

La perspective de Brunellesci à Desargues

Référence :

Didier Bessot & Jean-Pierre Le Goff

Mais où est donc passée la troisième dimension

in Commission inter-IREM d'Épistémologie et d'Histoire des Mathématiques. Histoires de Problèmes, Histoire des Mathématiques. Paris, Ellipses, 1993

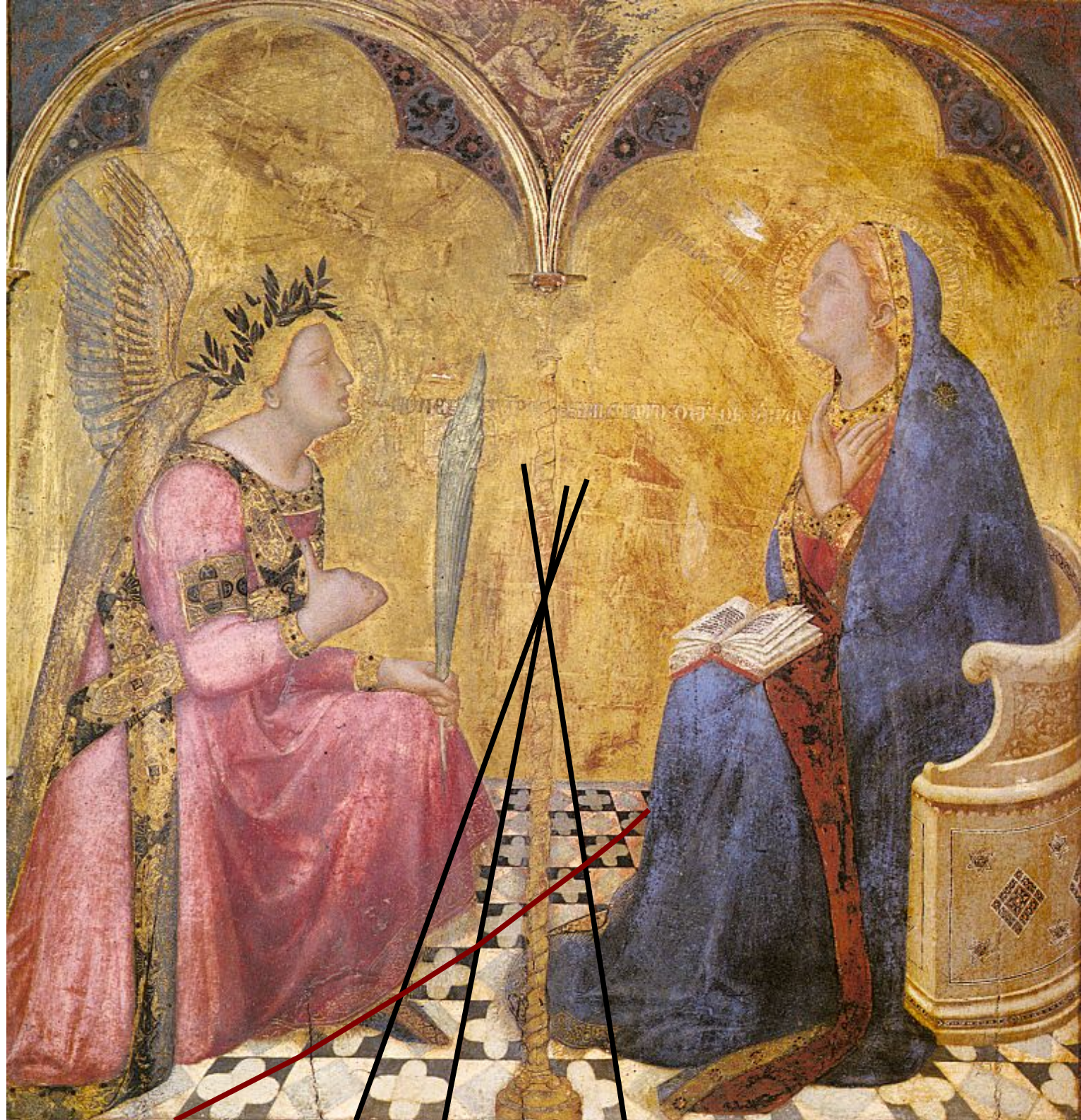
L'optique d'Euclide décrit des rayons visuels formant un faisceau de lignes concourant en un point (l'oeil).

L'image plane vient de la peinture, fresques sur des murs (et pas sur des parois de grottes comme à Lascaux), puis sur des tableaux de bois.

Au XIVe siècle, en Italie, en Europe du Nord, la peinture s'oriente vers plus de réalisme, suite à une demande laïque, et traite des scènes dans des paysages.

Comment donner l'illusion de la profondeur ?

