structure euclidienne standard sur $\mathbb{R}^n$ est définie par

$$\langle (x_1, \dots, x_n) \,|\, (y_1, \dots, y_n) \rangle = x_1 y_1 + \dots + x_n y_n.$$

Tout espace euclidien est isomorphe à $\mathbb{R}^n$ (avec sa structure standard),via le choix (non canonique) d'une b.o.n.

Rappels : définition espace vectoriel euclidien

Un espace vectoriel réel $\vec{\mathcal{E}}$ de dimension finie est dit euclidien s'il est muni d'une forme bilinéaire

$$\begin{aligned} \vec{\mathcal{E}} \times \vec{\mathcal{E}} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (\vec{v}, \vec{w}) &\mapsto \langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle \end{aligned}$$

- symétrique : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = \langle \vec{w} \,|\, \vec{v} \rangle$,
- définie : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{v} \rangle = 0 \Leftrightarrow \vec{v} = 0$,
- positive : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{v} \rangle \geq 0$.

La structure euclidienne standard sur $\mathbb{R}^n$ est définie par

$$\langle (x_1, \ldots, x_n) \,|\, (y_1, \ldots, y_n) \rangle = x_1 y_1 + \cdots + x_n y_n.$$

Tout espace euclidien est isomorphe à $\mathbb{R}^n$ (avec sa structure standard),via le choix (non canonique) d'une b.o.n.

Rappels : définition espace vectoriel euclidien

Un espace vectoriel réel $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ de dimension finie est dit euclidien s'il est muni d'une forme bilinéaire

$$\begin{aligned} \overrightarrow{\mathcal{E}} \times \overrightarrow{\mathcal{E}} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (\vec{v}, \vec{w}) &\mapsto \langle \vec{v} | \vec{w} \rangle \end{aligned}$$

- symétrique : $\langle \vec{v} | \vec{w} \rangle = \langle \vec{w} | \vec{v} \rangle$,
- définie : $\langle \vec{v} | \vec{v} \rangle = 0 \Leftrightarrow \vec{v} = 0$,
- positive : $\langle \vec{v} | \vec{v} \rangle \geq 0$.

La structure euclidienne standard sur $\mathbb{R}^n$ est définie par

$$\langle (x_1, \ldots, x_n) | (y_1, \ldots, y_n) \rangle = x_1 y_1 + \cdots + x_n y_n.$$

Tout espace euclidien est isomorphe à $\mathbb{R}^n$ (avec sa structure standard),via le choix (non canonique) d'une b.o.n.

Rappels : définition espace vectoriel euclidien

Un espace vectoriel réel $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ de dimension finie est dit euclidien s'il est muni d'une forme bilinéaire

$$\begin{aligned} \overrightarrow{\mathcal{E}} \times \overrightarrow{\mathcal{E}} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (\vec{v}, \vec{w}) &\mapsto \langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle \end{aligned}$$

- symétrique : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = \langle \vec{w} \,|\, \vec{v} \rangle$,
- définie : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{v} \rangle = 0 \Leftrightarrow \vec{v} = 0$,
- positive : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{v} \rangle \geq 0$.

La structure euclidienne standard sur $\mathbb{R}^n$ est définie par

$$\langle (x_1, \ldots, x_n) \,|\, (y_1, \ldots, y_n) \rangle = x_1 y_1 + \cdots + x_n y_n.$$

Tout espace euclidien est isomorphe à $\mathbb{R}^n$ (avec sa structure standard),via le choix (non canonique) d'une b.o.n.

Rappels : définition espace vectoriel euclidien

Un espace vectoriel réel $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ de dimension finie est dit euclidien s'il est muni d'une forme bilinéaire

$$\begin{gathered}\overrightarrow{\mathcal{E}} \times \overrightarrow{\mathcal{E}} \longrightarrow \mathbb{R} \\ (\vec{v}, \vec{w}) \mapsto \langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle\end{gathered}$$

- symétrique : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = \langle \vec{w} \,|\, \vec{v} \rangle$,
- définie : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{v} \rangle = 0 \Leftrightarrow \vec{v} = 0$,
- positive : $\langle \vec{v} \,|\, \vec{v} \rangle \geq 0$.

La structure euclidienne standard sur $\mathbb{R}^n$ est définie par

$$\langle (x_1, \ldots, x_n) \,|\, (y_1, \ldots, y_n) \rangle = x_1 y_1 + \cdots + x_n y_n.$$

Tout espace euclidien est isomorphe à $\mathbb{R}^n$ (avec sa structure standard),via le choix (non canonique) d'une b.o.n.

Rappels : norme euclidienne

1. La norme euclidienne de cet espace est : $\|\vec{v}\| = \sqrt{\langle \vec{v} \,|\, \vec{v} \rangle}$.
2. Et une formule inverse *(de polarisation)* est :

$$\langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = \frac{1}{2}\left(\|\vec{v} + \vec{w}\|^2 - \|\vec{v}\|^2 - \|\vec{w}\|^2 \right).$$

3. De plus la norme et la produit scalaire sont reliés par *l'inégalité de Cauchy-Schwarz*

$$\left|\langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle\right| \leq \|\vec{v}\| \, \|\vec{w}\| .$$

4. On dit que l'angle entre $\vec{v}$ et $\vec{w}$ est $\alpha \in [0, \pi]$ si

$$\langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = \cos(\alpha) \, \|\vec{v}\| \, \|\vec{w}\| .$$

Rappels : norme euclidienne

1. La norme euclidienne de cet espace est : $\|\vec{v}\| = \sqrt{\langle \vec{v} \mid \vec{v} \rangle}$.
2. Et une formule inverse *(de polarisation)* est :
$$\langle \vec{v} \mid \vec{w} \rangle = \frac{1}{2}\left(\|\vec{v}+\vec{w}\|^2 - \|\vec{v}\|^2 - \|\vec{w}\|^2 \right).$$
3. De plus la norme et la produit scalaire sont reliés par *l'inégalité de Cauchy-Schwarz*
$$\left| \langle \vec{v} \mid \vec{w} \rangle \right| \leq \|\vec{v}\| \, \|\vec{w}\| \,.$$
4. On dit que l'angle entre $\vec{v}$ et $\vec{w}$ est $\alpha \in [0, \pi]$ si
$$\langle \vec{v} \mid \vec{w} \rangle = \cos(\alpha) \, \|\vec{v}\| \, \|\vec{w}\| \,.$$

Rappels : norme euclidienne

1. La norme euclidienne de cet espace est : $\|\vec{v}\| = \sqrt{\langle \vec{v} \,|\, \vec{v} \rangle}$.
2. Et une formule inverse *(de polarisation)* est :

$$\langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = \frac{1}{2}\left(\|\vec{v} + \vec{w}\|^2 - \|\vec{v}\|^2 - \|\vec{w}\|^2 \right).$$

3. De plus la norme et la produit scalaire sont reliés par *l'inégalité de Cauchy-Schwarz*

$$\left| \langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle \right| \leq \|\vec{v}\| \, \|\vec{w}\| \, .$$

4. On dit que l'angle entre $\vec{v}$ et $\vec{w}$ est $\alpha \in [0, \pi]$ si

$$\langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = \cos(\alpha) \, \|\vec{v}\| \, \|\vec{w}\| \, .$$

Rappels : norme euclidienne

1. La norme euclidienne de cet espace est :
   $\|\vec{v}\| = \sqrt{\langle \vec{v} \mid \vec{v} \rangle}$.
2. Et une formule inverse *(de polarisation)* est :

$$\langle \vec{v} \mid \vec{w} \rangle = \frac{1}{2}\left(\|\vec{v} + \vec{w}\|^2 - \|\vec{v}\|^2 - \|\vec{w}\|^2 \right).$$

3. De plus la norme et la produit scalaire sont reliés par *l'inégalité de Cauchy-Schwarz*

$$\left| \langle \vec{v} \mid \vec{w} \rangle \right| \leq \|\vec{v}\| \, \|\vec{w}\| \,.$$

4. On dit que l'angle entre $\vec{v}$ et $\vec{w}$ est $\alpha \in [0, \pi]$ si

$$\langle \vec{v} \mid \vec{w} \rangle = \cos(\alpha) \, \|\vec{v}\| \, \|\vec{w}\| \,.$$

Rappels : norme euclidienne

1. La norme euclidienne de cet espace est :
   $\|\vec{v}\| = \sqrt{\langle \vec{v} \,|\, \vec{v} \rangle}$.
2. Et une formule inverse *(de polarisation)* est :

$$\langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = \frac{1}{2}\left(\|\vec{v} + \vec{w}\|^2 - \|\vec{v}\|^2 - \|\vec{w}\|^2 \right).$$

3. De plus la norme et la produit scalaire sont reliés par *l'inégalité de Cauchy-Schwarz*

$$\left| \langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle \right| \leq \|\vec{v}\| \, \|\vec{w}\| \,.$$

4. On dit que l'angle entre $\vec{v}$ et $\vec{w}$ est $\alpha \in [0, \pi]$ si

$$\langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = \cos(\alpha) \, \|\vec{v}\| \, \|\vec{w}\| \,.$$

Rappels : notations

1. $\overrightarrow{v} \perp \overrightarrow{w} \Leftrightarrow \langle \overrightarrow{v} | \overrightarrow{w} \rangle = 0$.
2. Soit $\overrightarrow{\mathcal{F}} \subset \overrightarrow{\mathcal{E}}$, alors $\overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp} = \left\{ \overrightarrow{v} \in \overrightarrow{\mathcal{E}} \middle| \, \forall \overrightarrow{w} \in \overrightarrow{\mathcal{F}}, \overrightarrow{v} \perp \overrightarrow{w} \right\}$.
3. Soit $\overrightarrow{\mathcal{F}}_1, \overrightarrow{\mathcal{F}}_2 \subset \overrightarrow{\mathcal{E}}$, alors $\overrightarrow{\mathcal{F}}_1 \perp \overrightarrow{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \overrightarrow{\mathcal{F}}_1 \subset \overrightarrow{\mathcal{F}}_2^{\perp}$.
4. $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est la somme directe orthogonale de deux sous-espaces vectoriels $\overrightarrow{\mathcal{F}}_1$ et $\overrightarrow{\mathcal{F}}_2$, noté $\overrightarrow{\mathcal{E}} = \overrightarrow{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \overrightarrow{\mathcal{F}}_2$, si $\overrightarrow{\mathcal{E}} = \overrightarrow{\mathcal{F}}_1 \oplus \overrightarrow{\mathcal{F}}_2$ et $\overrightarrow{\mathcal{F}}_1 \perp \overrightarrow{\mathcal{F}}_2$.

   Nous avons : $\overrightarrow{\mathcal{E}} = \overrightarrow{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \overrightarrow{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \overrightarrow{\mathcal{F}}_1^{\perp} = \overrightarrow{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \overrightarrow{\mathcal{F}}_2^{\perp} = \overrightarrow{\mathcal{F}}_1$.

Rappels : notations

1. $\vec{v} \perp \vec{w} \Leftrightarrow \langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = 0$.
2. Soit $\vec{\mathcal{F}} \subset \vec{\mathcal{E}}$, alors $\vec{\mathcal{F}}^{\perp} = \{ \vec{v} \in \vec{\mathcal{E}} \,|\, \forall \vec{w} \in \vec{\mathcal{F}}, \vec{v} \perp \vec{w} \}$.
3. Soit $\vec{\mathcal{F}}_1, \vec{\mathcal{F}}_2 \subset \vec{\mathcal{E}}$, alors $\vec{\mathcal{F}}_1 \perp \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1 \subset \vec{\mathcal{F}}_2^{\perp}$.
4. $\vec{\mathcal{E}}$ est la somme directe orthogonale de deux sous-espaces vectoriels $\vec{\mathcal{F}}_1$ et $\vec{\mathcal{F}}_2$, noté $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}_2$, si $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \oplus \vec{\mathcal{F}}_2$ et $\vec{\mathcal{F}}_1 \perp \vec{\mathcal{F}}_2$.

   Nous avons : $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1^{\perp} = \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_2^{\perp} = \vec{\mathcal{F}}_1$.

Rappels : notations

1. $\vec{v} \perp \vec{w} \Leftrightarrow \langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = 0$.
2. Soit $\vec{\mathcal{F}} \subset \vec{\mathcal{E}}$, alors $\vec{\mathcal{F}}^{\perp} = \left\{ \vec{v} \in \vec{\mathcal{E}} \,\middle|\, \forall \vec{w} \in \vec{\mathcal{F}}, \vec{v} \perp \vec{w} \right\}$.
3. Soit $\vec{\mathcal{F}}_1, \vec{\mathcal{F}}_2 \subset \vec{\mathcal{E}}$, alors $\vec{\mathcal{F}}_1 \perp \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1 \subset \vec{\mathcal{F}}_2^{\perp}$.
4. $\vec{\mathcal{E}}$ est la somme directe orthogonale de deux sous-espaces vectoriels $\vec{\mathcal{F}}_1$ et $\vec{\mathcal{F}}_2$, noté $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}_2$, si $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \oplus \vec{\mathcal{F}}_2$ et $\vec{\mathcal{F}}_1 \perp \vec{\mathcal{F}}_2$.

   Nous avons : $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1^{\perp} = \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_2^{\perp} = \vec{\mathcal{F}}_1$.

Rappels : notations

1. $\vec{v} \perp \vec{w} \Leftrightarrow \langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = 0$.
2. Soit $\vec{\mathcal{F}} \subset \vec{\mathcal{E}}$, alors $\vec{\mathcal{F}}^{\perp} = \left\{ \vec{v} \in \vec{\mathcal{E}} \,\middle|\, \forall \vec{w} \in \vec{\mathcal{F}}, \vec{v} \perp \vec{w} \right\}$.
3. Soit $\vec{\mathcal{F}}_1, \vec{\mathcal{F}}_2 \subset \vec{\mathcal{E}}$, alors $\vec{\mathcal{F}}_1 \perp \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1 \subset \vec{\mathcal{F}}_2^{\perp}$.
4. $\vec{\mathcal{E}}$ est la somme directe orthogonale de deux sous-espaces vectoriels $\vec{\mathcal{F}}_1$ et $\vec{\mathcal{F}}_2$, noté $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}_2$, si $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \oplus \vec{\mathcal{F}}_2$ et $\vec{\mathcal{F}}_1 \perp \vec{\mathcal{F}}_2$.

   Nous avons : $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1^{\perp} = \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_2^{\perp} = \vec{\mathcal{F}}_1$.

Rappels : notations

1. $\vec{v} \perp \vec{w} \Leftrightarrow \langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = 0$.
2. Soit $\vec{\mathcal{F}} \subset \vec{\mathcal{E}}$, alors $\vec{\mathcal{F}}^{\perp} = \left\{ \vec{v} \in \vec{\mathcal{E}} \,\middle|\, \forall \vec{w} \in \vec{\mathcal{F}}, \vec{v} \perp \vec{w} \right\}$.
3. Soit $\vec{\mathcal{F}}_1, \vec{\mathcal{F}}_2 \subset \vec{\mathcal{E}}$, alors $\vec{\mathcal{F}}_1 \perp \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1 \subset \vec{\mathcal{F}}_2^{\perp}$.
4. $\vec{\mathcal{E}}$ est la somme directe orthogonale de deux sous-espaces vectoriels $\vec{\mathcal{F}}_1$ et $\vec{\mathcal{F}}_2$, noté $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}_2$, si $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \oplus \vec{\mathcal{F}}_2$ et $\vec{\mathcal{F}}_1 \perp \vec{\mathcal{F}}_2$.

   Nous avons : $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1^{\perp} = \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_2^{\perp} = \vec{\mathcal{F}}_1$.

Rappels : notations

1. $\vec{v} \perp \vec{w} \Leftrightarrow \langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = 0.$
2. Soit $\vec{\mathcal{F}} \subset \vec{\mathcal{E}}$, alors $\vec{\mathcal{F}}^{\perp} = \left\{ \vec{v} \in \vec{\mathcal{E}} \,\middle|\, \forall \vec{w} \in \vec{\mathcal{F}}, \vec{v} \perp \vec{w} \right\}$.
3. Soit $\vec{\mathcal{F}}_1, \vec{\mathcal{F}}_2 \subset \vec{\mathcal{E}}$, alors $\vec{\mathcal{F}}_1 \perp \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1 \subset \vec{\mathcal{F}}_2^{\perp}$.
4. $\vec{\mathcal{E}}$ est la somme directe orthogonale de deux sous-espaces vectoriels $\vec{\mathcal{F}}_1$ et $\vec{\mathcal{F}}_2$, noté $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}_2$, si $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \oplus \vec{\mathcal{F}}_2$ et $\vec{\mathcal{F}}_1 \perp \vec{\mathcal{F}}_2$.

   Nous avons : $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1^{\perp} = \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_2^{\perp} = \vec{\mathcal{F}}_1$.

