

**Exercice 1.**

**Exercice 2.** *Proof.* On se rappelle que  $\overrightarrow{GP_i} = P_i - G$ , alors l'équation

$$\sum_i \lambda_i \overrightarrow{GP_i} = \vec{0}. \quad (1)$$

est équivalent à

$$\begin{aligned} \vec{0} &= \sum_i \lambda_i \overrightarrow{GP_i} = \sum_i \lambda_i (P_i - G) = \sum_i \lambda_i P_i - \sum_i \lambda_i G \\ &= \sum_i \lambda_i P_i - G \sum_i \lambda_i = \sum_i \lambda_i P_i - G, \end{aligned}$$

comme  $\sum_i \lambda_i = 1$ , ce qui veut dire que  $G$  est le barycentre de  $(P_i)_{i=1}^n$  avec de poids  $\Lambda = (\lambda_1, \dots, \lambda_n)$ .

Donc le barycentre  $G$  est le seul point qui vérifie  $\sum_i \lambda_i \overrightarrow{GP_i} = \vec{0}$ .

Il est clair que la translation préserve le barycentre (vérifiez-le vous-même!), donc il suffit de vérifier la proposition pour les isométries qui préservent l'origine. On sait qu'ils sont des applications linéaires. On a donc

$$\sum_i \lambda_i \overrightarrow{GP_i} = 0 \quad \text{implique} \quad \phi \left( \sum_i \lambda_i \overrightarrow{GP_i} \right) = \sum_i \lambda_i \overrightarrow{\phi(G) \phi(P_i)} = 0.$$

D'après la question (1), cela nous dit que  $\phi(G)$  est le barycentre des points  $\phi(P_i)_{i=1}^n$  avec de poids  $(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$ . □

**Exercice 3.** *Proof.* 1. Par l'exercice 2, on sait déjà que la translation préserve les barycentres, il suffit de vérifier cette propriété pour les transformations linéaires. Soit  $\phi_0$  une transformation linéaire, soit  $G$  le barycentre de  $(P_1, \dots, P_n)$  avec de poids  $(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$ . Par définition, on a

$$G = \sum_{i=1}^n \lambda_i P_i.$$

Puisque  $\phi_0$  est linéaire, on a

$$\phi_0(G) = \sum_{i=1}^n \lambda_i \phi_0(P_i),$$

ce qui veut dire que  $\phi_0(G)$  est le barycentre de  $(\phi_0(P_1), \dots, \phi_0(P_n))$  avec de poids  $(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$ . Donc  $\phi_0$  préserve le barycentre.

2. Soit  $\vec{v} = \varphi(0)$ , soit  $T_{-\vec{v}}$  la translation sur  $\mathbb{R}^2$  par le vecteur  $-\vec{v}$ . On pose  $\varphi_0 = T_{-\vec{v}} \circ \varphi$ , alors  $\varphi_0(0) = 0$ . De plus, puisque la translation  $T_{-\vec{v}}$  et  $\varphi$  préservent les barycentres, leur composé  $\varphi_0$  les préserve aussi. On va montrer que  $\varphi_0$  est une application linéaire, ce qui terminera la démonstration car  $\varphi = T_{\vec{v}} \circ \varphi_0$  sera une application affine par définition.

On va donc montrer que  $\varphi_0$  satisfait les deux propriétés:

$$\varphi_0(a\vec{u}) = a\varphi_0(\vec{u}), \quad \forall a \in \mathbb{R}, \vec{u} \in \mathbb{R}^2; \quad (2)$$

$$\varphi_0(\vec{u} + \vec{w}) = \varphi_0(\vec{u}) + \varphi_0(\vec{w}), \quad \forall \vec{u}, \vec{w} \in \mathbb{R}^2. \quad (3)$$

L'idée pour la démonstration est de les lier avec les barycentres. Pour l'équation 2, on va discuter 3 cas:

Pour  $0 \leq a \leq 1$ , on peut écrire  $a\vec{u}$  comme un barycentre de 0 et  $\vec{u}$ :

$$a\vec{u} = (1-a)\vec{0} + a\vec{u},$$

car  $1-a$  et  $a$  sont dans l'intervalle  $[0, 1]$ . Parce que  $\varphi_0$  préserve le barycentre, on a

$$\varphi_0(a\vec{u}) = (1-a)\varphi_0(\vec{0}) + a\varphi_0(\vec{u}) = a\varphi_0(\vec{u}).$$