Ambrogio Lorenzetti
(Sienne 1344)

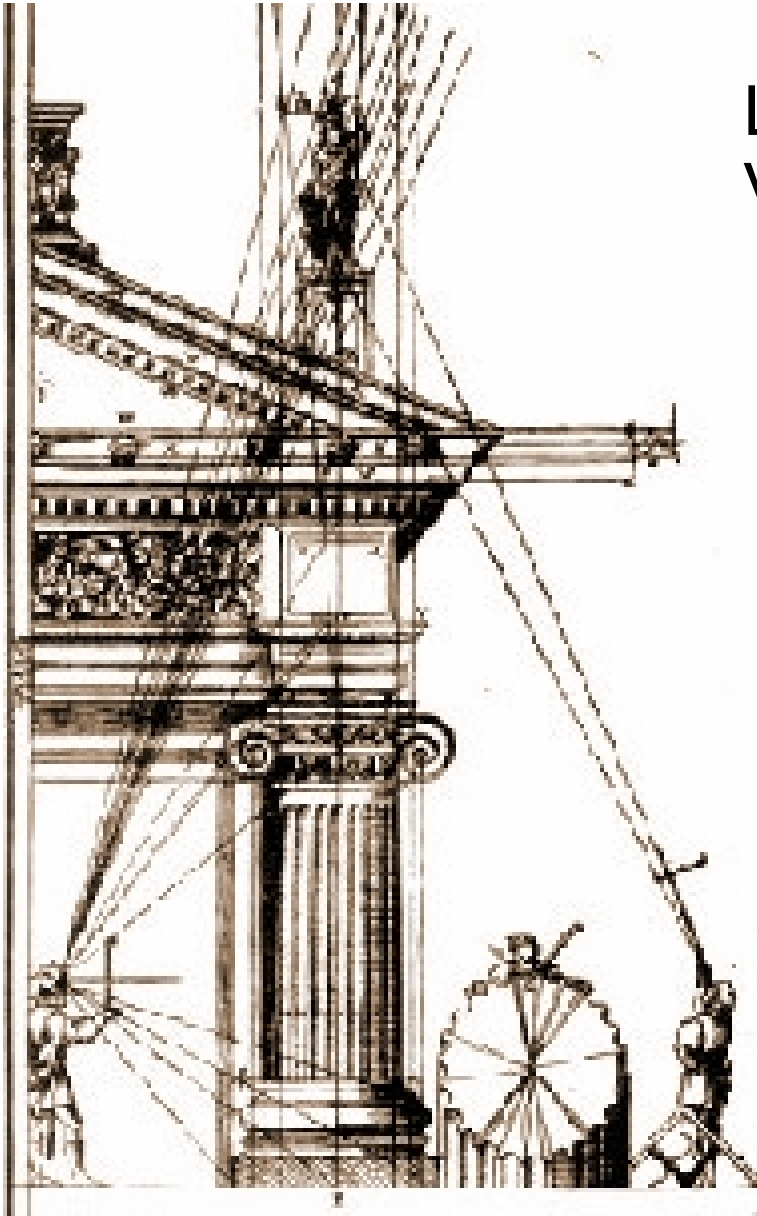


L'oeil du peintre et la fenêtre ouverte sur le monde

L'apparition du point de fuite laisse une trace de l'oeil de l'artiste sur le tableau même.

On dit souvent que c'est un changement fondamental du rôle du peintre qui est ici à l'oeuvre.

Les traités d'architecture de Vitruve sont de nouveau étudiés.

