

S3M02-Géométrie euclidienne - Série d'exercices 4  
Barycentres et applications affines

**Exercice 1.** Soient  $A_1, \dots, A_n$   $n$  points de l'espace affine  $\mathbb{R}^p$ . On note  $G$  le barycentre des points  $(A_i, \alpha_i)$ , avec  $\alpha_1 + \dots + \alpha_n \neq 0$ . Pour tout point  $M$  de  $\mathbb{R}^p$ , on note  $f(M) := \sum_{i=1}^n \alpha_i \|\overrightarrow{MA_i}\|^2$ .

1. Montrer que,  $\forall M \in \mathbb{R}^p$ ,  $f(M) = f(G) + (\sum_{i=1}^n \alpha_i) \|\overrightarrow{MG}\|^2$ .
2. En déduire que si  $G$  est l'isobarycentre des points  $A_i$ , alors l'application  $M \mapsto \sum_{i=1}^n \|\overrightarrow{MA_i}\|^2$  admet un minimum en  $G$ .

**Exercice 2.** Soient  $A, B, C$  trois points de l'espace affine  $\mathbb{R}^3$ . On note  $I, J, K$  les milieux respectifs de  $BC, CA$  et  $AB$ . Montrer que pour tout point  $M$  de  $\mathbb{R}^3$ ,

$$\overrightarrow{MA} \wedge \overrightarrow{IA} + \overrightarrow{MB} \wedge \overrightarrow{JB} + \overrightarrow{MC} \wedge \overrightarrow{KC} = \vec{0}.$$

**Exercice 3.** Dans le plan affine  $\mathbb{R}^2$ , soit  $ABC$  un triangle équilatéral.

1. Montrer que l'isobarycentre  $G$  des points  $A, B$  et  $C$  est le point d'intersection des hauteurs.
2. Soit  $M$  un point à l'intérieur du triangle. Montrer que la somme des distances de  $M$  aux trois côtés du triangle est égale à la somme des distances de  $G$  aux trois côtés du triangle.

**Exercice 4.** Soient  $A$  et  $B$  deux points distincts de l'espace affine  $\mathbb{R}^3$ . Soit  $M$  un point quelconque de  $\mathbb{R}^3$ .

1. Montrer que pour tout point  $H$  de la droite  $(AB)$ , on a  $\overrightarrow{MH} \wedge \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{MA} \wedge \overrightarrow{AB}$ .
2. En déduire que la distance du point  $M$  à la droite  $(AB)$  est égale à  $\left\| \frac{\overrightarrow{MA} \wedge \overrightarrow{AB}}{\|\overrightarrow{AB}\|} \right\|$ .
3. Soit  $D$  la droite affine de  $\mathbb{R}^2$  d'équation  $ax + by + c = 0$ . En utilisant le résultat précédent, exprimer la distance d'un point  $M = (x_0, y_0)$  à la droite  $D$ .

**Exercice 5.** Soient  $A, B, C$  trois points non alignés du plan affine  $\mathbb{R}^2$ . Montrer que l'ensemble

$$\{M \in \mathbb{R}^2 : d(M, AB) = d(M, AC)\}$$

est l'union des bissectrices intérieure et extérieure de l'angle en  $A$  du triangle  $ABC$ . En déduire que les trois bissectrices intérieures sont concourantes, et que la bissectrice intérieure d'un angle et les bissectrices extérieures des deux autres angles sont concourantes.

**Exercice 6.** Soient  $D$  et  $D'$  deux droites non concourantes de l'espace affine  $\mathbb{R}^3$ .

1. Si  $D$  et  $D'$  sont parallèles, montrer qu'il existe une infinité de couples  $(A, A') \in D \times D'$  tels que,

$$\forall (M, M') \in D \times D', \|\overrightarrow{AA'}\| \leq \|\overrightarrow{MM'}\|.$$

2. Si  $D$  et  $D'$  ne sont pas parallèles, montrer qu'il existe un unique couple de points  $(A, A') \in D \times D'$  tel que le vecteur  $\overrightarrow{AA'}$  soit orthogonal à la direction de  $D$  et à celle de  $D'$ . Vérifier que  $(A, A')$  est l'unique couple qui rend minimal la distance d'un point de  $D$  à un point de  $D'$ .