Rappels : notations

1. $\vec{v} \perp \vec{w} \Leftrightarrow \langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = 0.$
2. Soit $\vec{\mathcal{F}} \subset \vec{\mathcal{E}}$, alors $\vec{\mathcal{F}}^{\perp} = \left\{ \vec{v} \in \vec{\mathcal{E}} \,\middle|\, \forall \vec{w} \in \vec{\mathcal{F}}, \vec{v} \perp \vec{w} \right\}$.
3. Soit $\vec{\mathcal{F}}_1, \vec{\mathcal{F}}_2 \subset \vec{\mathcal{E}}$, alors $\vec{\mathcal{F}}_1 \perp \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1 \subset \vec{\mathcal{F}}_2^{\perp}$.
4. $\vec{\mathcal{E}}$ est la somme directe orthogonale de deux sous-espaces vectoriels $\vec{\mathcal{F}}_1$ et $\vec{\mathcal{F}}_2$, noté $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}_2$, si $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \oplus \vec{\mathcal{F}}_2$ et $\vec{\mathcal{F}}_1 \perp \vec{\mathcal{F}}_2$.
   Nous avons : $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1^{\perp} = \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_2^{\perp} = \vec{\mathcal{F}}_1$.

Rappels : notations

1. $\vec{v} \perp \vec{w} \Leftrightarrow \langle \vec{v} \,|\, \vec{w} \rangle = 0$.
2. Soit $\vec{\mathcal{F}} \subset \vec{\mathcal{E}}$, alors $\vec{\mathcal{F}}^{\perp} = \left\{ \vec{v} \in \vec{\mathcal{E}} \,\middle|\, \forall \vec{w} \in \vec{\mathcal{F}}, \vec{v} \perp \vec{w} \right\}$.
3. Soit $\vec{\mathcal{F}}_1, \vec{\mathcal{F}}_2 \subset \vec{\mathcal{E}}$, alors $\vec{\mathcal{F}}_1 \perp \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1 \subset \vec{\mathcal{F}}_2^{\perp}$.
4. $\vec{\mathcal{E}}$ est la somme directe orthogonale de deux sous-espaces vectoriels $\vec{\mathcal{F}}_1$ et $\vec{\mathcal{F}}_2$, noté $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}_2$, si $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \oplus \vec{\mathcal{F}}_2$ et $\vec{\mathcal{F}}_1 \perp \vec{\mathcal{F}}_2$.
   Nous avons : $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_1^{\perp} = \vec{\mathcal{F}}_2 \Leftrightarrow \vec{\mathcal{F}}_2^{\perp} = \vec{\mathcal{F}}_1$.

Définition d'un espace affine euclidien

Définition

Un ensemble $\mathcal{E}$ est métrique s'il est muni d'un application distance

$$\begin{aligned}\mathcal{E}\times\mathcal{E} &\longrightarrow \mathbb{R}_+\\ (M,N) &\mapsto d(M,N)\end{aligned}$$

- symétrique : $d(M,N)=d(N,M)$,
- séparée : $d(M,N)=0 \Leftrightarrow M=N$,
- inégalité triangulaire : $d(M,N)+d(N,P)\geq d(M,P)$.

Définition

Un espace affine $\mathcal{E}$ est dit euclidien si son espace vectoriel de directions $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est muni d'une structure euclidienne.
Et dans ce cas on pose la distance entre deux points

$$d(A,B)=\left\|\overrightarrow{AB}\right\|.$$

Définition d'un espace affine euclidien

Définition

Un ensemble $\mathcal{E}$ est métrique s'il est muni d'un application distance

$$\mathcal{E} \times \mathcal{E} \longrightarrow \mathbb{R}_+$$
$$(M, N) \mapsto d(M, N)$$

- symétrique : $d(M, N) = d(N, M)$,
- séparée : $d(M, N) = 0 \Leftrightarrow M = N$,
- inégalité triangulaire : $d(M, N) + d(N, P) \geq d(M, P)$.

Définition

Un espace affine $\mathcal{E}$ est dit euclidien si son espace vectoriel de directions $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est muni d'une structure euclidienne.
Et dans ce cas on pose la distance entre deux points

$$d(A, B) = \left\| \overrightarrow{AB} \right\|.$$

Définition d'un espace affine euclidien

Définition

Un ensemble $\mathcal{E}$ est métrique s'il est muni d'un application distance

$$\begin{aligned} \mathcal{E} \times \mathcal{E} &\longrightarrow \mathbb{R}_+ \\ (M, N) &\mapsto d(M, N) \end{aligned}$$

- symétrique : $d(M, N) = d(N, M)$,
- séparée : $d(M, N) = 0 \Leftrightarrow M = N$,
- inégalité triangulaire : $d(M, N) + d(N, P) \geq d(M, P)$.

Définition

Un espace affine $\mathcal{E}$ est dit euclidien si son espace vectoriel de directions $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est muni d'une structure euclidienne.
Et dans ce cas on pose la distance entre deux points

$$d(A, B) = \left\| \overrightarrow{AB} \right\| .$$

Définition d'un espace affine euclidien

Définition

Un ensemble $\mathcal{E}$ est métrique s'il est muni d'un application distance

$$\begin{aligned} \mathcal{E} \times \mathcal{E} &\longrightarrow \mathbb{R}_+ \\ (M, N) &\mapsto d(M, N) \end{aligned}$$

- symétrique : $d(M, N) = d(N, M)$,
- séparée : $d(M, N) = 0 \Leftrightarrow M = N$,
- inégalité triangulaire : $d(M, N) + d(N, P) \geq d(M, P)$.

Définition

Un espace affine $\mathcal{E}$ est dit euclidien si son espace vectoriel de directions $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est muni d'une structure euclidienne.
Et dans ce cas on pose la distance entre deux points

$$d(A, B) = \left\| \overrightarrow{AB} \right\|.$$

Définition d'un espace affine euclidien

Définition

Un ensemble $\mathcal{E}$ est métrique s'il est muni d'un application distance

$$\mathcal{E} \times \mathcal{E} \longrightarrow \mathbb{R}_+$$
$$(M, N) \mapsto d(M, N)$$

- symétrique : $d(M, N) = d(N, M)$,
- séparée : $d(M, N) = 0 \Leftrightarrow M = N$,
- inégalité triangulaire : $d(M, N) + d(N, P) \geq d(M, P)$.

Définition

Un espace affine $\mathcal{E}$ est dit euclidien si son espace vectoriel de directions $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est muni d'une structure euclidienne.

Et dans ce cas on pose la distance entre deux points

$$d(A, B) = \left\| \overrightarrow{AB} \right\| .$$

Définition d'un espace affine euclidien

Définition

Un ensemble $\mathcal{E}$ est métrique s'il est muni d'un application distance

$$\begin{aligned} \mathcal{E} \times \mathcal{E} &\longrightarrow \mathbb{R}_+ \\ (M, N) &\mapsto d(M, N) \end{aligned}$$

- symétrique : $d(M, N) = d(N, M)$,
- séparée : $d(M, N) = 0 \Leftrightarrow M = N$,
- inégalité triangulaire : $d(M, N) + d(N, P) \geq d(M, P)$.

Définition

Un espace affine $\mathcal{E}$ est dit euclidien si son espace vectoriel de directions $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est muni d'une structure euclidienne.
Et dans ce cas on pose la distance entre deux points

$$d(A, B) = \left\| \overrightarrow{AB} \right\| .$$

Distance entre parties

Définition

Soit $\mathcal{A}$ et $\mathcal{B}$ deux parties d'un espace affine euclidien $\mathcal{E}$. On pose

$$d(\mathcal{A},\mathcal{B}) = \inf_{(M,N)\in\mathcal{A}\times\mathcal{B}} d(M,N).$$

1. Si $\mathcal{A}$ est compacte et $\mathcal{B}$ est fermée, les deux non vides, alors il existe un couple de points $(M,N)\in\mathcal{A}\times\mathcal{B}$ tel que $d(\mathcal{A},\mathcal{B}) = d(M,N)$.
   Et pour $\mathcal{A}$ seulement fermée ?
2. La propriété précédente reste vraie pour $\mathcal{A}$ et $\mathcal{B}$ des sous-espaces affines. De plus $\overrightarrow{MN} \perp (\vec{A}+\vec{B})$.
3. Deux hyperplans distincts $\mathcal{F}$ et $\mathcal{G}$ de $\mathcal{E}$ sont parallèles ssi $d(\mathcal{F},\mathcal{G}) > 0$. Et pour s.e.a. quelconques ?
4. Deux sous-espaces affines $\mathcal{F}$ et $\mathcal{G}$ de $\mathcal{E}$ sont parallèles ssi $\forall (M,N)\in\mathcal{F}\times\mathcal{G}, d(M,\mathcal{G}) = d(\mathcal{F},\mathcal{G}) = d(\mathcal{F},N)$.

Distance entre parties

Définition

Soit $\mathcal{A}$ et $\mathcal{B}$ deux parties d'un espace affine euclidien $\mathcal{E}$. On pose
$$d(\mathcal{A},\mathcal{B}) = \inf_{(M,N)\in\mathcal{A}\times\mathcal{B}} d(M,N).$$

1. Si $\mathcal{A}$ est compacte et $\mathcal{B}$ est fermée, les deux non vides, alors il existe un couple de points $(M,N)\in\mathcal{A}\times\mathcal{B}$ tel que $d(\mathcal{A},\mathcal{B}) = d(M,N)$.
   Et pour $\mathcal{A}$ seulement fermée ?
2. La propriété précédente reste vraie pour $\mathcal{A}$ et $\mathcal{B}$ des sous-espaces affines. De plus $\overrightarrow{MN} \perp (\vec{A} + \vec{B})$.
3. Deux hyperplans distincts $\mathcal{F}$ et $\mathcal{G}$ de $\mathcal{E}$ sont parallèles ssi $d(\mathcal{F},\mathcal{G}) > 0$. Et pour s.e.a. quelconques ?
4. Deux sous-espaces affines $\mathcal{F}$ et $\mathcal{G}$ de $\mathcal{E}$ sont parallèles ssi $\forall (M,N)\in\mathcal{F}\times\mathcal{G}, d(M,\mathcal{G}) = d(\mathcal{F},\mathcal{G}) = d(\mathcal{F},N)$.

Distance entre parties

Définition

Soit $\mathcal{A}$ et $\mathcal{B}$ deux parties d'un espace affine euclidien $\mathcal{E}$. On pose
$$d(\mathcal{A},\mathcal{B}) = \inf_{(M,N)\in\mathcal{A}\times\mathcal{B}} d(M,N).$$

1. Si $\mathcal{A}$ est compacte et $\mathcal{B}$ est fermée, les deux non vides, alors il existe un couple de points $(M,N)\in\mathcal{A}\times\mathcal{B}$ tel que $d(\mathcal{A},\mathcal{B}) = d(M,N)$.
   Et pour $\mathcal{A}$ seulement fermée ?
2. La propriété précédente reste vraie pour $\mathcal{A}$ et $\mathcal{B}$ des sous-espaces affines. De plus $\overrightarrow{MN} \perp (\vec{A}+\vec{B})$.
3. Deux hyperplans distincts $\mathcal{F}$ et $\mathcal{G}$ de $\mathcal{E}$ sont parallèles ssi $d(\mathcal{F},\mathcal{G}) > 0$. Et pour s.e.a. quelconques ?
4. Deux sous-espaces affines $\mathcal{F}$ et $\mathcal{G}$ de $\mathcal{E}$ sont parallèles ssi $\forall (M,N)\in\mathcal{F}\times\mathcal{G}, d(M,\mathcal{G}) = d(\mathcal{F},\mathcal{G}) = d(\mathcal{F},N)$.

Distance entre parties

Définition

Soit $\mathcal{A}$ et $\mathcal{B}$ deux parties d'un espace affine euclidien $\mathcal{E}$. On pose
$$d(\mathcal{A},\mathcal{B}) = \inf_{(M,N)\in\mathcal{A}\times\mathcal{B}} d(M,N).$$

1. Si $\mathcal{A}$ est compacte et $\mathcal{B}$ est fermée, les deux non vides, alors il existe un couple de points $(M,N) \in \mathcal{A}\times\mathcal{B}$ tel que $d(\mathcal{A},\mathcal{B}) = d(M,N)$.
   Et pour $\mathcal{A}$ seulement fermée ?
2. La propriété précédente reste vraie pour $\mathcal{A}$ et $\mathcal{B}$ des sous-espaces affines. De plus $\overrightarrow{MN} \perp (\vec{A} + \vec{B})$.
3. Deux hyperplans distincts $\mathcal{F}$ et $\mathcal{G}$ de $\mathcal{E}$ sont parallèles ssi $d(\mathcal{F},\mathcal{G}) > 0$. Et pour s.e.a. quelconques ?
4. Deux sous-espaces affines $\mathcal{F}$ et $\mathcal{G}$ de $\mathcal{E}$ sont parallèles ssi $\forall (M,N) \in \mathcal{F}\times\mathcal{G}, d(M,\mathcal{G}) = d(\mathcal{F},\mathcal{G}) = d(\mathcal{F},N)$.

Distance entre parties

Définition

Soit $\mathcal{A}$ et $\mathcal{B}$ deux parties d'un espace affine euclidien $\mathcal{E}$. On pose
$$d(\mathcal{A},\mathcal{B}) = \inf_{(M,N)\in\mathcal{A}\times\mathcal{B}} d(M,N).$$

1. Si $\mathcal{A}$ est compacte et $\mathcal{B}$ est fermée, les deux non vides, alors il existe un couple de points $(M,N) \in \mathcal{A}\times\mathcal{B}$ tel que $d(\mathcal{A},\mathcal{B}) = d(M,N)$.
   Et pour $\mathcal{A}$ seulement fermée ?
2. La propriété précédente reste vraie pour $\mathcal{A}$ et $\mathcal{B}$ des sous-espaces affines. De plus $\overrightarrow{MN} \perp (\vec{A} + \vec{B})$.
3. Deux hyperplans distincts $\mathcal{F}$ et $\mathcal{G}$ de $\mathcal{E}$ sont parallèles ssi $d(\mathcal{F},\mathcal{G}) > 0$. Et pour s.e.a. quelconques ?
4. Deux sous-espaces affines $\mathcal{F}$ et $\mathcal{G}$ de $\mathcal{E}$ sont parallèles ssi $\forall (M,N) \in \mathcal{F}\times\mathcal{G}, d(M,\mathcal{G}) = d(\mathcal{F},\mathcal{G}) = d(\mathcal{F},N)$.

Distance entre parties

Définition

Soit $\mathcal{A}$ et $\mathcal{B}$ deux parties d'un espace affine euclidien $\mathcal{E}$. On pose
$$d(\mathcal{A},\mathcal{B}) = \inf_{(M,N)\in\mathcal{A}\times\mathcal{B}} d(M,N).$$

1. Si $\mathcal{A}$ est compacte et $\mathcal{B}$ est fermée, les deux non vides, alors il existe un couple de points $(M,N)\in\mathcal{A}\times\mathcal{B}$ tel que $d(\mathcal{A},\mathcal{B}) = d(M,N)$.
   Et pour $\mathcal{A}$ seulement fermée ?
2. La propriété précédente reste vraie pour $\mathcal{A}$ et $\mathcal{B}$ des sous-espaces affines. De plus $\overrightarrow{MN} \perp (\vec{A}+\vec{B})$.
3. Deux hyperplans distincts $\mathcal{F}$ et $\mathcal{G}$ de $\mathcal{E}$ sont parallèles ssi $d(\mathcal{F},\mathcal{G}) > 0$. Et pour s.e.a. quelconques ?
4. Deux sous-espaces affines $\mathcal{F}$ et $\mathcal{G}$ de $\mathcal{E}$ sont parallèles ssi $\forall(M,N)\in\mathcal{F}\times\mathcal{G}, d(M,\mathcal{G}) = d(\mathcal{F},\mathcal{G}) = d(\mathcal{F},N)$.

Distance entre parties

Définition

Soit $\mathcal{A}$ et $\mathcal{B}$ deux parties d'un espace affine euclidien $\mathcal{E}$. On pose
$$d(\mathcal{A},\mathcal{B}) = \inf_{(M,N)\in\mathcal{A}\times\mathcal{B}} d(M,N).$$

1. Si $\mathcal{A}$ est compacte et $\mathcal{B}$ est fermée, les deux non vides, alors il existe un couple de points $(M,N) \in \mathcal{A} \times \mathcal{B}$ tel que $d(\mathcal{A},\mathcal{B}) = d(M,N)$.
   Et pour $\mathcal{A}$ seulement fermée ?
2. La propriété précédente reste vraie pour $\mathcal{A}$ et $\mathcal{B}$ des sous-espaces affines. De plus $\overrightarrow{MN} \perp (\vec{A} + \vec{B})$.
3. Deux hyperplans distincts $\mathcal{F}$ et $\mathcal{G}$ de $\mathcal{E}$ sont parallèles ssi $d(\mathcal{F},\mathcal{G}) > 0$. Et pour s.e.a. quelconques ?
4. Deux sous-espaces affines $\mathcal{F}$ et $\mathcal{G}$ de $\mathcal{E}$ sont parallèles ssi $\forall (M,N) \in \mathcal{F} \times \mathcal{G}, d(M,\mathcal{G}) = d(\mathcal{F},\mathcal{G}) = d(\mathcal{F},N)$.