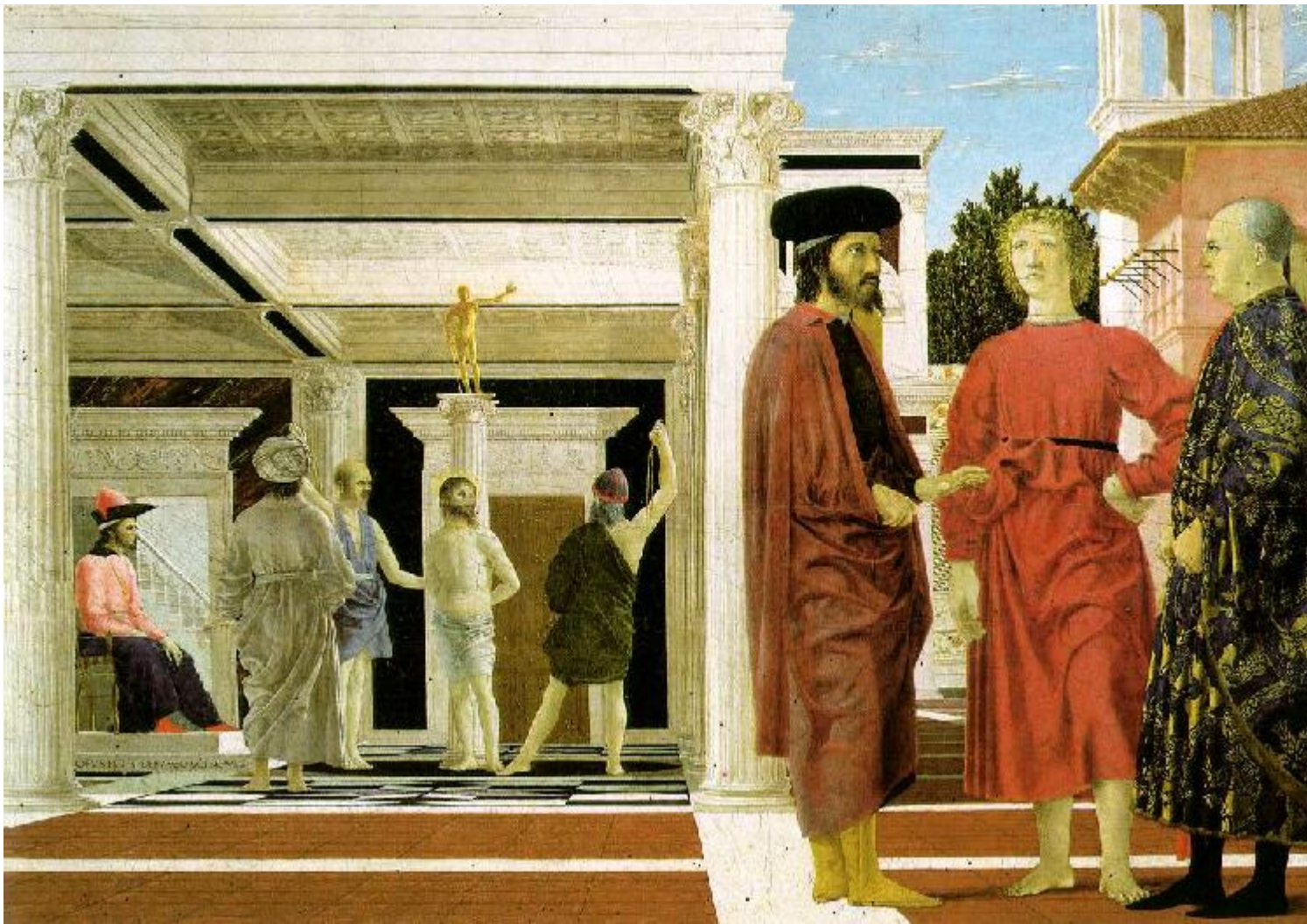


Brunelleschi

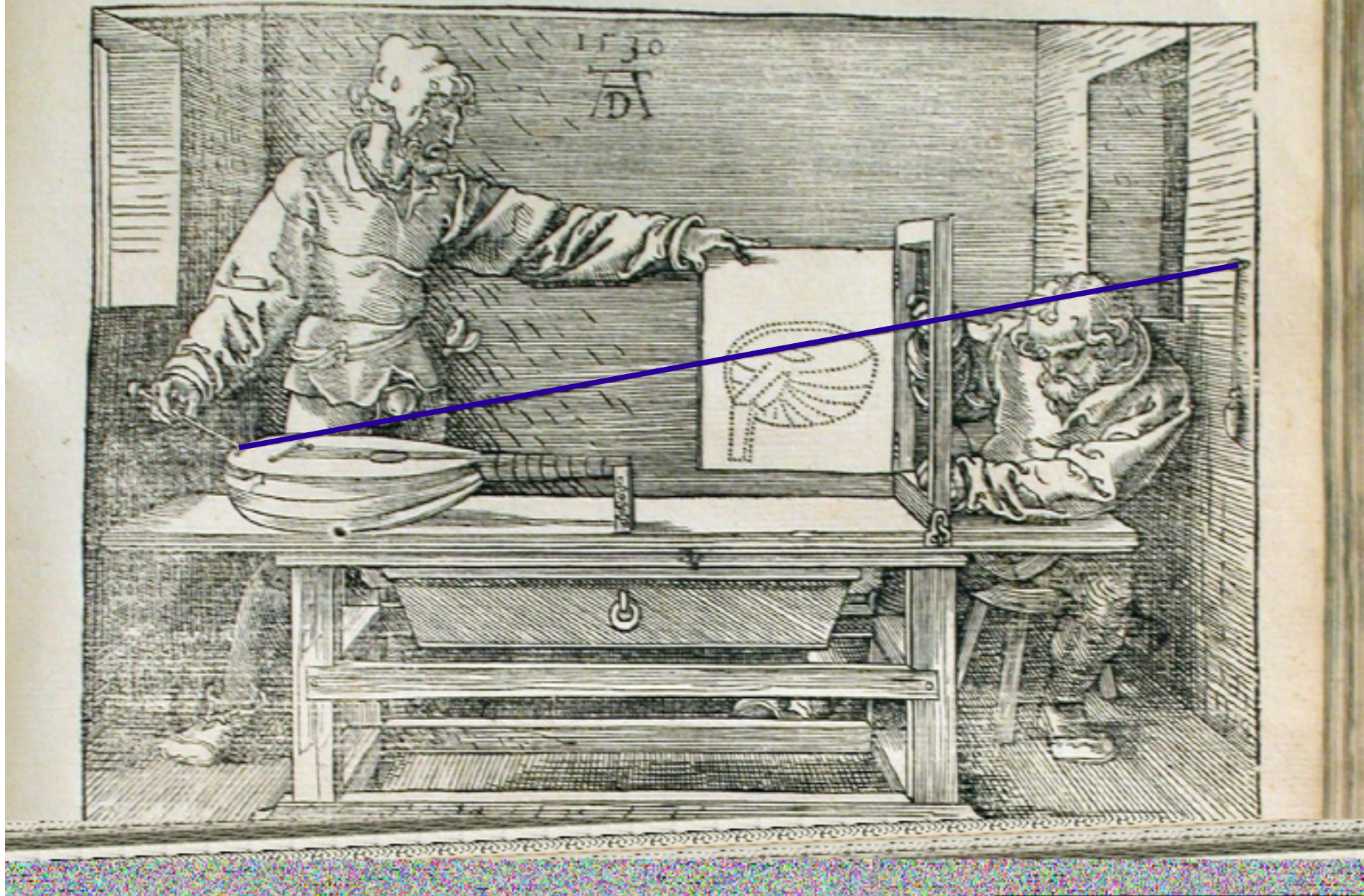
Brunelleschi démontre sa nouvelle méthode en donnant l'illusion de la réalité : il place l'observateur du tableau en face du point de fuite principal.