**Exercice 7.** Soit  $\vec{u}$  un vecteur unitaire et  $D$  une droite affine de  $\mathbb{R}^2$ . On note  $t_{\vec{u}}$  la translation de vecteur  $\vec{u}$  et  $s_D$  la symétrie orthogonale par rapport à  $D$ . Déterminer une condition nécessaire et suffisante pour que  $t_{\vec{u}} \circ s_D = s_D \circ t_{\vec{u}}$ .

**Exercice 8.** Pour tout couple  $(M, N)$  de points distincts du plan affine  $\mathbb{R}^2$ , on note  $s_{MN}$  la symétrie orthogonale par rapport à la droite  $(MN)$ . Soit  $ABCD$  un rectangle du plan affine. Montrer que la transformation  $s_{AB} \circ s_{BC} \circ s_{CD} \circ s_{DA}$  est une translation, dont on déterminera le vecteur associé.

**Exercice 9.** Montrer que la composition de deux rotations (affines) de  $\mathbb{R}^2$  est une rotation ou une translation.

**Exercice 10.** On considère l'application  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 ; (x, y) \mapsto (x' = 1 - x, y' = 2 + 3y)$ .

1. Montrer que  $f$  est affine. Déterminer le ou les points fixes éventuels de  $f$ . Construire géométriquement l'image par  $f$  d'un point  $M$  quelconque du plan.
2. Soit  $ABC$  un triangle du plan. Que peut-on dire de l'image du triangle  $ABC$  par  $f$ ? Que peut-on dire de l'image par  $f$  de la médiane issue de  $A$ ?
3. Quelle est l'image du cercle de centre  $(1/2, -1)$  et de rayon 1 par  $f$ ?

**Exercice 11.** *Isométries du plan affine.*

Reconnaître les applications de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^2$  définies par

1.  $x' = 1/\sqrt{2}(x - y + 1 + \sqrt{2}) ; y' = 1/\sqrt{2}(x + y - 3 + 2\sqrt{2})$ .  
Identifier l'application linéaire associée et chercher le point fixe.
2.  $x' = 1/5(-3x + 4y + 6) ; y' = 1/5(4x + 3y + 22)$ .  
Identifier l'application linéaire associée et procéder à un changement de base orthonormée dans laquelle l'application linéaire associée est diagonale.

**Exercice 12.** *Isométries de l'espace affine.*

Reconnaître les applications de  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  définies par

1.  $x' = 1/3(-x + 2y + 2z - 4) ; y' = 1/3(2x - y + 2z + 2) ; z' = 1/3(2x + 2y - z + 2)$ .  
Identifier l'application linéaire associée et chercher l'ensemble des points fixes de  $f$ .  
Trouver un repère orthonormé dont le premier axe est invariant par  $f$ .  
Montrer que  $f$  est une rotation.
2.  $x' = 1/3(x - 2y + 2z - 6) ; y' = 1/3(-2x + y + 2z - 6) ; z' = 1/3(2x + 2y + z + 6)$ .  
Identifier l'application linéaire associée et chercher les points fixes.  
Trouver un repère orthonormé dont les deux premiers axes sont invariants par  $f$ .  
Montrer que  $f$  est une symétrie.
3.  $x' = -z + 1 ; y' = x ; z' = y - 2$ .  
Identifier l'application linéaire associée. Chercher le point fixe de  $f$  et déterminer les vecteurs antivariants par l'application linéaire associée (c'est-à-dire les vecteurs transformés en leur opposé).  
Trouver un repère orthonormé centré au point fixe, et dont le premier axe est de direction antivariante.  
Montrer que  $f$  est une symétrie-rotation.
4.  $x' = -z + 1 ; y' = -x ; z' = y - 2$ .  
Identifier l'application linéaire associée et vérifier que  $f$  n'admet pas de point fixe.  
Déterminer les vecteurs invariants par l'application linéaire associée, et trouver un repère orthonormé dont le premier axe est globalement invariant par  $f$ .  
Montrer que  $f$  est un vissage.
5.  $x' = 1/3(x - 2y + 2z + 6) ; y' = 1/3(-2x + y + 2z) ; z' = 1/3(2x + 2y + z)$ .  
Identifier l'application linéaire associée et vérifier qu'il n'y a pas de point fixe.  
Déterminer les vecteurs invariants par l'application linéaire associée, et trouver un repère orthonormé dont le premier axe est globalement invariant par  $f$ .  
Montrer que  $f$  est une symétrie-translation.