Rappels : isométrie vectorielle

Définition-Proposition

L'application linéaire $\overrightarrow{\phi}$ *est une* *isométrie* *(dit également* *orthogonale**) de* $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ *si elle satisfait une des conditions équivalentes*

1. $\forall \overrightarrow{v} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}$,
$$\left\|\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v})\right\| = \|\overrightarrow{v}\|.$$
2. $\forall \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}$,
$$\langle \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v}) | \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{w}) \rangle = \langle \overrightarrow{v} | \overrightarrow{w} \rangle.$$
3. $$\overrightarrow{\phi} \circ \overrightarrow{\phi}^t = \mathrm{Id} \quad \Leftrightarrow \quad \overrightarrow{\phi}^t \circ \overrightarrow{\phi} = \mathrm{Id} \quad \Leftrightarrow \quad \overrightarrow{\phi}^{-1} = \overrightarrow{\phi}^t$$

Rappels : isométrie vectorielle

Définition-Proposition

L'application linéaire $\overrightarrow{\phi}$ est une isométrie (dit également orthogonale) de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ si elle satisfait une des conditions équivalentes

1. $\forall \overrightarrow{v} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}$,
$$\left\| \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v}) \right\| = \| \overrightarrow{v} \| .$$
2. $\forall \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}$,
$$\langle \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v}) | \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{w}) \rangle = \langle \overrightarrow{v} | \overrightarrow{w} \rangle .$$
3.
$$\overrightarrow{\phi} \circ \overrightarrow{\phi}^t = \mathrm{Id} \quad \Leftrightarrow \quad \overrightarrow{\phi}^t \circ \overrightarrow{\phi} = \mathrm{Id} \quad \Leftrightarrow \quad \overrightarrow{\phi}^{-1} = \overrightarrow{\phi}^t$$

Rappels : isométrie vectorielle

Définition-Proposition

L'application linéaire $\overrightarrow{\phi}$ est une *isométrie* *(dit également* *orthogonale**) de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ si elle satisfait une des conditions équivalentes*

1. $\forall \overrightarrow{v} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}$,
$$\left\| \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v}) \right\| = \| \overrightarrow{v} \| .$$
2. $\forall \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}$,
$$\langle \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v}) \,|\, \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{w}) \rangle = \langle \overrightarrow{v} \,|\, \overrightarrow{w} \rangle .$$
3.
$$\overrightarrow{\phi} \circ \overrightarrow{\phi}^{t} = \mathrm{Id} \quad \Leftrightarrow \quad \overrightarrow{\phi}^{t} \circ \overrightarrow{\phi} = \mathrm{Id} \quad \Leftrightarrow \quad \overrightarrow{\phi}^{-1} = \overrightarrow{\phi}^{t}$$

Rappels : isométrie vectorielle

Définition-Proposition

L'application linéaire $\overrightarrow{\phi}$ est une isométrie (dit également orthogonale) de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ si elle satisfait une des conditions équivalentes

1. $\forall \overrightarrow{v} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}$,
$$\left\| \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v}) \right\| = \|\overrightarrow{v}\|.$$
2. $\forall \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}$,
$$\langle \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v}) \,|\, \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{w}) \rangle = \langle \overrightarrow{v} \,|\, \overrightarrow{w} \rangle.$$
3. $$\overrightarrow{\phi} \circ \overrightarrow{\phi}^{t} = \mathrm{Id} \quad \Leftrightarrow \quad \overrightarrow{\phi}^{t} \circ \overrightarrow{\phi} = \mathrm{Id} \quad \Leftrightarrow \quad \overrightarrow{\phi}^{-1} = \overrightarrow{\phi}^{t}$$

Rappels : isométrie vectorielle

Définition-Proposition

L'application linéaire $\overrightarrow{\phi}$ est une isométrie (dit également orthogonale) de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ si elle satisfait une des conditions équivalentes

1. $\forall \overrightarrow{v} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}$,
$$\left\|\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v})\right\| = \|\overrightarrow{v}\|.$$
2. $\forall \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}$,
$$\langle \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v}) \,|\, \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{w})\rangle = \langle \overrightarrow{v} \,|\, \overrightarrow{w}\rangle.$$
3. $$\overrightarrow{\phi} \circ \overrightarrow{\phi}^t = \mathrm{Id} \quad \Leftrightarrow \quad \overrightarrow{\phi}^t \circ \overrightarrow{\phi} = \mathrm{Id} \quad \Leftrightarrow \quad \overrightarrow{\phi}^{-1} = \overrightarrow{\phi}^t$$

Rappels : isométrie vectorielle

Définition-Proposition

L'application linéaire $\overrightarrow{\phi}$ est une isométrie (dit également orthogonale) de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ si elle satisfait une des conditions équivalentes

1. $\forall \overrightarrow{v} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}$,
$$\left\| \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v}) \right\| = \| \overrightarrow{v} \| .$$
2. $\forall \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}$,
$$\langle \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v}) | \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{w}) \rangle = \langle \overrightarrow{v} | \overrightarrow{w} \rangle .$$
3. $$\overrightarrow{\phi} \circ \overrightarrow{\phi}^t = \mathrm{Id} \quad \Leftrightarrow \quad \overrightarrow{\phi}^t \circ \overrightarrow{\phi} = \mathrm{Id} \quad \Leftrightarrow \quad \overrightarrow{\phi}^{-1} = \overrightarrow{\phi}^t$$

Rappels : décomposition et spectre des isométries

1. Si une isométrie $\overrightarrow{\phi}$ de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ préserve un s.e.v. $\overrightarrow{\mathcal{F}}$ (c.-à-d. $\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}) \subset \overrightarrow{\mathcal{F}} \Leftrightarrow \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}) = \overrightarrow{\mathcal{F}}$), alors elle préserve aussi son orthogonal,
$$\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}) = \overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}.$$

2. En particulier, si $\overrightarrow{\mathcal{F}}$ n'est pas trivial, $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ se décompose en somme directe orthogonale de deux sous-espaces stables par $\overrightarrow{\phi}$: $\overrightarrow{\mathcal{E}} = \overrightarrow{\mathcal{F}} \overset{\perp}{\oplus} \overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}$.
Si on note $\overrightarrow{\phi}_1 = \overrightarrow{\phi}|_{\overrightarrow{\mathcal{F}}}$ et $\overrightarrow{\phi}_2 = \overrightarrow{\phi}|_{\overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}}$, alors $\overrightarrow{\phi}_1$ et $\overrightarrow{\phi}_2$ sont orthogonales et
$$\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{\phi}_1 \overset{\perp}{\oplus} \overrightarrow{\phi}_2.$$

3. Si λ est valeur propre (réelle) de $\overrightarrow{\phi}$ alors $\lambda = \pm 1$.

Rappels : décomposition et spectre des isométries

1. Si une isométrie $\vec{\phi}$ de $\vec{\mathcal{E}}$ préserve un s.e.v. $\vec{\mathcal{F}}$ (c.-à-d. $\vec{\phi}(\vec{\mathcal{F}}) \subset \vec{\mathcal{F}} \Leftrightarrow \vec{\phi}(\vec{\mathcal{F}}) = \vec{\mathcal{F}}$), alors elle préserve aussi son orthogonal,
$$\vec{\phi}(\vec{\mathcal{F}}^{\perp}) = \vec{\mathcal{F}}^{\perp}.$$

2. En particulier, si $\vec{\mathcal{F}}$ n'est pas trivial, $\vec{\mathcal{E}}$ se décompose en somme directe orthogonale de deux sous-espaces stables par $\vec{\phi}$: $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}} \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}^{\perp}$.
Si on note $\vec{\phi}_1 = \vec{\phi}|_{\vec{\mathcal{F}}}$ et $\vec{\phi}_2 = \vec{\phi}|_{\vec{\mathcal{F}}^{\perp}}$, alors $\vec{\phi}_1$ et $\vec{\phi}_2$ sont orthogonales et
$$\vec{\phi} = \vec{\phi}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\phi}_2.$$

3. Si λ est valeur propre (réelle) de $\vec{\phi}$ alors $\lambda = \pm 1$.

Rappels : décomposition et spectre des isométries

1. Si une isométrie $\vec{\phi}$ de $\vec{\mathcal{E}}$ préserve un s.e.v. $\vec{\mathcal{F}}$ (c.-à-d. $\vec{\phi}(\vec{\mathcal{F}}) \subset \vec{\mathcal{F}} \Leftrightarrow \vec{\phi}(\vec{\mathcal{F}}) = \vec{\mathcal{F}}$), alors elle préserve aussi son orthogonal,
$$\vec{\phi}(\vec{\mathcal{F}}^{\perp}) = \vec{\mathcal{F}}^{\perp}.$$

2. En particulier, si $\vec{\mathcal{F}}$ n'est pas trivial, $\vec{\mathcal{E}}$ se décompose en somme directe orthogonale de deux sous-espaces stables par $\vec{\phi}$: $\vec{\mathcal{E}} = \vec{\mathcal{F}} \overset{\perp}{\oplus} \vec{\mathcal{F}}^{\perp}$.
Si on note $\vec{\phi}_1 = \vec{\phi}|_{\vec{\mathcal{F}}}$ et $\vec{\phi}_2 = \vec{\phi}|_{\vec{\mathcal{F}}^{\perp}}$, alors $\vec{\phi}_1$ et $\vec{\phi}_2$ sont orthogonales et
$$\vec{\phi} = \vec{\phi}_1 \overset{\perp}{\oplus} \vec{\phi}_2.$$

3. Si λ est valeur propre (réelle) de $\vec{\phi}$ alors $\lambda = \pm 1$.

Rappels : décomposition et spectre des isométries

1. Si une isométrie $\overrightarrow{\phi}$ de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ préserve un s.e.v. $\overrightarrow{\mathcal{F}}$ (c.-à-d. $\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}) \subset \overrightarrow{\mathcal{F}} \Leftrightarrow \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}) = \overrightarrow{\mathcal{F}}$), alors elle préserve aussi son orthogonal,
$$\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}) = \overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}.$$
2. En particulier, si $\overrightarrow{\mathcal{F}}$ n'est pas trivial, $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ se décompose en somme directe orthogonale de deux sous-espaces stables par $\overrightarrow{\phi}$: $\overrightarrow{\mathcal{E}} = \overrightarrow{\mathcal{F}} \overset{\perp}{\oplus} \overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}$.
Si on note $\overrightarrow{\phi}_1 = \overrightarrow{\phi}|_{\overrightarrow{\mathcal{F}}}$ et $\overrightarrow{\phi}_2 = \overrightarrow{\phi}|_{\overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}}$, alors $\overrightarrow{\phi}_1$ et $\overrightarrow{\phi}_2$ sont orthogonales et
$$\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{\phi}_1 \overset{\perp}{\oplus} \overrightarrow{\phi}_2.$$
3. Si λ est valeur propre (réelle) de $\overrightarrow{\phi}$ alors $\lambda = \pm 1$.

Rappels : décomposition et spectre des isométries

1. Si une isométrie $\overrightarrow{\phi}$ de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ préserve un s.e.v. $\overrightarrow{\mathcal{F}}$ (c.-à-d. $\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}) \subset \overrightarrow{\mathcal{F}} \Leftrightarrow \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}) = \overrightarrow{\mathcal{F}}$), alors elle préserve aussi son orthogonal,
$$\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}) = \overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}.$$
2. En particulier, si $\overrightarrow{\mathcal{F}}$ n'est pas trivial, $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ se décompose en somme directe orthogonale de deux sous-espaces stables par $\overrightarrow{\phi}$: $\overrightarrow{\mathcal{E}} = \overrightarrow{\mathcal{F}} \overset{\perp}{\oplus} \overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}$.
Si on note $\overrightarrow{\phi}_1 = \overrightarrow{\phi}|_{\overrightarrow{\mathcal{F}}}$ et $\overrightarrow{\phi}_2 = \overrightarrow{\phi}|_{\overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}}$, alors $\overrightarrow{\phi}_1$ et $\overrightarrow{\phi}_2$ sont orthogonales et
$$\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{\phi}_1 \overset{\perp}{\oplus} \overrightarrow{\phi}_2.$$
3. Si λ est valeur propre (réelle) de $\overrightarrow{\phi}$ alors $\lambda = \pm 1$.

Rappels : décomposition et spectre des isométries

1. Si une isométrie $\overrightarrow{\phi}$ de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ préserve un s.e.v. $\overrightarrow{\mathcal{F}}$ (c.-à-d. $\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}) \subset \overrightarrow{\mathcal{F}} \Leftrightarrow \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}) = \overrightarrow{\mathcal{F}}$), alors elle préserve aussi son orthogonal,
$$\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}) = \overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}.$$
2. En particulier, si $\overrightarrow{\mathcal{F}}$ n'est pas trivial, $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ se décompose en somme directe orthogonale de deux sous-espaces stables par $\overrightarrow{\phi}$: $\overrightarrow{\mathcal{E}} = \overrightarrow{\mathcal{F}} \overset{\perp}{\oplus} \overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}$.
Si on note $\overrightarrow{\phi}_1 = \overrightarrow{\phi}|_{\overrightarrow{\mathcal{F}}}$ et $\overrightarrow{\phi}_2 = \overrightarrow{\phi}|_{\overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}}$, alors $\overrightarrow{\phi}_1$ et $\overrightarrow{\phi}_2$ sont orthogonales et
$$\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{\phi}_1 \overset{\perp}{\oplus} \overrightarrow{\phi}_2.$$
3. Si λ est valeur propre (réelle) de $\overrightarrow{\phi}$ alors $\lambda = \pm 1$.

Rappels : décomposition et spectre des isométries

1. Si une isométrie $\overrightarrow{\phi}$ de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ préserve un s.e.v. $\overrightarrow{\mathcal{F}}$ (c.-à-d. $\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}) \subset \overrightarrow{\mathcal{F}} \Leftrightarrow \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}) = \overrightarrow{\mathcal{F}}$), alors elle préserve aussi son orthogonal,
$$\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}) = \overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}.$$
2. En particulier, si $\overrightarrow{\mathcal{F}}$ n'est pas trivial, $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ se décompose en somme directe orthogonale de deux sous-espaces stables par $\overrightarrow{\phi}$: $\overrightarrow{\mathcal{E}} = \overrightarrow{\mathcal{F}} \overset{\perp}{\oplus} \overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}$.
Si on note $\overrightarrow{\phi}_1 = \overrightarrow{\phi}|_{\overrightarrow{\mathcal{F}}}$ et $\overrightarrow{\phi}_2 = \overrightarrow{\phi}|_{\overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}}$, alors $\overrightarrow{\phi}_1$ et $\overrightarrow{\phi}_2$ sont orthogonales et
$$\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{\phi}_1 \overset{\perp}{\oplus} \overrightarrow{\phi}_2.$$
3. Si λ est valeur propre (réelle) de $\overrightarrow{\phi}$ alors $\lambda = \pm 1$.

Rappels : décomposition et spectre des isométries

1. Si une isométrie $\overrightarrow{\phi}$ de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ préserve un s.e.v. $\overrightarrow{\mathcal{F}}$ (c.-à-d. $\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}) \subset \overrightarrow{\mathcal{F}} \Leftrightarrow \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}) = \overrightarrow{\mathcal{F}}$), alors elle préserve aussi son orthogonal,
$$\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}) = \overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}.$$
2. En particulier, si $\overrightarrow{\mathcal{F}}$ n'est pas trivial, $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ se décompose en somme directe orthogonale de deux sous-espaces stables par $\overrightarrow{\phi}$: $\overrightarrow{\mathcal{E}} = \overrightarrow{\mathcal{F}} \overset{\perp}{\oplus} \overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}$.
Si on note $\overrightarrow{\phi}_1 = \overrightarrow{\phi}|_{\overrightarrow{\mathcal{F}}}$ et $\overrightarrow{\phi}_2 = \overrightarrow{\phi}|_{\overrightarrow{\mathcal{F}}^{\perp}}$, alors $\overrightarrow{\phi}_1$ et $\overrightarrow{\phi}_2$ sont orthogonales et
$$\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{\phi}_1 \overset{\perp}{\oplus} \overrightarrow{\phi}_2.$$
3. Si λ est valeur propre (réelle) de $\overrightarrow{\phi}$ alors $\lambda = \pm 1$.

Rappels : Groupe des isométries vectorielles

- Le groupe des isométries de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est noté $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
  Et on note $O_n = O(\mathbb{R}^n)$.
  $(O_n = \{ M \in M_n(\mathbb{R}) \mid M^t M = I_n \}.)$
- Soit $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, alors $\det(\overrightarrow{\phi}) = \pm 1$.
  - On note $O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ou $SO(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp. O_n^+ ou SO_n) l'ensemble des isométries à déterminant 1, dites directes, de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ (resp. $\mathbb{R}^n$).
  - De même l'ensemble des isométries à déterminant -1, dites indirectes, est noté $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp O_n^-).

  ($O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ est un sous-groupe du groupe compact $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, mais $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ n'en est pas un.)

Rappels : Groupe des isométries vectorielles

- Le groupe des isométries de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est noté $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
  Et on note $O_n = O(\mathbb{R}^n)$.
  ($O_n = \left\{ M \in M_n(\mathbb{R}) \middle| M^t M = I_n \right\}$.)
- Soit $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, alors $\det(\overrightarrow{\phi}) = \pm 1$.
  - On note $O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ou $SO(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp. O_n^+ ou SO_n) l'ensemble des isométries à déterminant 1, dites directes, de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ (resp. $\mathbb{R}^n$).
  - De même l'ensemble des isométries à déterminant -1, dites indirectes, est noté $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp. O_n^-).

  ($O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ est un sous-groupe du groupe compact $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, mais $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ n'en est pas un.)