Méthode exposé par Alberti en 1435 dans De Pictura.

Piero della Francesca écrit le premier traité, en italien,
De Prospectiva pingendi (1470)



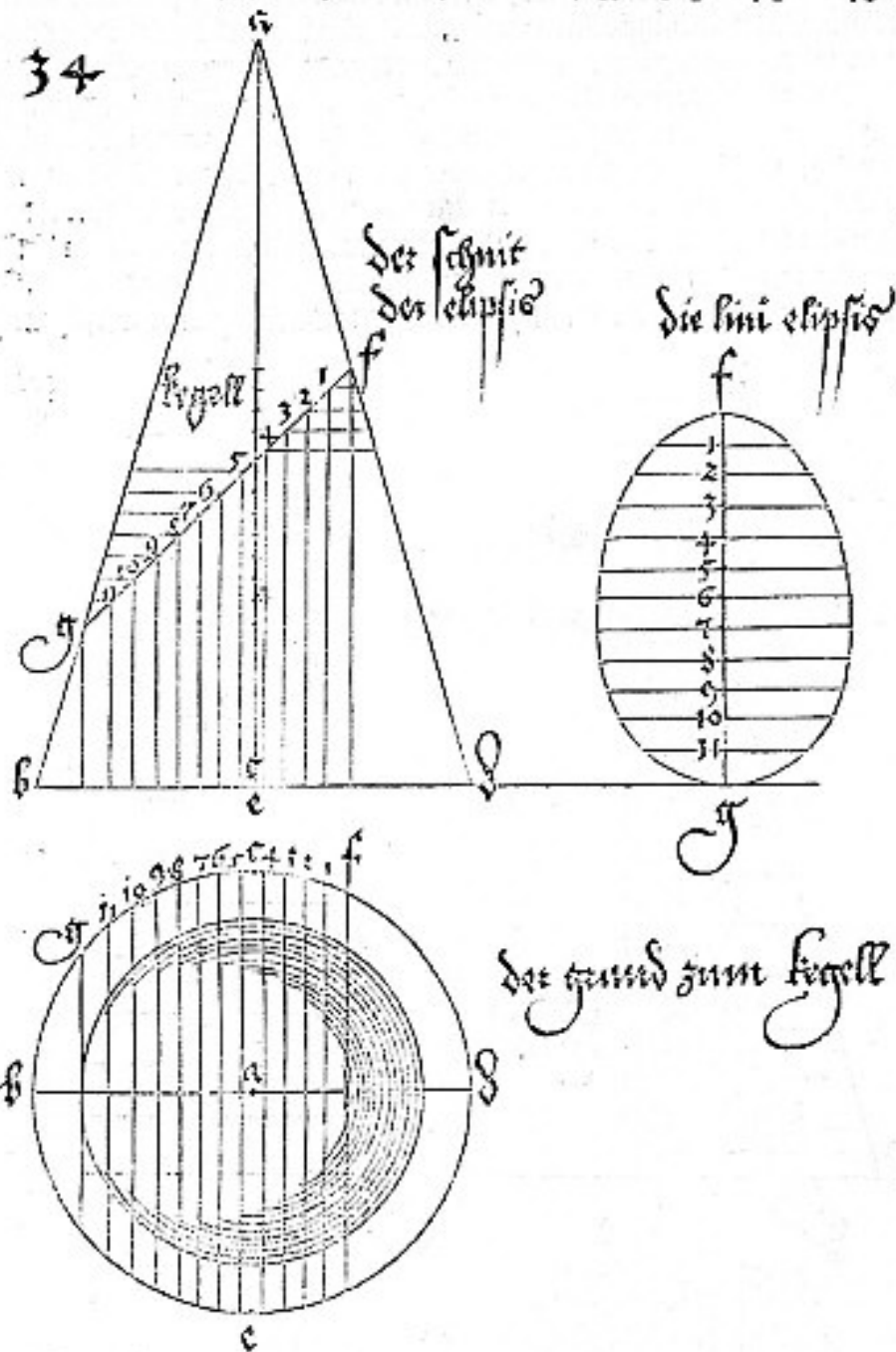
La flagellation (c. 1469)