Pour  $a > 1$ , on peut écrire  $\vec{u}$  comme un barycentre de 0 et  $a\vec{u}$ :

$$\vec{u} = \left(1 - \frac{1}{a}\right)\vec{0} + \frac{1}{a}(a\vec{u}),$$

car  $\frac{1}{a}$  et  $1 - \frac{1}{a}$  sont dans l'intervalle  $[0, 1]$ . Parce que  $\varphi_0$  préserve le barycentre, on a

$$\varphi_0(\vec{u}) = \left(1 - \frac{1}{a}\right)\varphi_0(\vec{0}) + \frac{1}{a}\varphi_0(a\vec{u}) = \frac{1}{a}\varphi_0(a\vec{u}),$$

ce qui nous donne  $\varphi_0(a\vec{u}) = a\varphi_0(\vec{u})$ .

Pour  $a < 0$ , le point 0 se situe entre  $\vec{u}$  et  $a\vec{u}$ , on va donc écrire  $\vec{0}$  comme un barycentre de  $\vec{u}$  et  $a\vec{u}$ : Soit  $\lambda \in \mathbb{R}$  tel que

$$\vec{0} = \lambda\vec{u} + (1-\lambda)(a\vec{u}) = [\lambda + (1-\lambda)a]\vec{u}. \quad (4)$$

On a donc l'équation

$$\lambda + (1-\lambda)a = 0, \quad (5)$$

ce qui nous donne

$$\lambda = \frac{a}{a-1} = \frac{1}{1-a^{-1}}.$$

Puisque  $a < 0$ , on a  $0 < \lambda = \frac{1}{1-a^{-1}} < 1$ . Donc l'équation 6 exprime bien  $\vec{0}$  comme un barycentre de  $\vec{u}$  et  $a\vec{u}$ . Appliquant  $\varphi_0$  à l'équation 6, on trouve

$$\varphi_0(\vec{0}) = \lambda\varphi_0(\vec{u}) + (1-\lambda)\varphi_0(a\vec{u}),$$

ce qui nous donne

$$\varphi_0(a\vec{u}) = \frac{\lambda}{\lambda-1}\varphi_0(\vec{u}) = a\varphi_0(\vec{u}),$$

si on utilise la relation 7. On termine ainsi la démonstration de l'équation 2. Pour l'équation 3, on écrit  $\vec{u} + \vec{w}$  comme le milieu de  $2\vec{u}$  et  $2\vec{w}$ :

$$\vec{u} + \vec{w} = \frac{1}{2}(2\vec{u}) + \frac{1}{2}(2\vec{w}).$$

Parce que  $\varphi_0$  préserve le barycenter, ceci nous donne

$$\varphi_0(\vec{u} + \vec{w}) = \frac{1}{2}\varphi_0(2\vec{u}) + \frac{1}{2}\varphi_0(2\vec{w}) = \vec{u} + \vec{w},$$

ici pour la deuxième égalité, on a utilisé l'équation 2, déjà montré.

□

**Exercice 4.**

**Exercice 5.**

**Exercice 6.** On cherche une matrice qui fixe les points qui appartiennent à la droite  $2x + 3y = 0$ . Par exemple, le vecteur  $(3, -2)$ . On cherche  $a, b, c, d$  tels que :

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \end{pmatrix}$$

De plus, on veut trouver une matrice qui envoie un vecteur perpendiculaire à  $(3, -2)$  sur son opposé. Par exemple  $(2, 3)$ . Donc, on a :

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ -3 \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\begin{aligned} 3a - 2b &= 3 \\ 3c - 2d &= -2 \\ 2a + 3b &= -2 \\ 2c + 3d &= -3 \end{aligned}$$

On trouve donc  $a = 5/13, b = c = -12/13$  et  $d = -5/13$ . La matrice recherchée est :

$$\begin{pmatrix} 5/13 & -12/13 \\ -12/13 & -5/13 \end{pmatrix}$$