Rappels : Groupe des isométries vectorielles

- Le groupe des isométries de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est noté $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
  Et on note $O_n = O(\mathbb{R}^n)$.
  ($O_n = \left\{ M \in M_n(\mathbb{R}) \middle| M^t M = I_n \right\}$.)
- Soit $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, alors $\det(\overrightarrow{\phi}) = \pm 1$.
  - On note $O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ou $SO(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp. O_n^+ ou SO_n) l'ensemble des isométries à déterminant 1, dites directes, de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ (resp. $\mathbb{R}^n$).
  - De même l'ensemble des isométries à déterminant -1, dites indirectes, est noté $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp. O_n^-).

  ($O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ est un sous-groupe du groupe compact $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, mais $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ n'en est pas un.)

Rappels : Groupe des isométries vectorielles

- Le groupe des isométries de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est noté $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
  Et on note $O_n = O(\mathbb{R}^n)$.
  ($O_n = \left\{M \in M_n(\mathbb{R}) \middle| M^t M = I_n\right\}$.)
- Soit $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, alors $\det(\overrightarrow{\phi}) = \pm 1$.
  - On note $O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ou $SO(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp. O_n^+ ou SO_n) l'ensemble des isométries à déterminant 1, dites directes, de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ (resp. $\mathbb{R}^n$).
  - De même l'ensemble des isométries à déterminant -1, dites indirectes, est noté $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp. O_n^-).

  ($O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ est un sous-groupe du groupe compact $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, mais $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ n'en est pas un.)

Rappels : Groupe des isométries vectorielles

- Le groupe des isométries de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est noté $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
  Et on note $O_n = O(\mathbb{R}^n)$.
  ($O_n = \left\{ M \in M_n(\mathbb{R}) \middle| M^t M = I_n \right\}$.)
- Soit $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, alors $\det(\overrightarrow{\phi}) = \pm 1$.
  - On note $O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ou $SO(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp.O_n^+ ou SO_n) l'ensemble des isométries à déterminant 1, dites directes, de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ (resp. $\mathbb{R}^n$).
  - De même l'ensemble des isométries à déterminant -1, dites indirectes, est noté $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp.O_n^-).

  ($O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ est un sous-groupe du groupe compact $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, mais $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ n'en est pas un.)

Rappels : Groupe des isométries vectorielles

- Le groupe des isométries de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est noté $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
  Et on note $O_n = O(\mathbb{R}^n)$.
  ($O_n = \left\{ M \in M_n(\mathbb{R}) \middle| M^t M = I_n \right\}$.)
- Soit $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, alors $\det(\overrightarrow{\phi}) = \pm 1$.
  - On note $O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ou $SO(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp.O_n^+ ou SO_n) l'ensemble des isométries à déterminant 1, dites directes, de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ (resp. $\mathbb{R}^n$).
  - De même l'ensemble des isométries à déterminant -1, dites indirectes, est noté $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp.O_n^-).

  ($O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ est un sous-groupe du groupe compact $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, mais $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ n'en est pas un.)

Rappels : Groupe des isométries vectorielles

- Le groupe des isométries de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est noté $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
  Et on note $O_n = O(\mathbb{R}^n)$.
  ($O_n = \left\{ M \in M_n(\mathbb{R}) \middle| M^t M = I_n \right\}$.)
- Soit $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, alors $\det(\overrightarrow{\phi}) = \pm 1$.
  - On note $O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ou $SO(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp.O_n^+ ou SO_n) l'ensemble des isométries à déterminant 1, dites directes, de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ (resp. $\mathbb{R}^n$).
  - De même l'ensemble des isométries à déterminant -1, dites indirectes, est noté $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp.O_n^-).

  ($O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ est un sous-groupe du groupe compact $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, mais $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ n'en est pas un.)

Rappels : Groupe des isométries vectorielles

- Le groupe des isométries de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ est noté $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
  Et on note $O_n = O(\mathbb{R}^n)$.
  ($O_n = \left\{ M \in M_n(\mathbb{R}) \middle| M^t M = I_n \right\}$.)
- Soit $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, alors $\det(\overrightarrow{\phi}) = \pm 1$.
  - On note $O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ou $SO(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp.O_n^+ ou SO_n) l'ensemble des isométries à déterminant 1, dites directes, de $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ (resp. $\mathbb{R}^n$).
  - De même l'ensemble des isométries à déterminant -1, dites indirectes, est noté $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ (resp.O_n^-).

  ($O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ est un sous-groupe du groupe compact $O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, mais $O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ n'en est pas un.)

Dimensions 1 et 2

- $O_1 = \{1, -1\}$.
- $O_2 = O_2^+ \sqcup O_2^-$, où
  - $O_2^+ = \left\{ \overrightarrow{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$ est le sous-groupe des rotations,
  - $O_2^- = \left\{ \overrightarrow{S}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & -\cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$ est l'ensemble des réflexions.

Les règles de composition sont :

- $\overrightarrow{R}_\alpha \circ \overrightarrow{R}_\beta = \overrightarrow{R}_{\alpha+\beta}$
- $\overrightarrow{S}_\alpha \circ \overrightarrow{S}_\beta = \overrightarrow{R}_{\alpha-\beta}$,
- $\overrightarrow{S}_\alpha \circ \overrightarrow{R}_\gamma = \overrightarrow{S}_{\alpha-\gamma}$ et $\overrightarrow{R}_\gamma \circ \overrightarrow{S}_\beta = \overrightarrow{S}_{\gamma+\beta}$.

Remarque : Toute isométrie de $\mathbb{R}^2$ est le produit d'au plus 2 réflexions.

Dimensions 1 et 2

- $O_1 = \{1, -1\}$.
- $O_2 = O_2^+ \sqcup O_2^-$, où
  - $O_2^+ = \left\{ \overrightarrow{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$ est le sous-groupe des rotations,
  - $O_2^- = \left\{ \overrightarrow{S}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & -\cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$ est l'ensemble des réflexions.

Les règles de composition sont :

- $\overrightarrow{R}_\alpha \circ \overrightarrow{R}_\beta = \overrightarrow{R}_{\alpha+\beta}$
- $\overrightarrow{S}_\alpha \circ \overrightarrow{S}_\beta = \overrightarrow{R}_{\alpha-\beta}$,
- $\overrightarrow{S}_\alpha \circ \overrightarrow{R}_\gamma = \overrightarrow{S}_{\alpha-\gamma}$ et $\overrightarrow{R}_\gamma \circ \overrightarrow{S}_\beta = \overrightarrow{S}_{\gamma+\beta}$.

Remarque : Toute isométrie de $\mathbb{R}^2$ est le produit d'au plus 2 réflexions.

Dimensions 1 et 2

- $O_1 = \{1, -1\}$.
- $O_2 = O_2^+ \sqcup O_2^-$, où
  - $O_2^+ = \left\{ \overrightarrow{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$ est le sous-groupe des rotations,
  - $O_2^- = \left\{ \overrightarrow{S}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & -\cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$ est l'ensemble des réflexions.

    ($\overrightarrow{S}_\alpha$ est la symétrie par rapport à la droite d'angle $\alpha/2$.)

Les règles de composition sont :

- $\overrightarrow{R}_\alpha \circ \overrightarrow{R}_\beta = \overrightarrow{R}_{\alpha+\beta}$ ($\Rightarrow SO_2 \simeq \mathbb{S}^1$),
- $\overrightarrow{S}_\alpha \circ \overrightarrow{S}_\beta = \overrightarrow{R}_{\alpha-\beta}$,
- $\overrightarrow{S}_\alpha \circ \overrightarrow{R}_\gamma = \overrightarrow{S}_{\alpha-\gamma}$ et $\overrightarrow{R}_\gamma \circ \overrightarrow{S}_\beta = \overrightarrow{S}_{\gamma+\beta}$.

Remarque : Toute isométrie de $\mathbb{R}^2$ est le produit d'au plus 2 réflexions.

Dimensions 1 et 2

- $O_1 = \{1, -1\}$.
- $O_2 = O_2^+ \sqcup O_2^-$, où
  - $O_2^+ = \left\{ \vec{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$
    est le sous-groupe des rotations,
  - $O_2^- = \left\{ \vec{S}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & -\cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$
    est l'ensemble des réflexions.
    ($\vec{S}_\alpha$ est la symétrie par rapport à la droite d'angle $\alpha/2$.)

Les règles de composition sont :

- $\vec{R}_\alpha \circ \vec{R}_\beta = \vec{R}_{\alpha+\beta}$ ($\Rightarrow SO_2 \cong \mathbb{S}^1$),
- $\vec{S}_\alpha \circ \vec{S}_\beta = \vec{R}_{\alpha-\beta}$,
- $\vec{S}_\alpha \circ \vec{R}_\gamma = \vec{S}_{\alpha-\gamma}$ et $\vec{R}_\gamma \circ \vec{S}_\beta = \vec{S}_{\gamma+\beta}$.

Remarque : Toute isométrie de $\mathbb{R}^2$ est le produit d'au plus 2 réflexions.

Dimensions 1 et 2

- $O_1 = \{1, -1\}$.
- $O_2 = O_2^+ \sqcup O_2^-$, où
  - $O_2^+ = \left\{ \vec{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$ est le sous-groupe des rotations,
  - $O_2^- = \left\{ \vec{S}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & -\cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$ est l'ensemble des réflexions.
    ($\vec{S}_\alpha$ est la symétrie par rapport à la droite d'angle $\alpha/2$.)

Les règles de composition sont :

- $\vec{R}_\alpha \circ \vec{R}_\beta = \vec{R}_{\alpha+\beta}$ ($\Rightarrow SO_2 \cong \mathbb{S}^1$),
- $\vec{S}_\alpha \circ \vec{S}_\beta = \vec{R}_{\alpha-\beta}$,
- $\vec{S}_\alpha \circ \vec{R}_\gamma = \vec{S}_{\alpha-\gamma}$ et $\vec{R}_\gamma \circ \vec{S}_\beta = \vec{S}_{\gamma+\beta}$.

Remarque : Toute isométrie de $\mathbb{R}^2$ est le produit d'au plus 2 réflexions.

Dimensions 1 et 2

- $O_1 = \{1, -1\}$.
- $O_2 = O_2^+ \sqcup O_2^-$, où
  - $O_2^+ = \left\{ \overrightarrow{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$
    est le sous-groupe des rotations,
  - $O_2^- = \left\{ \overrightarrow{S}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & -\cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$
    est l'ensemble des réflexions.
    ($\overrightarrow{S}_\alpha$ est la symétrie par rapport à la droite d'angle $\alpha/2$.)

Les règles de composition sont :

- $\overrightarrow{R}_\alpha \circ \overrightarrow{R}_\beta = \overrightarrow{R}_{\alpha+\beta}$ ($\Rightarrow SO_2 \simeq \mathbb{S}^1$),
- $\overrightarrow{S}_\alpha \circ \overrightarrow{S}_\beta = \overrightarrow{R}_{\alpha-\beta}$,
- $\overrightarrow{S}_\alpha \circ \overrightarrow{R}_\gamma = \overrightarrow{S}_{\alpha-\gamma}$ et $\overrightarrow{R}_\gamma \circ \overrightarrow{S}_\beta = \overrightarrow{S}_{\gamma+\beta}$.

Remarque : Toute isométrie de $\mathbb{R}^2$ est le produit d'au plus 2 réflexions.

Dimensions 1 et 2

- $O_1 = \{1, -1\}$.
- $O_2 = O_2^+ \sqcup O_2^-$, où
  - $O_2^+ = \left\{ \vec{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$
    est le sous-groupe des rotations,
  - $O_2^- = \left\{ \vec{S}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & -\cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$
    est l'ensemble des réflexions.
    ($\vec{S}_\alpha$ est la symétrie par rapport à la droite d'angle $\alpha/2$.)

Les règles de composition sont :

- $\vec{R}_\alpha \circ \vec{R}_\beta = \vec{R}_{\alpha+\beta}$ $(\Rightarrow SO_2 \cong \mathbb{S}^1)$,
- $\vec{S}_\alpha \circ \vec{S}_\beta = \vec{R}_{\alpha-\beta}$,
- $\vec{S}_\alpha \circ \vec{R}_\gamma = \vec{S}_{\alpha-\gamma}$ et $\vec{R}_\gamma \circ \vec{S}_\beta = \vec{S}_{\gamma+\beta}$.

Remarque : Toute isométrie de $\mathbb{R}^2$ est le produit d'au plus 2 réflexions.

Dimensions 1 et 2

- $O_1 = \{1, -1\}$.
- $O_2 = O_2^+ \sqcup O_2^-$, où
  - $O_2^+ = \left\{ \vec{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \, \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$ est le sous-groupe des rotations,
  - $O_2^- = \left\{ \vec{S}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & -\cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \, \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$ est l'ensemble des réflexions.
    ($\vec{S}_\alpha$ est la symétrie par rapport à la droite d'angle $\alpha/2$.)

  Les règles de composition sont :
  - $\vec{R}_\alpha \circ \vec{R}_\beta = \vec{R}_{\alpha+\beta}$ ($\Rightarrow SO_2 \cong \mathbb{S}^1$),
  - $\vec{S}_\alpha \circ \vec{S}_\beta = \vec{R}_{\alpha-\beta}$,
  - $\vec{S}_\alpha \circ \vec{R}_\gamma = \vec{S}_{\alpha-\gamma}$ et $\vec{R}_\gamma \circ \vec{S}_\beta = \vec{S}_{\gamma+\beta}$.

  Remarque : Toute isométrie de $\mathbb{R}^2$ est le produit d'au plus 2 réflexions.

Dimensions 1 et 2

- $O_1 = \{1, -1\}$.
- $O_2 = O_2^+ \sqcup O_2^-$, où
  - $O_2^+ = \left\{ \overrightarrow{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \; \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$
    est le sous-groupe des rotations,
  - $O_2^- = \left\{ \overrightarrow{S}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & -\cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \; \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$
    est l'ensemble des réflexions.
    ($\overrightarrow{S}_\alpha$ est la symétrie par rapport à la droite d'angle $\alpha/2$.)

  Les règles de composition sont :
  - $\overrightarrow{R}_\alpha \circ \overrightarrow{R}_\beta = \overrightarrow{R}_{\alpha+\beta}$ ($\Rightarrow SO_2 \cong \mathbb{S}^1$),
  - $\overrightarrow{S}_\alpha \circ \overrightarrow{S}_\beta = \overrightarrow{R}_{\alpha-\beta}$,
  - $\overrightarrow{S}_\alpha \circ \overrightarrow{R}_\gamma = \overrightarrow{S}_{\alpha-\gamma}$ et $\overrightarrow{R}_\gamma \circ \overrightarrow{S}_\beta = \overrightarrow{S}_{\gamma+\beta}$.

  Remarque : Toute isométrie de $\mathbb{R}^2$ est le produit d'au plus 2 réflexions.

Dimensions 1 et 2

- $O_1 = \{1, -1\}$.
- $O_2 = O_2^+ \sqcup O_2^-$, où
  - $O_2^+ = \left\{ \overrightarrow{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$
    est le sous-groupe des rotations,
  - $O_2^- = \left\{ \overrightarrow{S}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & -\cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$
    est l'ensemble des réflexions.
    ($\overrightarrow{S}_\alpha$ est la symétrie par rapport à la droite d'angle $\alpha/2$.)

  Les règles de composition sont :
  - $\overrightarrow{R}_\alpha \circ \overrightarrow{R}_\beta = \overrightarrow{R}_{\alpha+\beta}$ *($\Rightarrow SO_2 \cong \mathbb{S}^1$)*,
  - $\overrightarrow{S}_\alpha \circ \overrightarrow{S}_\beta = \overrightarrow{R}_{\alpha-\beta}$,
  - $\overrightarrow{S}_\alpha \circ \overrightarrow{R}_\gamma = \overrightarrow{S}_{\alpha-\gamma}$ et $\overrightarrow{R}_\gamma \circ \overrightarrow{S}_\beta = \overrightarrow{S}_{\gamma+\beta}$.

  Remarque : Toute isométrie de $\mathbb{R}^2$ est le produit d'au plus 2 réflexions.

Dimensions 1 et 2

- $O_1 = \{1, -1\}$.
- $O_2 = O_2^+ \sqcup O_2^-$, où
  - $O_2^+ = \{\vec{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \mid \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z}\}$
    est le sous-groupe des rotations,
  - $O_2^- = \{\vec{S}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & -\cos(\alpha) \end{pmatrix} \mid \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z}\}$
    est l'ensemble des réflexions.
    ($\vec{S}_\alpha$ est la symétrie par rapport à la droite d'angle $\alpha/2$.)

  Les règles de composition sont :
  - $\vec{R}_\alpha \circ \vec{R}_\beta = \vec{R}_{\alpha+\beta}$ ($\Rightarrow SO_2 \cong \mathbb{S}^1$),
  - $\vec{S}_\alpha \circ \vec{S}_\beta = \vec{R}_{\alpha-\beta}$,
  - $\vec{S}_\alpha \circ \vec{R}_\gamma = \vec{S}_{\alpha-\gamma}$ et $\vec{R}_\gamma \circ \vec{S}_\beta = \vec{S}_{\gamma+\beta}$.

Remarque : Toute isométrie de $\mathbb{R}^2$ est le produit d'au plus 2 réflexions.