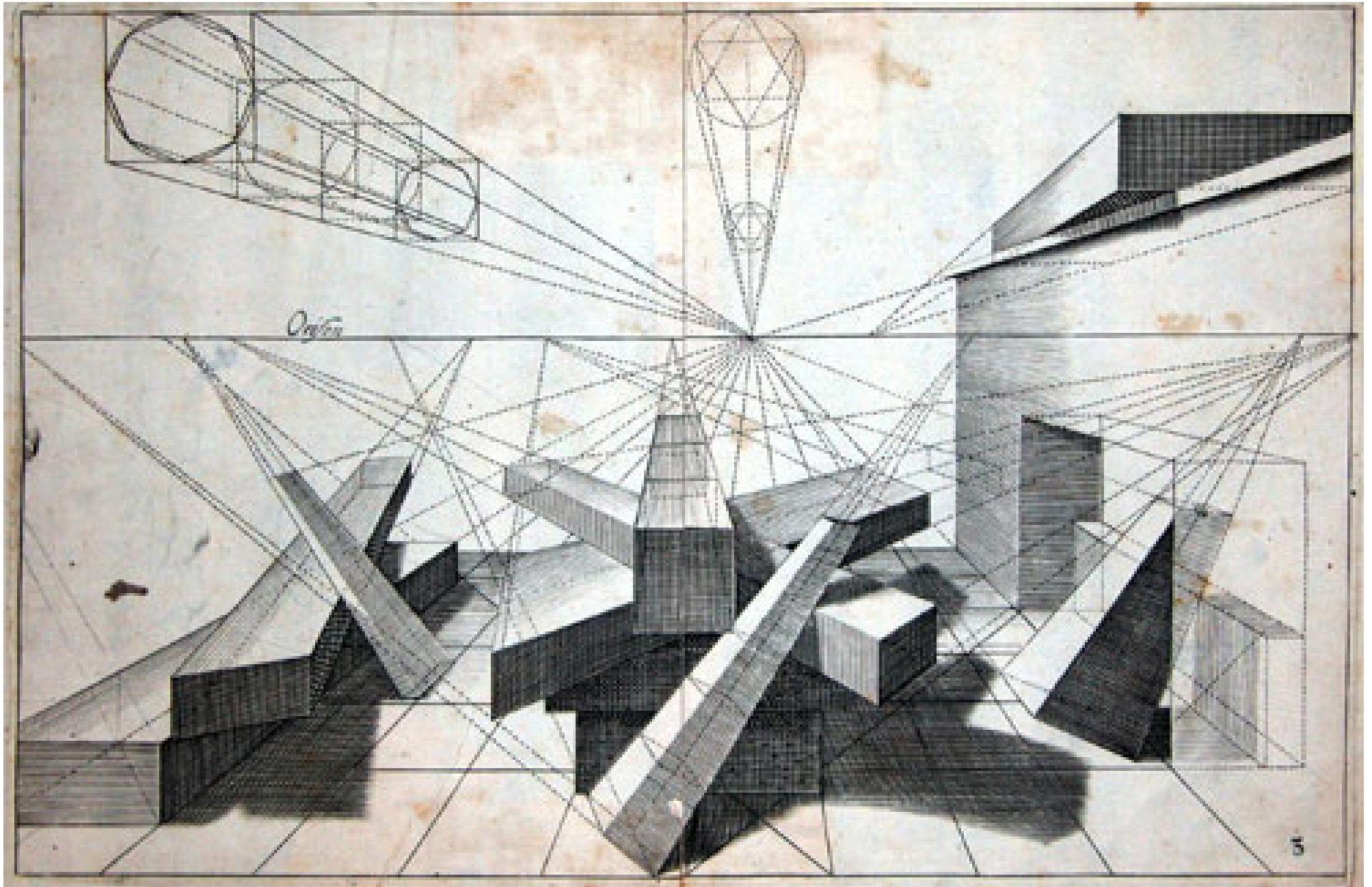
Albrecht Dürer, Unterweysung des Messung, 1525

seyten/Also thü ich im durch die ganzen hal/so dann diese punctten zu rings herum gemacht sind/ als
 dan zeich ich die eyer lini Ellipsis von punctt zu punctt/wie ich solchs hie bey hab aufgerissen.

34



Die Parabola ist gleicher weis zu machē/ als die Ellipsis/ Ich reiß erstlich den kegell. a. b. c. d. e. vñ
 vñ die aufrecht lini. a. vñ schneid das parabel/ von oben herab bis durch des kegels fuß/ al
 so das die schneid linie ein punctt am fuße des kegels formt. a. b. vñ dieser schnit sey oben f. vñ d



Jan Vredeman de Vries, in Opera mathematica de Samuel Marolois (c. 1620)



La leçon de musique (1662-65)
Jan Vermeer

La perspective comme théorie géométrique

Avec la fin du XVI^e siècle, la perspective devient interne à la géométrie.

Dans son Perspectivae Libri, Guidobaldo Burbon del Monte énonce que les droites parallèles se représentent par des droites parallèles ou concourantes. Ceci amène à la multiplicité des horizons.

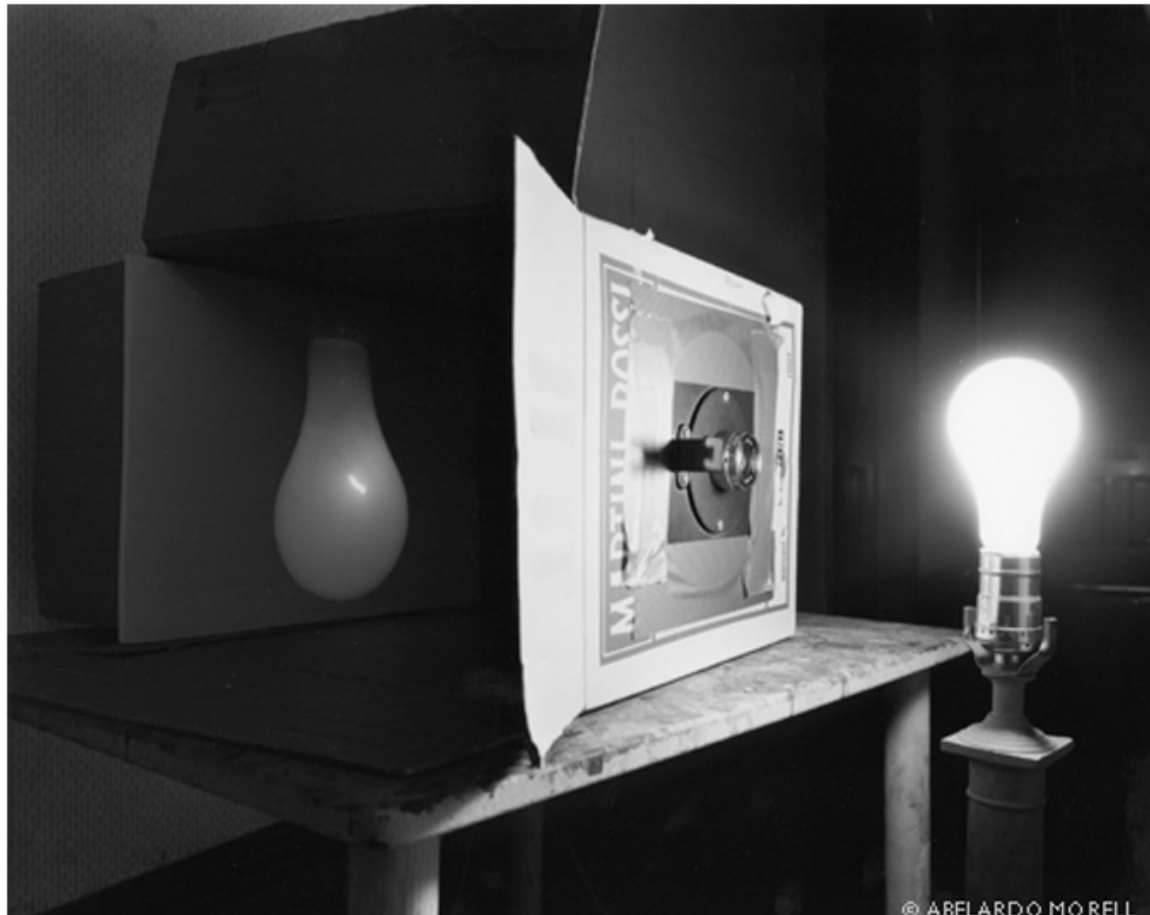
Il applique aussi ses théories aux décors de théâtres

Dans De Perspectivis, Simon Stevin énonce un problème qui nous intéresse : étant données deux images perspectives, donner leur position et celle de l'observateur pour que la perspective aie lieu.

La synthèse arguésienne

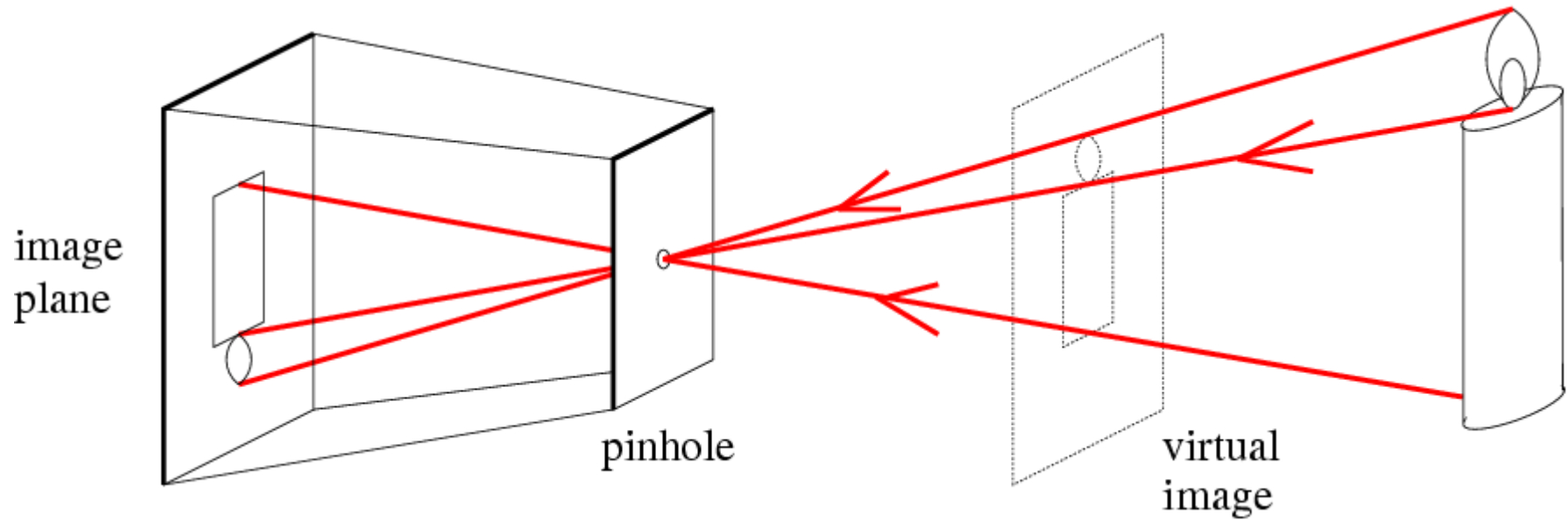
Girard Desargues, à partir de 1636, va intégrer la théorie des coniques dans une théorie perspective pour inventer la géométrie projective. Nous en verrons quelques aspects.