Dimensions 1 et 2

- $O_1 = \{1, -1\}$.
- $O_2 = O_2^+ \sqcup O_2^-$, où
  - $O_2^+ = \left\{ \vec{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$
    est le sous-groupe des rotations,
  - $O_2^- = \left\{ \vec{S}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & -\cos(\alpha) \end{pmatrix} \middle| \ \alpha \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z} \right\}$
    est l'ensemble des réflexions.
    ($\vec{S}_\alpha$ est la symétrie par rapport à la droite d'angle $\alpha/2$.)

  Les règles de composition sont :
  - $\vec{R}_\alpha \circ \vec{R}_\beta = \vec{R}_{\alpha+\beta}$ *($\Rightarrow SO_2 \cong \mathbb{S}^1$)*,
  - $\vec{S}_\alpha \circ \vec{S}_\beta = \vec{R}_{\alpha-\beta}$,
  - $\vec{S}_\alpha \circ \vec{R}_\gamma = \vec{S}_{\alpha-\gamma}$ et $\vec{R}_\gamma \circ \vec{S}_\beta = \vec{S}_{\gamma+\beta}$.

  Remarque : Toute isométrie de $\mathbb{R}^2$ est le produit d'au plus 2 réflexions.

Les isométries de $\mathbb{C}$ (dimension 2)

En identifiant l'espace euclidien $\mathbb{R}^2$ avec $\mathbb{C}$, le produit scalaire s'écrit :

$$\langle z|w\rangle = \frac{\overline{z}w + z\overline{w}}{2}$$

Toute élément de $O(\mathbb{C})$ est de la forme

- $\rho_a : z \mapsto az$ avec $|a| = 1$, et dans ce cas c'est une rotation d'angle $\arg(a)$, ou
- $\sigma_a : z \mapsto a\overline{z}$ avec $|a| = 1$, et dans ce cas c'est une réflexion par rapport à l'axe engendré par $\sqrt{a}$.

L'identification entre O_2 et $O(\mathbb{C})$ est donnée par :

- $\rho_{e^{i\theta}} = \overrightarrow{R}_\theta$,
- $\sigma_{e^{i\theta}} = \overrightarrow{S}_\theta$.

Les isométries de $\mathbb{C}$ (dimension 2)

En identifiant l'espace euclidien $\mathbb{R}^2$ avec $\mathbb{C}$, le produit scalaire s'écrit :

$$\langle z|w\rangle = \frac{\bar{z}w + z\bar{w}}{2}$$

Toute élément de $O(\mathbb{C})$ est de la forme

- $\rho_a : z \mapsto az$ avec $|a| = 1$, et dans ce cas c'est une rotation d'angle $\arg(a)$, ou
- $\sigma_a : z \mapsto a\bar{z}$ avec $|a| = 1$, et dans ce cas c'est une réflexion par rapport à l'axe engendré par $\sqrt{a}$.

L'identification entre O_2 et $O(\mathbb{C})$ est donnée par :

- $\rho_{e^{i\theta}} = \overrightarrow{R}_\theta$,
- $\sigma_{e^{i\theta}} = \overrightarrow{S}_\theta$.

Les isométries de $\mathbb{C}$ (dimension 2)

En identifiant l'espace euclidien $\mathbb{R}^2$ avec $\mathbb{C}$, le produit scalaire s'écrit :

$$\langle z | w \rangle = \frac{\bar{z}w + z\bar{w}}{2}$$

Toute élément de $O(\mathbb{C})$ est de la forme

- $\rho_a : z \mapsto az$ avec $|a| = 1$, et dans ce cas c'est une rotation d'angle $\arg(a)$, ou
- $\sigma_a : z \mapsto a\bar{z}$ avec $|a| = 1$, et dans ce cas c'est une réflexion par rapport à l'axe engendré par $\sqrt{a}$.

L'identification entre O_2 et $O(\mathbb{C})$ est donnée par :

- $\rho_{e^{i\theta}} = \overrightarrow{R}_\theta$,
- $\sigma_{e^{i\theta}} = \overrightarrow{S}_\theta$.

Les isométries de $\mathbb{C}$ (dimension 2)

En identifiant l'espace euclidien $\mathbb{R}^2$ avec $\mathbb{C}$, le produit scalaire s'écrit :

$$\langle z|w\rangle = \frac{\bar{z}w + z\bar{w}}{2}$$

Toute élément de $O(\mathbb{C})$ est de la forme

- $\rho_a : z \mapsto az$ avec $|a| = 1$, et dans ce cas c'est une rotation d'angle $\arg(a)$, ou
- $\sigma_a : z \mapsto a\bar{z}$ avec $|a| = 1$, et dans ce cas c'est une réflexion par rapport à l'axe engendré par $\sqrt{a}$.

L'identification entre O_2 et $O(\mathbb{C})$ est donnée par :

- $\rho_{e^{i\theta}} = \overrightarrow{R}_\theta$,
- $\sigma_{e^{i\theta}} = \overrightarrow{S}_\theta$.

Les isométries de $\mathbb{C}$ (dimension 2)

En identifiant l'espace euclidien $\mathbb{R}^2$ avec $\mathbb{C}$, le produit scalaire s'écrit :

$$\langle z|w\rangle = \frac{\bar{z}w + z\bar{w}}{2}$$

Toute élément de $O(\mathbb{C})$ est de la forme

- $\rho_a : z \mapsto az$ avec $|a| = 1$, et dans ce cas c'est une rotation d'angle $\arg(a)$, ou
- $\sigma_a : z \mapsto a\bar{z}$ avec $|a| = 1$, et dans ce cas c'est une réflexion par rapport à l'axe engendré par $\sqrt{a}$.

L'identification entre O_2 et $O(\mathbb{C})$ est donnée par :

- $\rho_{e^{i\theta}} = \overrightarrow{R}_\theta$,
- $\sigma_{e^{i\theta}} = \overrightarrow{S}_\theta$.

Les isométries de $\mathbb{C}$ (dimension 2)

En identifiant l'espace euclidien $\mathbb{R}^2$ avec $\mathbb{C}$, le produit scalaire s'écrit :

$$\langle z | w \rangle = \frac{\bar{z}w + z\bar{w}}{2}$$

Toute élément de $O(\mathbb{C})$ est de la forme

- $\rho_a : z \mapsto az$ avec $|a| = 1$, et dans ce cas c'est une rotation d'angle $\arg(a)$, ou
- $\sigma_a : z \mapsto a\bar{z}$ avec $|a| = 1$, et dans ce cas c'est une réflexion par rapport à l'axe engendré par $\sqrt{a}$.

L'identification entre O_2 et $O(\mathbb{C})$ est donnée par :

- $\rho_{e^{i\theta}} = \overrightarrow{R}_\theta$,
- $\sigma_{e^{i\theta}} = \overrightarrow{S}_\theta$.

Les isométries de $\mathbb{C}$ (dimension 2)

En identifiant l'espace euclidien $\mathbb{R}^2$ avec $\mathbb{C}$, le produit scalaire s'écrit :

$$\langle z|w\rangle = \frac{\bar{z}w + z\bar{w}}{2}$$

Toute élément de $O(\mathbb{C})$ est de la forme

- $\rho_a : z \mapsto az$ avec $|a| = 1$, et dans ce cas c'est une rotation d'angle $\arg(a)$, ou
- $\sigma_a : z \mapsto a\bar{z}$ avec $|a| = 1$, et dans ce cas c'est une réflexion par rapport à l'axe engendré par $\sqrt{a}$.

L'identification entre O_2 et $O(\mathbb{C})$ est donnée par :

- $\rho_{e^{i\theta}} = \overrightarrow{R}_\theta$,
- $\sigma_{e^{i\theta}} = \overrightarrow{S}_\theta$.

Dimension 3

Soit $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ un espace vectoriel de dimension 3 et $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

- $\overrightarrow{\phi} \in O^{+}(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ssi il existe une b.o.n $\{\overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w}\}$ dans laquelle la matrice de $\overrightarrow{\phi}$ est sous la forme

$$\overrightarrow{R}_{\alpha} = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

  Dans ce cas $\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{\rho}_{\overrightarrow{w},\alpha}$ est la rotation de α autour de l'axe orienté engendré par $\overrightarrow{w}$.

- $\overrightarrow{\phi} \in O^{-}(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ssi il existe une b.o.n $\{\overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w}\}$ dans laquelle la matrice de $\overrightarrow{\phi}$ est sous la forme

$$\begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

  Dans ce cas $\overrightarrow{\phi}$ est la composée de la rotation $\overrightarrow{\rho}_{\overrightarrow{w},\alpha}$ avec la symétrie $\overrightarrow{\sigma}_{\langle \overrightarrow{u}, \overrightarrow{v} \rangle}$ par rapport au plan engendré par $\overrightarrow{u}$ et $\overrightarrow{v}$, et on dit que $\overrightarrow{\phi}$ est une anti-rotation.

Dimension 3

Soit $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ un espace vectoriel de dimension 3 et $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

- $\overrightarrow{\phi} \in O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ssi il existe une b.o.n $\{\overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w}\}$ dans laquelle la matrice de $\overrightarrow{\phi}$ est sous la forme

$$\overrightarrow{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

  Dans ce cas $\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{\rho}_{\overrightarrow{w},\alpha}$ est la rotation de α autour de l'axe orienté engendré par $\overrightarrow{w}$.

- $\overrightarrow{\phi} \in O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ssi il existe une b.o.n $\{\overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w}\}$ dans laquelle la matrice de $\overrightarrow{\phi}$ est sous la forme

$$\begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

  Dans ce cas $\overrightarrow{\phi}$ est la composée de la rotation $\overrightarrow{\rho}_{\overrightarrow{w},\alpha}$ avec la symétrie $\overrightarrow{\sigma}_{\langle \overrightarrow{u}, \overrightarrow{v} \rangle}$ par rapport au plan engendré par $\overrightarrow{u}$ et $\overrightarrow{v}$, et on dit que $\overrightarrow{\phi}$ est une anti-rotation.

Dimension 3

Soit $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ un espace vectoriel de dimension 3 et $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

- $\overrightarrow{\phi} \in O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ssi il existe une b.o.n $\{\overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w}\}$ dans laquelle la matrice de $\overrightarrow{\phi}$ est sous la forme

$$\overrightarrow{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

  Dans ce cas $\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{\rho}_{\overrightarrow{w},\alpha}$ est la rotation de α autour de l'axe orienté engendré par $\overrightarrow{w}$.

- $\overrightarrow{\phi} \in O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ssi il existe une b.o.n $\{\overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w}\}$ dans laquelle la matrice de $\overrightarrow{\phi}$ est sous la forme

$$\begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

  Dans ce cas $\overrightarrow{\phi}$ est la composée de la rotation $\overrightarrow{\rho}_{\overrightarrow{w},\alpha}$ avec la symétrie $\overrightarrow{\sigma}_{\langle \overrightarrow{u}, \overrightarrow{v} \rangle}$ par rapport au plan engendré par $\overrightarrow{u}$ et $\overrightarrow{v}$, et on dit que $\overrightarrow{\phi}$ est une anti-rotation.

Dimension 3

Soit $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ un espace vectoriel de dimension 3 et $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

- $\overrightarrow{\phi} \in O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ssi il existe une b.o.n $\{\overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w}\}$ dans laquelle la matrice de $\overrightarrow{\phi}$ est sous la forme

$$\overrightarrow{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

  Dans ce cas $\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{\rho}_{\overrightarrow{w},\alpha}$ est la rotation de α autour de l'axe orienté engendré par $\overrightarrow{w}$.

- $\overrightarrow{\phi} \in O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ssi il existe une b.o.n $\{\overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w}\}$ dans laquelle la matrice de $\overrightarrow{\phi}$ est sous la forme

$$\begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

  Dans ce cas $\overrightarrow{\phi}$ est la composée de la rotation $\overrightarrow{\rho}_{\overrightarrow{w},\alpha}$ avec la symétrie $\overrightarrow{\sigma}_{\langle \overrightarrow{u}, \overrightarrow{v} \rangle}$ par rapport au plan engendré par $\overrightarrow{u}$ et $\overrightarrow{v}$, et on dit que $\overrightarrow{\phi}$ est une anti-rotation.

Dimension 3

Soit $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ un espace vectoriel de dimension 3 et $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

- $\overrightarrow{\phi} \in O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ssi il existe une b.o.n $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}\}$ dans laquelle la matrice de $\overrightarrow{\phi}$ est sous la forme
$$\overrightarrow{R}_\alpha = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$
Dans ce cas $\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{\rho}_{\vec{w},\alpha}$ est la rotation de α autour de l'axe orienté engendré par $\vec{w}$.
- $\overrightarrow{\phi} \in O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ ssi il existe une b.o.n $\{\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}\}$ dans laquelle la matrice de $\overrightarrow{\phi}$ est sous la forme
$$\begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}.$$
Dans ce cas $\overrightarrow{\phi}$ est la composée de la rotation $\overrightarrow{\rho}_{\vec{w},\alpha}$ avec la symétrie $\overrightarrow{\sigma}_{\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle}$ par rapport au plan engendré par $\vec{u}$ et $\vec{v}$, et on dit que $\overrightarrow{\phi}$ est une anti-rotation.

Forme standard des isométries

Proposition

Soit $\overrightarrow{\phi} \in O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$*, alors il existe une b.o.n. dans laquelle la matrice de* $\overrightarrow{\phi}$ *est sous la forme (*$\dim \overrightarrow{\mathcal{E}} = 2k + p$*)*

$$\begin{bmatrix} \boxed{\begin{matrix}\cos(\alpha_1) & -\sin(\alpha_1)\\ \sin(\alpha_1) & \cos(\alpha_1)\end{matrix}} & & & & \mathbf{0} \\ & \ddots & & & \\ & & \boxed{\begin{matrix}\cos(\alpha_k) & -\sin(\alpha_k)\\ \sin(\alpha_k) & \cos(\alpha_k)\end{matrix}} & & \\ & & & \boxed{1} & \\ \mathbf{0} & & & & \ddots \\ & & & & & \boxed{1} \end{bmatrix}$$

Et pour $\overrightarrow{\phi} \in O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$*, à la place du dernier* 1 *il y a un* -1 *(donc* $p > 0$*).*

Forme standard des isométries

Proposition

Soit $\overrightarrow{\phi} \in O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, alors il existe une b.o.n. dans laquelle la matrice de $\overrightarrow{\phi}$ est sous la forme ($\dim \overrightarrow{\mathcal{E}} = 2k + p$)

$$\begin{bmatrix} \boxed{\begin{matrix}\cos(\alpha_1) & -\sin(\alpha_1)\\ \sin(\alpha_1) & \cos(\alpha_1)\end{matrix}} & & & & \\ & \ddots & & \mathbf{0} & \\ & & \boxed{\begin{matrix}\cos(\alpha_k) & -\sin(\alpha_k)\\ \sin(\alpha_k) & \cos(\alpha_k)\end{matrix}} & & \\ & \mathbf{0} & & \boxed{1} & \\ & & & & \ddots & \\ & & & & & \boxed{1}\end{bmatrix}$$

p

Et pour $\overrightarrow{\phi} \in O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, à la place du dernier 1 il y a un -1 (donc $p > 0$).

Décomposition des isométries en réflexions

Toute symétrie orthogonale par rapport à un sous espace vectoriel est une isométrie, directe si la codimension de cet espace est paire, ou indirecte si la codimension est impaire.

Définition

Une symétrie orthogonale par rapport à un hyperplan est appelée une réflexion.
(Une réflexion est une isométrie indirecte.)

Proposition

Soient $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ de dimension $\dim \overrightarrow{\mathcal{E}} = n$, et $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
Alors $\overrightarrow{\phi}$ est le produit de $k(\leq n)$ réflexions : $\overrightarrow{\phi} = \rho_1 \circ \cdots \circ \rho_k$.
Si k est pair $\overrightarrow{\phi} \in O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, si k est impair $\overrightarrow{\phi} \in O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

Décomposition des isométries en réflexions

Toute symétrie orthogonale par rapport à un sous espace vectoriel est une isométrie, directe si la codimension de cet espace est paire, ou indirecte si la codimension est impaire.

Définition

Une symétrie orthogonale par rapport à un hyperplan est appelée une réflexion.
(Une réflexion est une isométrie indirecte.)

Proposition

Soient $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ de dimension $\dim \overrightarrow{\mathcal{E}} = n$, et $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
Alors $\overrightarrow{\phi}$ est le produit de $k(\leq n)$ réflexions : $\overrightarrow{\phi} = \rho_1 \circ \cdots \circ \rho_k$.
Si k est pair $\overrightarrow{\phi} \in O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, si k est impair $\overrightarrow{\phi} \in O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

Décomposition des isométries en réflexions

Toute symétrie orthogonale par rapport à un sous espace vectoriel est une isométrie, directe si la codimension de cet espace est paire, ou indirecte si la codimension est impaire.

Définition

Une symétrie orthogonale par rapport à un hyperplan est appelée une réflexion.
(Une réflexion est une isométrie indirecte.)

Proposition

Soient $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ de dimension $\dim \overrightarrow{\mathcal{E}} = n$, et $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
Alors $\overrightarrow{\phi}$ est le produit de $k(\leq n)$ réflexions : $\overrightarrow{\phi} = \rho_1 \circ \cdots \circ \rho_k$.
Si k est pair $\overrightarrow{\phi} \in O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, si k est impair $\overrightarrow{\phi} \in O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

Décomposition des isométries en réflexions

Toute symétrie orthogonale par rapport à un sous espace vectoriel est une isométrie, directe si la codimension de cet espace est paire, ou indirecte si la codimension est impaire.