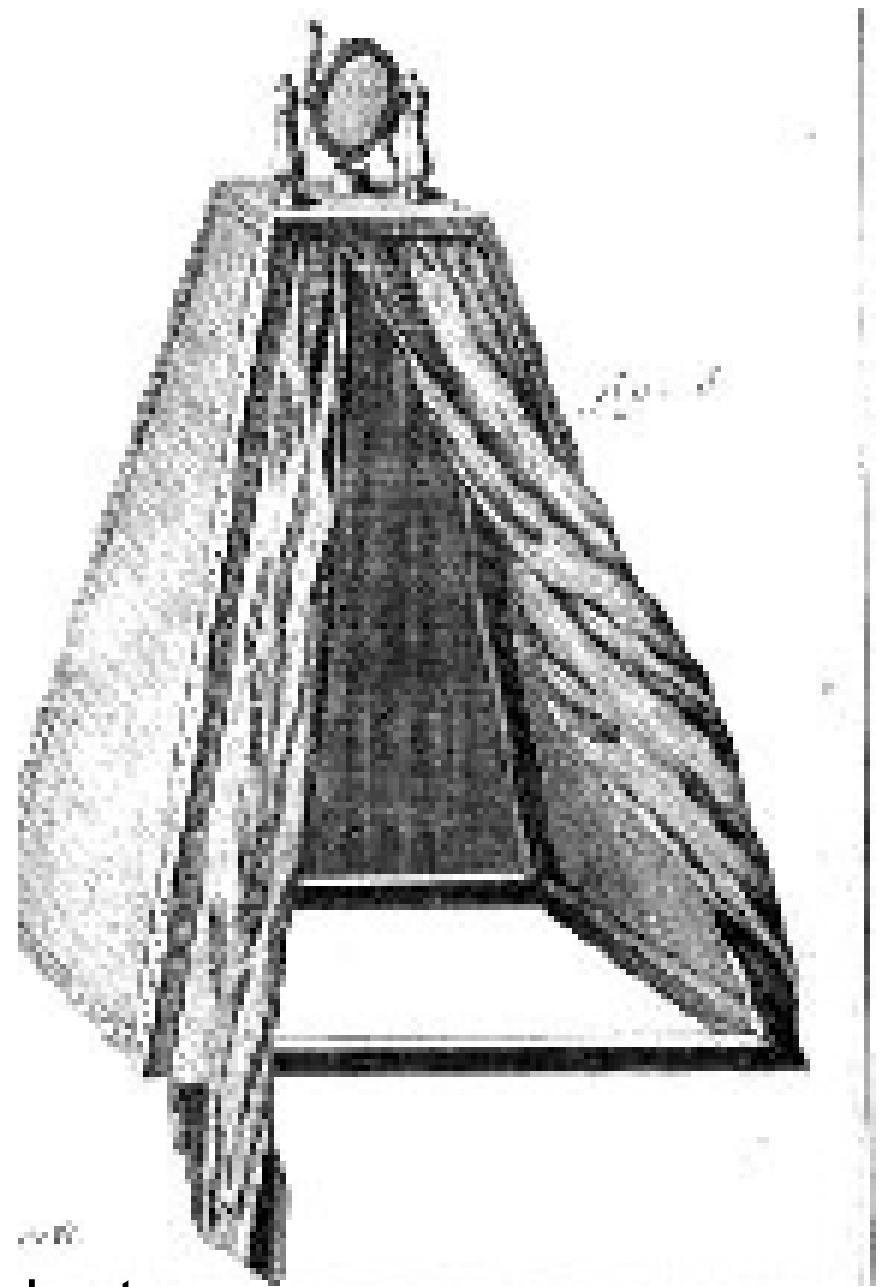
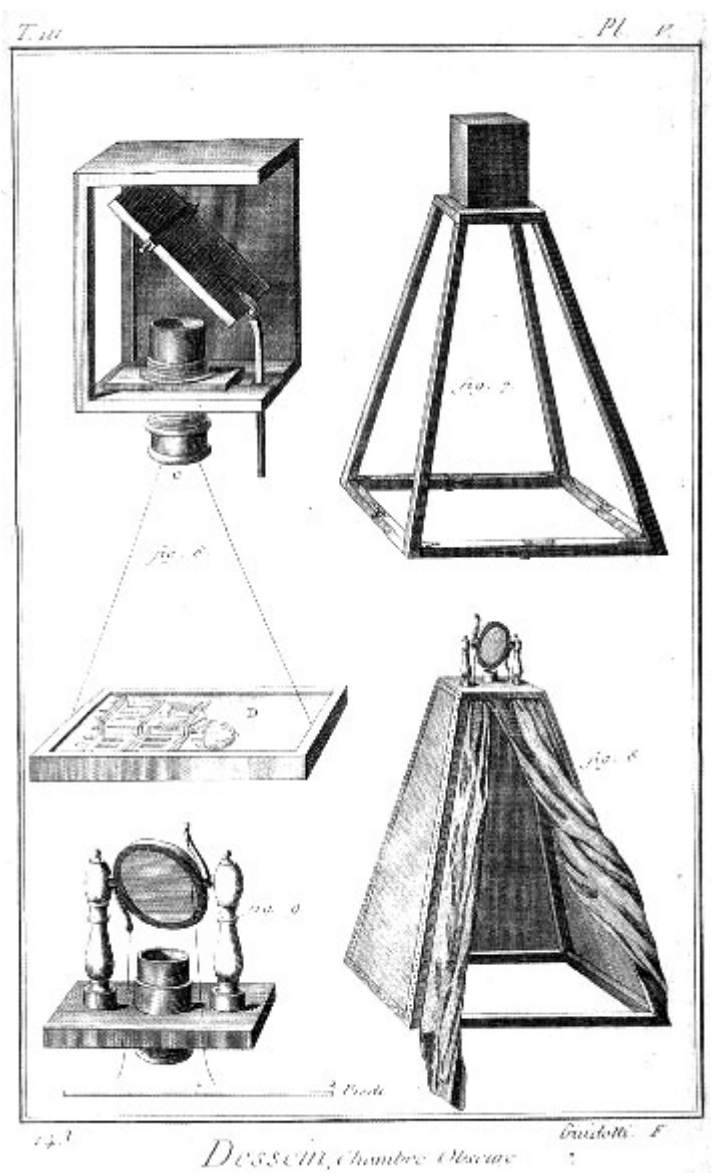
Caméras