Définition

Une symétrie orthogonale par rapport à un hyperplan est appelée une réflexion.
(Une réflexion est une isométrie indirecte.)

Proposition

Soient $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ de dimension $\dim \overrightarrow{\mathcal{E}} = n$, et $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
Alors $\overrightarrow{\phi}$ est le produit de $k(\leq n)$ réflexions : $\overrightarrow{\phi} = \rho_1 \circ \cdots \circ \rho_k$.
Si k est pair $\overrightarrow{\phi} \in O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, si k est impair $\overrightarrow{\phi} \in O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

Décomposition des isométries en réflexions

Toute symétrie orthogonale par rapport à un sous espace vectoriel est une isométrie, directe si la codimension de cet espace est paire, ou indirecte si la codimension est impaire.

Définition

Une symétrie orthogonale par rapport à un hyperplan est appelée une réflexion.
(Une réflexion est une isométrie indirecte.)

Proposition

Soient $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ *de dimension* $\dim \overrightarrow{\mathcal{E}} = n$, *et* $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
Alors $\overrightarrow{\phi}$ *est le produit de* $k(\leq n)$ *réflexions :* $\overrightarrow{\phi} = \rho_1 \circ \cdots \circ \rho_k$.
Si k *est pair* $\overrightarrow{\phi} \in O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, *si* k *est impair* $\overrightarrow{\phi} \in O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

Décomposition des isométries en réflexions

Toute symétrie orthogonale par rapport à un sous espace vectoriel est une isométrie, directe si la codimension de cet espace est paire, ou indirecte si la codimension est impaire.

Définition

Une symétrie orthogonale par rapport à un hyperplan est appelée une réflexion.
(Une réflexion est une isométrie indirecte.)

Proposition

Soient $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ *de dimension* $\dim \overrightarrow{\mathcal{E}} = n$, *et* $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
Alors $\overrightarrow{\phi}$ *est le produit de* $k(\leq n)$ *réflexions :* $\overrightarrow{\phi} = \rho_1 \circ \cdots \circ \rho_k$.
Si k *est pair* $\overrightarrow{\phi} \in O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, *si* k *est impair* $\overrightarrow{\phi} \in O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

Décomposition des isométries en réflexions

Toute symétrie orthogonale par rapport à un sous espace vectoriel est une isométrie, directe si la codimension de cet espace est paire, ou indirecte si la codimension est impaire.

Définition

Une symétrie orthogonale par rapport à un hyperplan est appelée une réflexion.
(Une réflexion est une isométrie indirecte.)

Proposition

Soient $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ *de dimension* $\dim \overrightarrow{\mathcal{E}} = n$, *et* $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
Alors $\overrightarrow{\phi}$ *est le produit de* $k(\leq n)$ *réflexions :* $\overrightarrow{\phi} = \rho_1 \circ \cdots \circ \rho_k$.
Si k est pair $\overrightarrow{\phi} \in O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, *si k est impair* $\overrightarrow{\phi} \in O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

Décomposition des isométries en réflexions

Toute symétrie orthogonale par rapport à un sous espace vectoriel est une isométrie, directe si la codimension de cet espace est paire, ou indirecte si la codimension est impaire.

Définition

Une symétrie orthogonale par rapport à un hyperplan est appelée une réflexion.
(Une réflexion est une isométrie indirecte.)

Proposition

Soient $\overrightarrow{\mathcal{E}}$ *de dimension* $\dim \overrightarrow{\mathcal{E}} = n$, *et* $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.
Alors $\overrightarrow{\phi}$ *est le produit de* $k(\leq n)$ *réflexions :* $\overrightarrow{\phi} = \rho_1 \circ \cdots \circ \rho_k$.
Si k *est pair* $\overrightarrow{\phi} \in O^+(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, *si* k *est impair* $\overrightarrow{\phi} \in O^-(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

Définition d'une isométrie affine

Définition-Proposition

On dit qu'une application affine $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ est une isométrie si une des conditions équivalentes est satisfaite :

- $\forall A, B \in \mathcal{E},\ d(\phi(A), \phi(B)) = d(A, B)$;
- $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

On note $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ l'ensemble des isométries de $\mathcal{E}$.
Ainsi que $\mathrm{Iso}^{\pm}(\mathcal{E})$ l'ensemble des isométries dont la partie linéaire est dans $O^{\pm}(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

Définition d'une isométrie affine

Définition-Proposition

On dit qu'une application affine $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ est une isométrie si une des conditions équivalentes est satisfaite :

- $\forall A, B \in \mathcal{E},\ d(\phi(A), \phi(B)) = d(A, B)$;
- $\vec{\phi} \in O(\vec{\mathcal{E}})$.

On note $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ l'ensemble des isométries de $\mathcal{E}$.
Ainsi que $\mathrm{Iso}^{\pm}(\mathcal{E})$ l'ensemble des isométries dont la partie linéaire est dans $O^{\pm}(\vec{\mathcal{E}})$.

Définition d'une isométrie affine

Définition-Proposition

On dit qu'une application affine $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ *est une* ***isométrie*** *si une des conditions équivalentes est satisfaite :*

- $\forall A, B \in \mathcal{E},\ d(\phi(A), \phi(B)) = d(A, B)$;
- $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

On note $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ l'ensemble des isométries de $\mathcal{E}$.
Ainsi que $\mathrm{Iso}^{\pm}(\mathcal{E})$ l'ensemble des isométries dont la partie linéaire est dans $O^{\pm}(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

Définition d'une isométrie affine

Définition-Proposition

On dit qu'une application affine $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ *est une* ***isométrie*** *si une des conditions équivalentes est satisfaite :*

- $\forall A, B \in \mathcal{E},\ d(\phi(A), \phi(B)) = d(A, B)$;
- $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

On note $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ l'ensemble des isométries de $\mathcal{E}$.
Ainsi que $\mathrm{Iso}^{\pm}(\mathcal{E})$ l'ensemble des isométries dont la partie linéaire est dans $O^{\pm}(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

Définition d'une isométrie affine

Définition-Proposition

On dit qu'une application affine $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ *est une* ***isométrie*** *si une des conditions équivalentes est satisfaite :*

- $\forall A, B \in \mathcal{E},\ d(\phi(A), \phi(B)) = d(A, B)$;
- $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

On note $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ l'ensemble des isométries de $\mathcal{E}$.
Ainsi que $\mathrm{Iso}^{\pm}(\mathcal{E})$ l'ensemble des isométries dont la partie linéaire est dans $O^{\pm}(\overrightarrow{\mathcal{E}})$.

Premières propriétés des isométries

- $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Aut}(\mathcal{E})$.
- $\mathrm{Iso}^+(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$.
- Les translations sont des isométries (directes).
- Une homothétie de rapport λ multiplie les distances par $|\lambda|$, et donc n'est isométrie que si c'est l'identité ou une symétrie centrale.
- $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ est dite symétrie (affine) orthogonale (resp. réflexion) s'il existe $\Omega \in \mathcal{E}$ telle que ϕ est une symétrie (vectorielle) orthogonale (resp. réflexion) dans $\mathcal{E}_\Omega$. Les symétries orthogonales sont des isométries.
- Toute translation est le produit de deux réflexions.

Premières propriétés des isométries

- $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Aut}(\mathcal{E})$.
- $\mathrm{Iso}^+(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$.
- Les translations sont des isométries (directes).
- Une homothétie de rapport λ multiplie les distances par $|\lambda|$, et donc n'est isométrie que si c'est l'identité ou une symétrie centrale.
- $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ est dite symétrie (affine) orthogonale (resp. réflexion) s'il existe $\Omega \in \mathcal{E}$ telle que ϕ est une symétrie (vectorielle) orthogonale (resp. réflexion) dans $\mathcal{E}_\Omega$. Les symétries orthogonales sont des isométries.
- Toute translation est le produit de deux réflexions.

Premières propriétés des isométries

- $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Aut}(\mathcal{E})$.
- $\mathrm{Iso}^+(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$.
- Les translations sont des isométries (directes).
- Une homothétie de rapport λ multiplie les distances par $|\lambda|$, et donc n'est isométrie que si c'est l'identité ou une symétrie centrale.
- $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ est dite symétrie (affine) orthogonale (ou réflexion) s'il existe $\Omega \in \mathcal{E}$ telle que ϕ est une symétrie (vectorielle) orthogonale (ou réflexion) dans $\mathcal{E}_\Omega$. Les symétries orthogonales sont des isométries.
- Toute translation est le produit de deux réflexions.

Premières propriétés des isométries

- $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Aut}(\mathcal{E})$.
- $\mathrm{Iso}^+(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$.
- Les translations sont des isométries (directes).
- Une homothétie de rapport λ multiplie les distances par $|\lambda|$, et donc n'est isométrie que si c'est l'identité ou une symétrie centrale.
- $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ est dite symétrie (affine) orthogonale (resp. réflexion) s'il existe $\Omega \in \mathcal{E}$ telle que ϕ est une symétrie (vectorielle) orthogonale (resp. réflexion) dans $\mathcal{E}_\Omega$. Les symétries orthogonales sont des isométries.
- Toute translation est le produit de deux réflexions.

Premières propriétés des isométries

- $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Aut}(\mathcal{E})$.
- $\mathrm{Iso}^+(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$.
- Les translations sont des isométries (directes).
- Une homothétie de rapport λ multiplie les distances par $|\lambda|$, et donc n'est isométrie que si c'est l'identité ou une symétrie centrale.
- $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ est dite symétrie (affine) orthogonale (resp. réflexion) s'il existe $\Omega \in \mathcal{E}$ telle que ϕ est une symétrie (vectorielle) orthogonale (resp. réflexion) dans $\mathcal{E}_\Omega$. Les symétries orthogonales sont des isométries.
- Toute translation est le produit de deux réflexions.

Premières propriétés des isométries

- $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Aut}(\mathcal{E})$.
- $\mathrm{Iso}^+(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$.
- Les translations sont des isométries (directes).
- Une homothétie de rapport λ multiplie les distances par $|\lambda|$, et donc n'est isométrie que si c'est l'identité ou une symétrie centrale.
- $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ est dite symétrie (affine) orthogonale (resp. réflexion) s'il existe $\Omega \in \mathcal{E}$ telle que ϕ est une symétrie (vectorielle) orthogonale (resp. réflexion) dans $\mathcal{E}_\Omega$. Les symétries orthogonales sont des isométries.
- Toute translation est le produit de deux réflexions.

Premières propriétés des isométries

- $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Aut}(\mathcal{E})$.
- $\mathrm{Iso}^+(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$.
- Les translations sont des isométries (directes).
- Une homothétie de rapport λ multiplie les distances par $|\lambda|$, et donc n'est isométrie que si c'est l'identité ou une symétrie centrale.
- $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ est dite symétrie (affine) orthogonale (resp. réflexion) s'il existe $\Omega \in \mathcal{E}$ telle que ϕ est une symétrie (vectorielle) orthogonale (resp. réflexion) dans $\mathcal{E}_\Omega$. Les symétries orthogonales sont des isométries.
- Toute translation est le produit de deux réflexions.

Premières propriétés des isométries

- $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Aut}(\mathcal{E})$.
- $\mathrm{Iso}^+(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$.
- Les translations sont des isométries (directes).
- Une homothétie de rapport λ multiplie les distances par $|\lambda|$, et donc n'est isométrie que si c'est l'identité ou une symétrie centrale.
- $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ est dite symétrie (affine) orthogonale (resp. réflexion) s'il existe $\Omega \in \mathcal{E}$ telle que ϕ est une symétrie (vectorielle) orthogonale (resp. réflexion) dans $\mathcal{E}_\Omega$. Les symétries orthogonales sont des isométries.
- Toute translation est le produit de deux réflexions.

Premières propriétés des isométries

- $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Aut}(\mathcal{E})$.
- $\mathrm{Iso}^+(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$.
- Les translations sont des isométries (directes).
- Une homothétie de rapport λ multiplie les distances par $|\lambda|$, et donc n'est isométrie que si c'est l'identité ou une symétrie centrale.
- $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ est dite symétrie (affine) orthogonale (resp. réflexion) s'il existe $\Omega \in \mathcal{E}$ telle que ϕ est une symétrie (vectorielle) orthogonale (resp. réflexion) dans $\mathcal{E}_\Omega$. Les symétries orthogonales sont des isométries.
- Toute translation est le produit de deux réflexions.

Premières propriétés des isométries

- $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Aut}(\mathcal{E})$.
- $\mathrm{Iso}^+(\mathcal{E})$ est un sous-groupe de $\mathrm{Iso}(\mathcal{E})$.
- Les translations sont des isométries (directes).
- Une homothétie de rapport λ multiplie les distances par $|\lambda|$, et donc n'est isométrie que si c'est l'identité ou une symétrie centrale.
- $\phi \in \mathrm{Aff}(\mathcal{E})$ est dite symétrie (affine) orthogonale (resp. réflexion) s'il existe $\Omega \in \mathcal{E}$ telle que ϕ est une symétrie (vectorielle) orthogonale (resp. réflexion) dans $\mathcal{E}_\Omega$. Les symétries orthogonales sont des isométries.
- Toute translation est le produit de deux réflexions.

Structure des isométries affines

Lemme

Soit $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, *alors* $\overrightarrow{\mathcal{E}} = \mathrm{Ker}(\overrightarrow{\phi} - \mathrm{Id}) \overset{\perp}{\oplus} \mathrm{Im}(\overrightarrow{\phi} - \mathrm{Id})$.

Proposition

Soit $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathcal{E})$, *alors*

- *soit* ϕ *possède un point fixe* Ω, *et dans ce cas* $\phi \in O(\mathcal{E}_\Omega)$,
- *soit il existe un unique* $\overrightarrow{v} (\neq 0)$, *vecteur fixe de* $\overrightarrow{\phi}$, *tel que* $T_{\overrightarrow{v}} \circ \phi = \phi \circ T_{\overrightarrow{v}}$ *possède* (au moins) *un point fixe.*

Structure des isométries affines

Lemme

Soit $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, *alors* $\overrightarrow{\mathcal{E}} = \mathrm{Ker}(\overrightarrow{\phi} - \mathrm{Id}) \overset{\perp}{\oplus} \mathrm{Im}(\overrightarrow{\phi} - \mathrm{Id})$.

Proposition

Soit $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathcal{E})$, *alors*

- *soit* ϕ *possède un point fixe* Ω, *et dans ce cas* $\phi \in O(\mathcal{E}_\Omega)$,
- *soit il existe un unique* $\overrightarrow{v} (\neq 0)$, *vecteur fixe de* $\overrightarrow{\phi}$, *tel que* $T_{\overrightarrow{v}} \circ \phi = \phi \circ T_{\overrightarrow{v}}$ *possède (au moins) un point fixe.*

Structure des isométries affines

Lemme

Soit $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, *alors* $\overrightarrow{\mathcal{E}} = \mathrm{Ker}(\overrightarrow{\phi} - \mathrm{Id}) \overset{\perp}{\oplus} \mathrm{Im}(\overrightarrow{\phi} - \mathrm{Id})$.

Proposition

Soit $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathcal{E})$, *alors*

- *soit* ϕ *possède un point fixe* Ω, *et dans ce cas* $\phi \in O(\mathcal{E}_\Omega)$,
- *soit il existe un unique* $\overrightarrow{v} (\neq 0)$, *vecteur fixe de* $\overrightarrow{\phi}$, *tel que* $T_{\overrightarrow{v}} \circ \phi = \phi \circ T_{\overrightarrow{v}}$ *possède (au moins) un point fixe.*

Structure des isométries affines

Lemme

Soit $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$, *alors* $\overrightarrow{\mathcal{E}} = \mathrm{Ker}(\overrightarrow{\phi} - \mathrm{Id}) \overset{\perp}{\oplus} \mathrm{Im}(\overrightarrow{\phi} - \mathrm{Id})$.

Proposition

Soit $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathcal{E})$, *alors*

- *soit* ϕ *possède un point fixe* Ω, *et dans ce cas* $\phi \in O(\mathcal{E}_\Omega)$,
- *soit il existe un unique* $\overrightarrow{v} (\neq 0)$, *vecteur fixe de* $\overrightarrow{\phi}$, *tel que* $T_{\overrightarrow{v}} \circ \phi = \phi \circ T_{\overrightarrow{v}}$ *possède (au moins) un point fixe.*

Structure des isométries affines

Lemme

Soit $\overrightarrow{\phi} \in O(\overrightarrow{\mathcal{E}})$*, alors* $\overrightarrow{\mathcal{E}} = \mathrm{Ker}(\overrightarrow{\phi} - \mathrm{Id}) \overset{\perp}{\oplus} \mathrm{Im}(\overrightarrow{\phi} - \mathrm{Id})$*.*

Proposition

Soit $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathcal{E})$*, alors*

- *soit* ϕ *possède un point fixe* Ω*, et dans ce cas* $\phi \in O(\mathcal{E}_\Omega)$*,*
- *soit il existe un unique* $\overrightarrow{v} (\neq 0)$*, vecteur fixe de* $\overrightarrow{\phi}$*, tel que* $T_{\overrightarrow{v}} \circ \phi = \phi \circ T_{\overrightarrow{v}}$ *possède (au moins) un point fixe.*

Dimensions 1 et 2

- $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathbb{R}) \Rightarrow \phi(x) = \pm x + b$.
  (ϕ est la composée d'au plus 2 réflexions.)
- $\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^2) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2)$ ssi
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$ ssi

  (ϕ est la composée d'au plus 3 réflexions.)

Dimensions 1 et 2

- $\phi \in \mathsf{Iso}(\mathbb{R}) \Rightarrow \phi(x) = \pm x + b$.

  (ϕ est la composée d'au plus 2 réflexions.)
- $\mathsf{Iso}(\mathbb{R}^2) = \mathsf{Iso}^+(\mathbb{R}^2) \sqcup \mathsf{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$.
  - $\phi \in \mathsf{Iso}^+(\mathbb{R}^2)$ est
  - $\phi \in \mathsf{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$ est

  (ϕ est la composée d'au plus 3 réflexions.)

Dimensions 1 et 2

- $\phi \in \mathsf{Iso}(\mathbb{R}) \Rightarrow \phi(x) = \pm x + b$.
  (ϕ est la composée d'au plus 2 réflexions.)
- $\mathsf{Iso}(\mathbb{R}^2) = \mathsf{Iso}^+(\mathbb{R}^2) \sqcup \mathsf{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$.
  - $\phi \in \mathsf{Iso}^+(\mathbb{R}^2)$ ssi
  - $\phi \in \mathsf{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$ ssi

(ϕ est la composée d'au plus 3 réflexions.)

Dimensions 1 et 2

- $\phi \in \mathsf{Iso}(\mathbb{R}) \Rightarrow \phi(x) = \pm x + b$.
  (ϕ est la composée d'au plus 2 réflexions.)
- $\mathsf{Iso}(\mathbb{R}^2) = \mathsf{Iso}^+(\mathbb{R}^2) \sqcup \mathsf{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$.
  - $\phi \in \mathsf{Iso}^+(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = R_{\Omega,\alpha}$ est la rotation de centre Ω d'angle α, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}}$ est une translation.
  - $\phi \in \mathsf{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = S_{\mathcal{D}}$ est la symétrie par rapport à une droite affine $\mathcal{D}$, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{D}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$ (c.-à-d. $\vec{v} \in \vec{\mathcal{D}}$), et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

  (ϕ est la composée d'au plus 3 réflexions.)

Dimensions 1 et 2

- $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathbb{R}) \Rightarrow \phi(x) = \pm x + b$.
  (ϕ est la composée d'au plus 2 réflexions.)
- $\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^2) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = R_{\Omega,\alpha}$ est la rotation de centre Ω d'angle α, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}}$ est une translation.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = S_{\mathcal{D}}$ est la symétrie par rapport à une droite affine $\mathcal{D}$, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{D}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ un vecteur fixe par la symétrie $\vec{S}_{\mathcal{D}}$ (c-à-d. $\vec{v} \in \vec{\mathcal{D}}$), et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

  (ϕ est la composée d'au plus 3 réflexions.)

Dimensions 1 et 2

- $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathbb{R}) \Rightarrow \phi(x) = \pm x + b$.
  (ϕ est la composée d'au plus 2 réflexions.)
- $\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^2) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = R_{\Omega,\alpha}$ est la rotation de centre Ω d'angle α, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}}$ est une translation.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = S_{\mathcal{D}}$ est la symétrie par rapport à une droite affine $\mathcal{D}$, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{D}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ un vecteur fixe par la symétrie ϕ (c-à-d. $\vec{v} \in \vec{\mathcal{D}}$), et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

  (ϕ est la composée d'au plus 3 réflexions.)

Dimensions 1 et 2

- $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathbb{R}) \Rightarrow \phi(x) = \pm x + b$.
  (ϕ est la composée d'au plus 2 réflexions.)
- $\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^2) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = R_{\Omega,\alpha}$ est la rotation de centre Ω d'angle α, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}}$ est une translation.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = S_{\mathcal{D}}$ est la symétrie par rapport à une droite affine $\mathcal{D}$, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{D}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ un vecteur fixe par la symétrie ϕ (c-à-d. $\vec{v} \in \vec{\mathcal{D}}$), et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

  (ϕ est la composée d'au plus 3 réflexions.)

Dimensions 1 et 2

- $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathbb{R}) \Rightarrow \phi(x) = \pm x + b$.
  (ϕ est la composée d'au plus 2 réflexions.)
- $\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^2) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = R_{\Omega,\alpha}$ est la rotation de centre Ω d'angle α, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}}$ est une translation.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = S_{\mathcal{D}}$ est la symétrie par rapport à une droite affine $\mathcal{D}$, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{D}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$ (c.-à-d. $\vec{\phi} \in \vec{\mathcal{D}}$), et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

  (ϕ est la composée d'au plus 3 réflexions.)

Dimensions 1 et 2

- $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathbb{R}) \Rightarrow \phi(x) = \pm x + b.$
  (ϕ est la composée d'au plus 2 réflexions.)
- $\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^2) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = R_{\Omega,\alpha}$ est la rotation de centre Ω d'angle α, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}}$ est une translation.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = S_{\mathcal{D}}$ est la symétrie par rapport à une droite affine $\mathcal{D}$, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{D}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$ (c.-à-d. $\vec{\phi} \in \vec{\mathcal{D}}$), et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

  (ϕ est la composée d'au plus 3 réflexions.)

Dimensions 1 et 2

- $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathbb{R}) \Rightarrow \phi(x) = \pm x + b$.
  (ϕ est la composée d'au plus 2 réflexions.)
- $\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^2) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = R_{\Omega,\alpha}$ est la rotation de centre Ω d'angle α, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}}$ est une translation.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = S_{\mathcal{D}}$ est la symétrie par rapport à une droite affine $\mathcal{D}$, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{D}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$ (c.-à-d. $\vec{\phi} \in \vec{\mathcal{D}}$), et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 3 réflexions.)

Dimensions 1 et 2

- $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathbb{R}) \Rightarrow \phi(x) = \pm x + b$.
  (ϕ est la composée d'au plus 2 réflexions.)
- $\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^2) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = R_{\Omega,\alpha}$ est la rotation de centre Ω d'angle α, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}}$ est une translation.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = S_{\mathcal{D}}$ est la symétrie par rapport à une droite affine $\mathcal{D}$, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{D}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$ (c.-à-d. $\vec{\phi} \in \vec{\mathcal{D}}$), et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 3 réflexions.)

Dimensions 1 et 2

- $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathbb{R}) \Rightarrow \phi(x) = \pm x + b$.
  (ϕ est la composée d'au plus 2 réflexions.)
- $\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^2) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = R_{\Omega,\alpha}$ est la rotation de centre Ω d'angle α, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}}$ est une translation.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = S_{\mathcal{D}}$ est la symétrie par rapport à une droite affine $\mathcal{D}$, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{D}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$ (c.-à-d. $\vec{\phi} \in \vec{\mathcal{D}}$), et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 3 réflexions.)

Dimensions 1 et 2

- $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathbb{R}) \Rightarrow \phi(x) = \pm x + b$.
  (ϕ est la composée d'au plus 2 réflexions.)
- $\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^2) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = R_{\Omega,\alpha}$ est la rotation de centre Ω d'angle α, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}}$ est une translation.
  - $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^2)$ ssi
    - $\phi = S_{\mathcal{D}}$ est la symétrie par rapport à une droite affine $\mathcal{D}$, ou
    - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{D}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$ (c.-à-d. $\vec{\phi} \in \vec{\mathcal{D}}$), et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 3 réflexions.)

Les isométries affines de $\mathbb{C}$

Rappel : Les applications affines de l'espace euclidien $\mathbb{C}$ sont de la forme $z \mapsto \alpha z + \beta \bar{z} + \gamma$.

$\mathrm{Iso}(\mathbb{C}) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{C}) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{C})$

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = az + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $a = 1$, alors ϕ est la translation de b.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = a\bar{z} + b$ avec $|a| = 1$.
  - Sinon ϕ est une symétrie glissée.

Les isométries affines de $\mathbb{C}$

Rappel : Les applications affines de l'espace euclidien $\mathbb{C}$ sont de la forme $z \mapsto \alpha z + \beta \bar{z} + \gamma$.

$\mathrm{Iso}(\mathbb{C}) = \mathrm{Iso}^{+}(\mathbb{C}) \sqcup \mathrm{Iso}^{-}(\mathbb{C})$

- $\phi \in \mathrm{Iso}^{+}(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = az + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $a \neq 1$, alors ϕ est la rotation de centre $\frac{b}{1-a}$.
  - Si $a = 1$, alors ϕ est la translation de b.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^{-}(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = a\bar{z} + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $\bar{a}b^2 \in \mathbb{R}_-$, alors ϕ est une symétrie d'axe $\sqrt{a}\mathbb{R} + b/2$.
  - Sinon ϕ est une symétrie glissée.

Les isométries affines de $\mathbb{C}$

Rappel : Les applications affines de l'espace euclidien $\mathbb{C}$ sont de la forme $z \mapsto \alpha z + \beta \bar{z} + \gamma$.

$\mathrm{Iso}(\mathbb{C}) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{C}) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{C})$

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = az + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $a \neq 1$, alors ϕ est la rotation de centre $\frac{b}{1-a}$.
  - Si $a = 1$, alors ϕ est la translation de b.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = a\bar{z} + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $\bar{a}b^2 \in \mathbb{R}_-$, alors ϕ est une symétrie d'axe $\sqrt{a}\mathbb{R} + b/2$.
  - Sinon ϕ est une symétrie glissée.

Les isométries affines de $\mathbb{C}$

Rappel : Les applications affines de l'espace euclidien $\mathbb{C}$ sont de la forme $z \mapsto \alpha z + \beta \bar{z} + \gamma$.

$\mathrm{Iso}(\mathbb{C}) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{C}) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{C})$

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = az + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $a \neq 1$, alors ϕ est la rotation de centre $\frac{b}{1-a}$.
  - Si $a = 1$, alors ϕ est la translation de b.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = a\bar{z} + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $\bar{a}b^2 \in \mathbb{R}_-$, alors ϕ est une symétrie d'axe $\sqrt{a}\mathbb{R} + b/2$.
  - Sinon ϕ est une symétrie glissée.

Les isométries affines de $\mathbb{C}$

Rappel : Les applications affines de l'espace euclidien $\mathbb{C}$ sont de la forme $z \mapsto \alpha z + \beta \bar{z} + \gamma$.

$\mathrm{Iso}(\mathbb{C}) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{C}) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{C})$

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = az + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $a \neq 1$, alors ϕ est la rotation de centre $\frac{b}{1-a}$.
  - Si $a = 1$, alors ϕ est la translation de b.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = a\bar{z} + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $\bar{a}b^2 \in \mathbb{R}_-$, alors ϕ est une symétrie d'axe $\sqrt{a}\mathbb{R} + b/2$.
  - Sinon ϕ est une symétrie glissée.

Les isométries affines de $\mathbb{C}$

Rappel : Les applications affines de l'espace euclidien $\mathbb{C}$ sont de la forme $z \mapsto \alpha z + \beta \bar{z} + \gamma$.

$\mathrm{Iso}(\mathbb{C}) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{C}) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{C})$

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = az + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $a \neq 1$, alors ϕ est la rotation de centre $\frac{b}{1-a}$.
  - Si $a = 1$, alors ϕ est la translation de b.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = a\bar{z} + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $\bar{a}b^2 \in \mathbb{R}_-$, alors ϕ est une symétrie d'axe $\sqrt{a}\mathbb{R} + b/2$.
  - Sinon ϕ est une symétrie glissée.

Les isométries affines de $\mathbb{C}$

Rappel : Les applications affines de l'espace euclidien $\mathbb{C}$ sont de la forme $z \mapsto \alpha z + \beta \bar{z} + \gamma$.

$\mathrm{Iso}(\mathbb{C}) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{C}) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{C})$

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = az + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $a \neq 1$, alors ϕ est la rotation de centre $\frac{b}{1-a}$.
  - Si $a = 1$, alors ϕ est la translation de b.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = a\bar{z} + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $\bar{a}b^2 \in \mathbb{R}_-$, alors ϕ est une symétrie d'axe $\sqrt{a}\mathbb{R} + b/2$.
  - Sinon ϕ est une symétrie glissée.

Les isométries affines de $\mathbb{C}$

Rappel : Les applications affines de l'espace euclidien $\mathbb{C}$ sont de la forme $z \mapsto \alpha z + \beta \bar{z} + \gamma$.

$\mathrm{Iso}(\mathbb{C}) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{C}) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{C})$

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = az + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $a \neq 1$, alors ϕ est la rotation de centre $\frac{b}{1-a}$.
  - Si $a = 1$, alors ϕ est la translation de b.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{C})$ ssi $\phi(z) = a\bar{z} + b$ avec $|a| = 1$.
  - Si $\bar{a}b^2 \in \mathbb{R}_-$, alors ϕ est une symétrie d'axe $\sqrt{a}\mathbb{R} + b/2$.
  - Sinon ϕ est une symétrie glissée.

Dimension 3

$\mathsf{Iso}(\mathbb{R}^3) = \mathsf{Iso}^+(\mathbb{R}^3) \sqcup \mathsf{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$.

- $\phi \in \mathsf{Iso}^+(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha}$ est la rotation d'angle α autour de l'axe $\mathcal{D}$, ou bien
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ R_{\mathcal{D},\alpha}$, avec $\vec{\mathcal{D}} = \langle \vec{v} \rangle$
    - si $\alpha = 0$, c-à-d. $\phi = T_{\vec{v}}$, c'est une translation
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est un vissage d'axe $\mathcal{D}$ et d'angle α.
- $\phi \in \mathsf{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\mathcal{D} \perp \mathcal{H}$
    - si $\alpha = 0$, c-à-d. $\phi = S_{\mathcal{H}}$ est la symétrie par rapport au plan affine $\mathcal{H}$
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est une anti-rotation
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ est un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$, et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 4 réflexions.)

Dimension 3

$\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^3) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$.

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha}$ est la rotation d'angle α autour de l'axe $\mathcal{D}$, ou bien
  - $\phi = T_{\overrightarrow{v}} \circ R_{\mathcal{D},\alpha}$, avec $\overrightarrow{\mathcal{D}} = \langle \overrightarrow{v} \rangle$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = T_{\overrightarrow{v}}$, c'est une translation,
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est un vissage d'axe $\mathcal{D}$ et d'angle α.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\mathcal{D} \perp \mathcal{H}$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = S_{\mathcal{H}}$ est la symétrie par rapport au plan affine $\mathcal{H}$
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est une anti-rotation.
  - $\phi = T_{\overrightarrow{v}} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\overrightarrow{v} \neq 0$ est un vecteur fixe par la symétrie $\overrightarrow{\phi}$, et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 4 réflexions.)

Dimension 3

$\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^3) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$.

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha}$ est la rotation d'angle α autour de l'axe $\mathcal{D}$, ou bien
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ R_{\mathcal{D},\alpha}$, avec $\vec{\mathcal{D}} = \langle \vec{v} \rangle$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = T_{\vec{v}}$, c'est une translation,
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est un vissage d'axe $\mathcal{D}$ et d'angle α.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\mathcal{D} \perp \mathcal{H}$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = S_{\mathcal{H}}$, est la symétrie par rapport au plan affine $\mathcal{H}$.
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est une anti-rotation.
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ est un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$, et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 4 réflexions.)

Dimension 3

$\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^3) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$.

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha}$ est la rotation d'angle α autour de l'axe $\mathcal{D}$, ou bien
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ R_{\mathcal{D},\alpha}$, avec $\vec{\mathcal{D}} = \langle \vec{v} \rangle$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = T_{\vec{v}}$, c'est une translation,
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est un vissage d'axe $\mathcal{D}$ et d'angle α.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\mathcal{D} \perp \mathcal{H}$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = S_{\mathcal{H}}$, est la symétrie par rapport au plan affine $\mathcal{H}$
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est une anti-rotation
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ est un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$, et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 4 réflexions.)

Dimension 3

$\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^3) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$.

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha}$ est la rotation d'angle α autour de l'axe $\mathcal{D}$, ou bien
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ R_{\mathcal{D},\alpha}$, avec $\vec{\mathcal{D}} = \langle \vec{v} \rangle$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = T_{\vec{v}}$, c'est une translation,
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est un vissage d'axe $\mathcal{D}$ et d'angle α.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\mathcal{D} \perp \mathcal{H}$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = S_{\mathcal{H}}$ est la symétrie par rapport au plan affine $\mathcal{H}$
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est une anti-rotation.
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ est un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$, et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 4 réflexions.)

Dimension 3

$\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^3) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$.

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha}$ est la rotation d'angle α autour de l'axe $\mathcal{D}$, ou bien
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ R_{\mathcal{D},\alpha}$, avec $\vec{\mathcal{D}} = \langle \vec{v} \rangle$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = T_{\vec{v}}$, c'est une translation,
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est un vissage d'axe $\mathcal{D}$ et d'angle α.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\mathcal{D} \perp \mathcal{H}$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = S_{\mathcal{H}}$, est la symétrie par rapport au plan affine $\mathcal{H}$
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est une antirotation.
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ est un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$, et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée

(ϕ est la composée d'au plus 4 réflexions.)

Dimension 3

$\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^3) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$.

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha}$ est la rotation d'angle α autour de l'axe $\mathcal{D}$, ou bien
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ R_{\mathcal{D},\alpha}$, avec $\vec{\mathcal{D}} = \langle \vec{v} \rangle$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = T_{\vec{v}}$, c'est une translation,
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est un vissage d'axe $\mathcal{D}$ et d'angle α.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\mathcal{D} \perp \mathcal{H}$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = S_{\mathcal{H}}$, est la symétrie par rapport au plan affine $\mathcal{H}$
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est une anti-rotation.
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ est un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$, et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 4 réflexions.)

Dimension 3

$\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^3) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$.

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha}$ est la rotation d'angle α autour de l'axe $\mathcal{D}$, ou bien
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ R_{\mathcal{D},\alpha}$, avec $\vec{\mathcal{D}} = \langle \vec{v} \rangle$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = T_{\vec{v}}$, c'est une translation,
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est un vissage d'axe $\mathcal{D}$ et d'angle α.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\mathcal{D} \perp \mathcal{H}$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = S_{\mathcal{H}}$, est la symétrie par rapport au plan affine $\mathcal{H}$
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est une anti-rotation.
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ est un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$, et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 4 réflexions.)

Dimension 3

$\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^3) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$.

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha}$ est la rotation d'angle α autour de l'axe $\mathcal{D}$, ou bien
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ R_{\mathcal{D},\alpha}$, avec $\vec{\mathcal{D}} = \langle \vec{v} \rangle$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = T_{\vec{v}}$, c'est une translation,
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est un vissage d'axe $\mathcal{D}$ et d'angle α.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\mathcal{D} \perp \mathcal{H}$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = S_{\mathcal{H}}$, est la symétrie par rapport au plan affine $\mathcal{H}$
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est une anti-rotation.
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ est un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$, et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 4 réflexions.)

Dimension 3

$\mathsf{Iso}(\mathbb{R}^3) = \mathsf{Iso}^+(\mathbb{R}^3) \sqcup \mathsf{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$.

- $\phi \in \mathsf{Iso}^+(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha}$ est la rotation d'angle α autour de l'axe $\mathcal{D}$, ou bien
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ R_{\mathcal{D},\alpha}$, avec $\vec{\mathcal{D}} = \langle \vec{v} \rangle$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = T_{\vec{v}}$, c'est une translation,
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est un vissage d'axe $\mathcal{D}$ et d'angle α.
- $\phi \in \mathsf{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\mathcal{D} \perp \mathcal{H}$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = S_{\mathcal{H}}$, est la symétrie par rapport au plan affine $\mathcal{H}$
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est une anti-rotation.
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ est un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$, et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 4 réflexions.)

Dimension 3

$\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^3) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$.

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha}$ est la rotation d'angle α autour de l'axe $\mathcal{D}$, ou bien
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ R_{\mathcal{D},\alpha}$, avec $\vec{\mathcal{D}} = \langle \vec{v} \rangle$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = T_{\vec{v}}$, c'est une translation,
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est un vissage d'axe $\mathcal{D}$ et d'angle α.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\mathcal{D} \perp \mathcal{H}$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = S_{\mathcal{H}}$, est la symétrie par rapport au plan affine $\mathcal{H}$
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est une anti-rotation.
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ est un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$, et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 4 réflexions.)

Dimension 3

$\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^3) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$.

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha}$ est la rotation d'angle α autour de l'axe $\mathcal{D}$, ou bien
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ R_{\mathcal{D},\alpha}$, avec $\vec{\mathcal{D}} = \langle \vec{v} \rangle$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = T_{\vec{v}}$, c'est une translation,
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est un vissage d'axe $\mathcal{D}$ et d'angle α.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\mathcal{D} \perp \mathcal{H}$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = S_{\mathcal{H}}$, est la symétrie par rapport au plan affine $\mathcal{H}$
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est une anti-rotation.
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ est un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$, et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 4 réflexions.)

Dimension 3

$\mathrm{Iso}(\mathbb{R}^3) = \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3) \sqcup \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$.

- $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha}$ est la rotation d'angle α autour de l'axe $\mathcal{D}$, ou bien
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ R_{\mathcal{D},\alpha}$, avec $\vec{\mathcal{D}} = \langle \vec{v} \rangle$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = T_{\vec{v}}$, c'est une translation,
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est un vissage d'axe $\mathcal{D}$ et d'angle α.
- $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathbb{R}^3)$ ssi
  - $\phi = R_{\mathcal{D},\alpha} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\mathcal{D} \perp \mathcal{H}$
    - si $\alpha = 0$, c.-à-d. $\phi = S_{\mathcal{H}}$, est la symétrie par rapport au plan affine $\mathcal{H}$
    - si $\alpha \neq 0$, on dit que ϕ est une anti-rotation.
  - $\phi = T_{\vec{v}} \circ S_{\mathcal{H}}$ avec $\vec{v} \neq 0$ est un vecteur fixe par la symétrie $\vec{\phi}$, et dans ce cas on dit que ϕ est une symétrie glissée.

(ϕ est la composée d'au plus 4 réflexions.)

Décomposition des isométries en réflexions

Rappel : Une réflexion est une isométrie indirecte.

Proposition

Soient $\mathcal{E}$ un espace affine de dimension n, et $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathcal{E})$.
Alors ϕ est le produit de $k(\leq n+1)$ réflexions :

$$\phi = \rho_1 \circ \cdots \circ \rho_k.$$

Si k est pair $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathcal{E})$, et si k est impair $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathcal{E})$.

Décomposition des isométries en réflexions

Rappel : Une réflexion est une isométrie indirecte.

Proposition

Soient $\mathcal{E}$ un espace affine de dimension n, et $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathcal{E})$.
Alors ϕ est le produit de $k(\leq n+1)$ réflexions :

$$\phi = \rho_1 \circ \cdots \circ \rho_k.$$

Si k est pair $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathcal{E})$, et si k est impair $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathcal{E})$.

Décomposition des isométries en réflexions

Rappel : Une réflexion est une isométrie indirecte.

Proposition

Soient $\mathcal{E}$ un espace affine de dimension n, et $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathcal{E})$.
Alors ϕ est le produit de $k(\leq n+1)$ réflexions :

$$\phi = \rho_1 \circ \cdots \circ \rho_k.$$

Si k est pair $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathcal{E})$, et si k est impair $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathcal{E})$.

Décomposition des isométries en réflexions

Rappel : Une réflexion est une isométrie indirecte.

Proposition

Soient $\mathcal{E}$ un espace affine de dimension n, et $\phi \in \mathrm{Iso}(\mathcal{E})$.
Alors ϕ est le produit de $k(\leq n+1)$ réflexions :

$$\phi = \rho_1 \circ \cdots \circ \rho_k.$$

Si k est pair $\phi \in \mathrm{Iso}^+(\mathcal{E})$, et si k est impair $\phi \in \mathrm{Iso}^-(\mathcal{E})$.

Définition d'une similitude

Définition

- Une application linéaire $\overrightarrow{\phi} \in \mathcal{L}(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ est dite similitude vectorielle si elle multiplie les normes par une constante $k > 0$:
$$\left\| \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v}) \right\| = k \, \| \overrightarrow{v} \| , \qquad \forall \overrightarrow{v} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}.$$
- Une application affine $\phi \in \mathrm{Aff}(E)$ est dite similitude affine si elle multiplie les distances par une constante $k > 0$:
$$d(\phi(A), \phi(B)) = k \cdot d(A, B), \qquad \forall A, B \in \mathcal{E}.$$

Le nombre strictement positif k est dit rapport de la similitude.

Définition d'une similitude

Définition

- Une application linéaire $\overrightarrow{\phi} \in \mathcal{L}(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ est dite similitude vectorielle si elle multiplie les normes par une constante $k > 0$:
$$\left\| \overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v}) \right\| = k \, \| \overrightarrow{v} \| \,, \qquad \forall \overrightarrow{v} \in \overrightarrow{\mathcal{E}} \,.$$
- Une application affine $\phi \in \mathrm{Aff}(E)$ est dite similitude affine si elle multiplie les distances par une constante $k > 0$:
$$d(\phi(A), \phi(B)) = k \cdot d(A, B), \qquad \forall A, B \in \mathcal{E}.$$

Le nombre strictement positif k est dit rapport de la similitude.

Définition d'une similitude

Définition

- Une application linéaire $\overrightarrow{\phi} \in \mathcal{L}(\overrightarrow{\mathcal{E}})$ est dite similitude vectorielle si elle multiplie les normes par une constante $k > 0$:
$$\left\|\overrightarrow{\phi}(\overrightarrow{v})\right\| = k\,\|\overrightarrow{v}\|\,, \qquad \forall \overrightarrow{v} \in \overrightarrow{\mathcal{E}}.$$
- Une application affine $\phi \in \mathrm{Aff}(E)$ est dite similitude affine si elle multiplie les distances par une constante $k > 0$:
$$d(\phi(A), \phi(B)) = k \cdot d(A, B), \qquad \forall A, B \in \mathcal{E}.$$

Le nombre strictement positif k est dit rapport de la similitude.

Définition d'une similitude

Définition

- Une application linéaire $\vec{\phi} \in \mathcal{L}(\vec{\mathcal{E}})$ est dite similitude vectorielle si elle multiplie les normes par une constante $k > 0$:
$$\left\|\vec{\phi}(\vec{v})\right\| = k \|\vec{v}\|, \qquad \forall \vec{v} \in \vec{\mathcal{E}}.$$
- Une application affine $\phi \in \mathrm{Aff}(E)$ est dite similitude affine si elle multiplie les distances par une constante $k > 0$:
$$d(\phi(A), \phi(B)) = k \cdot d(A, B), \qquad \forall A, B \in \mathcal{E}.$$

Le nombre strictement positif k est dit rapport de la similitude.

Propriétés des similitudes

- Une application affine est une similitude ssi sa partie linéaire est une similitude vectorielle.
- Les isométries sont des similitudes ($k = 1$).
- Toute similitude vectorielle se décompose de façon unique en $\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{h}_k \circ \overrightarrow{\psi}$, où $\overrightarrow{h}_k$ est une homothétie de rapport $k > 0$ et $\overrightarrow{\psi}$ est une isométrie.
- Une similitude est dite directe (resp. indirecte) si son déterminant est positif (resp. négatif).
- Les similitudes sont des automorphismes (vectoriels, affines). L'inverse d'une similitude de rapport k est une similitude de rapport $1/k$.
- Les similitudes vectorielles (resp. affines, resp. directes) forment un groupe.

Propriétés des similitudes

- Une application affine est une similitude ssi sa partie linéaire est une similitude vectorielle.
- Les isométries sont des similitudes ($k = 1$).
- Toute similitude vectorielle se décompose de façon unique en $\vec{\phi} = \vec{h}_k \circ \vec{\psi}$, où $\vec{h}_k$ est une homothétie de rapport $k > 0$ et $\vec{\psi}$ est une isométrie.
- Une similitude est dite directe (resp. indirecte) si son déterminant est positif (resp. négatif).
- Les similitudes sont des automorphismes (vectoriels, affines). L'inverse d'une similitude de rapport k est une similitude de rapport $1/k$.
- Les similitudes vectorielles (resp. affines, resp. directes) forment un groupe.

Propriétés des similitudes

- Une application affine est une similitude ssi sa partie linéaire est une similitude vectorielle.
- Les isométries sont des similitudes ($k = 1$).
- Toute similitude vectorielle se décompose de façon unique en $\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{h}_k \circ \overrightarrow{\psi}$, où $\overrightarrow{h}_k$ est une homothétie de rapport $k > 0$ et $\overrightarrow{\psi}$ est une isométrie.
- Une similitude est dite directe (resp. indirecte) si son déterminant est positif (resp. négatif).
- Les similitudes sont des automorphismes (vectoriels, affines). L'inverse d'une similitude de rapport k est une similitude de rapport $1/k$.
- Les similitudes vectorielles (resp. affines, resp. directes) forment un groupe.

Propriétés des similitudes

- Une application affine est une similitude ssi sa partie linéaire est une similitude vectorielle.
- Les isométries sont des similitudes ($k = 1$).
- Toute similitude vectorielle se décompose de façon unique en $\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{h}_k \circ \overrightarrow{\psi}$, où $\overrightarrow{h}_k$ est une homothétie de rapport $k > 0$ et $\overrightarrow{\psi}$ est une isométrie.
- Une similitude est dite directe (resp. indirecte) si son déterminant est positif (resp. négatif).
- Les similitudes sont des automorphismes (vectoriels, affines). L'inverse d'une similitude de rapport k est une similitude de rapport $1/k$.
- Les similitudes vectorielles (resp. affines, resp. directes) forment un groupe.

Propriétés des similitudes

- Une application affine est une similitude ssi sa partie linéaire est une similitude vectorielle.
- Les isométries sont des similitudes ($k = 1$).
- Toute similitude vectorielle se décompose de façon unique en $\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{h}_k \circ \overrightarrow{\psi}$, où $\overrightarrow{h}_k$ est une homothétie de rapport $k > 0$ et $\overrightarrow{\psi}$ est une isométrie.
- Une similitude est dite directe (resp. indirecte) si son déterminant est positif (resp. négatif).
- Les similitudes sont des automorphismes (vectoriels, affines). L'inverse d'une similitude de rapport k est une similitude de rapport $1/k$.
- Les similitudes vectorielles (resp. affines, resp. directes) forment un groupe.

Propriétés des similitudes

- Une application affine est une similitude ssi sa partie linéaire est une similitude vectorielle.
- Les isométries sont des similitudes ($k = 1$).
- Toute similitude vectorielle se décompose de façon unique en $\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{h}_k \circ \overrightarrow{\psi}$, où $\overrightarrow{h}_k$ est une homothétie de rapport $k > 0$ et $\overrightarrow{\psi}$ est une isométrie.
- Une similitude est dite directe (resp. indirecte) si son déterminant est positif (resp. négatif).
- Les similitudes sont des automorphismes (vectoriels, affines). L'inverse d'une similitude de rapport k est une similitude de rapport $1/k$.
- Les similitudes vectorielles (resp. affines, resp. directes) forment un groupe.

Propriétés des similitudes

- Une application affine est une similitude ssi sa partie linéaire est une similitude vectorielle.
- Les isométries sont des similitudes ($k = 1$).
- Toute similitude vectorielle se décompose de façon unique en $\overrightarrow{\phi} = \overrightarrow{h}_k \circ \overrightarrow{\psi}$, où $\overrightarrow{h}_k$ est une homothétie de rapport $k > 0$ et $\overrightarrow{\psi}$ est une isométrie.
- Une similitude est dite directe (resp. indirecte) si son déterminant est positif (resp. négatif).
- Les similitudes sont des automorphismes (vectoriels, affines). L'inverse d'une similitude de rapport k est une similitude de rapport $1/k$.
- Les similitudes vectorielles (resp. affines, resp. directes) forment un groupe.

Propriétés des similitudes (bis)

- Toute similitude affine, qui n'est pas une isométrie, possède un unique point fixe, dit le centre de la similitude.
- Les similitudes préservent les angles.
- En particulier :
  - Les similitudes préservent les sous-espaces parallèles.
  - Les similitudes préservent les sous-espaces orthogonaux (perpendiculaires).
- L'image d'une sphère par une similitude est une sphère.

Propriétés des similitudes (bis)

- Toute similitude affine, qui n'est pas une isométrie, possède un unique point fixe, dit le centre de la similitude.
- Les similitudes préservent les angles.
- En particulier :
  - Les similitudes préservent les sous-espaces parallèles.
  - Les similitudes préservent les sous-espaces orthogonaux (perpendiculaires).
- L'image d'une sphère par une similitude est une sphère.

Propriétés des similitudes (bis)

- Toute similitude affine, qui n'est pas une isométrie, possède un unique point fixe, dit le centre de la similitude.
- Les similitudes préservent les angles.
- En particulier :
  - Les similitudes préservent les sous-espaces parallèles.
  - Les similitudes préservent les sous-espaces orthogonaux (perpendiculaires).
- L'image d'une sphère par une similitude est une sphère.

Propriétés des similitudes (bis)

- Toute similitude affine, qui n'est pas une isométrie, possède un unique point fixe, dit le centre de la similitude.
- Les similitudes préservent les angles.
- En particulier :
  - Les similitudes préservent les sous-espaces parallèles.
  - Les similitudes préservent les sous-espaces orthogonaux (perpendiculaires).
- L'image d'une sphère par une similitude est une sphère.

Propriétés des similitudes (bis)

- Toute similitude affine, qui n'est pas une isométrie, possède un unique point fixe, dit le centre de la similitude.
- Les similitudes préservent les angles.
- En particulier :
  - Les similitudes préservent les sous-espaces parallèles.
  - Les similitudes préservent les sous-espaces orthogonaux (perpendiculaires).
- L'image d'une sphère par une similitude est une sphère.

Propriétés des similitudes (bis)

- Toute similitude affine, qui n'est pas une isométrie, possède un unique point fixe, dit le centre de la similitude.
- Les similitudes préservent les angles.
- En particulier :
  - Les similitudes préservent les sous-espaces parallèles.
  - Les similitudes préservent les sous-espaces orthogonaux (perpendiculaires).
- L'image d'une sphère par une similitude est une sphère.

Propriétés des similitudes (bis)

- Toute similitude affine, qui n'est pas une isométrie, possède un unique point fixe, dit le centre de la similitude.
- Les similitudes préservent les angles.
- En particulier :
  - Les similitudes préservent les sous-espaces parallèles.
  - Les similitudes préservent les sous-espaces orthogonaux (perpendiculaires).
- L'image d'une sphère par une similitude est une sphère.