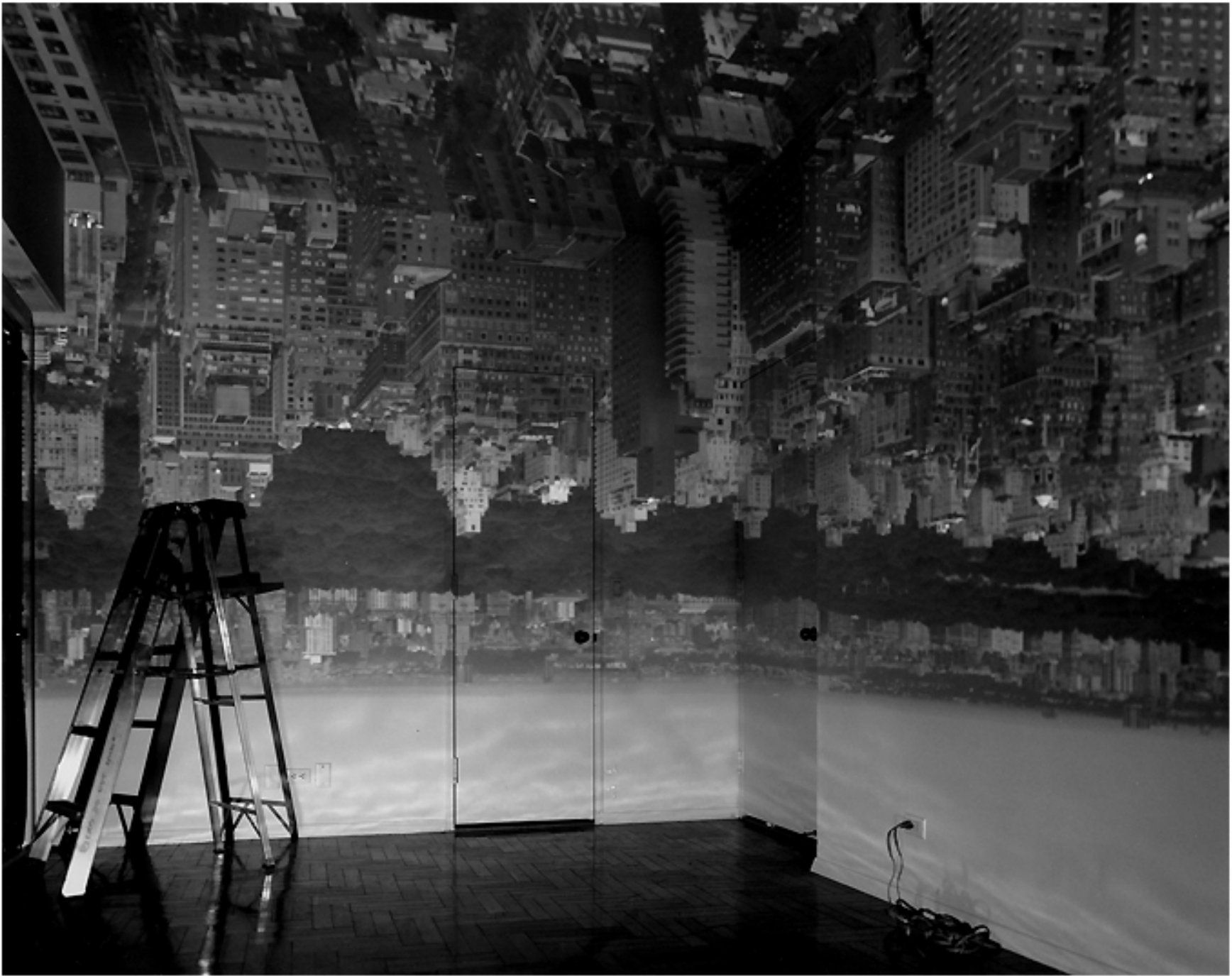
Camera obscura

Camera obscura





Une page de l'encyclopédie de d'Alembert



Abelardo Morell

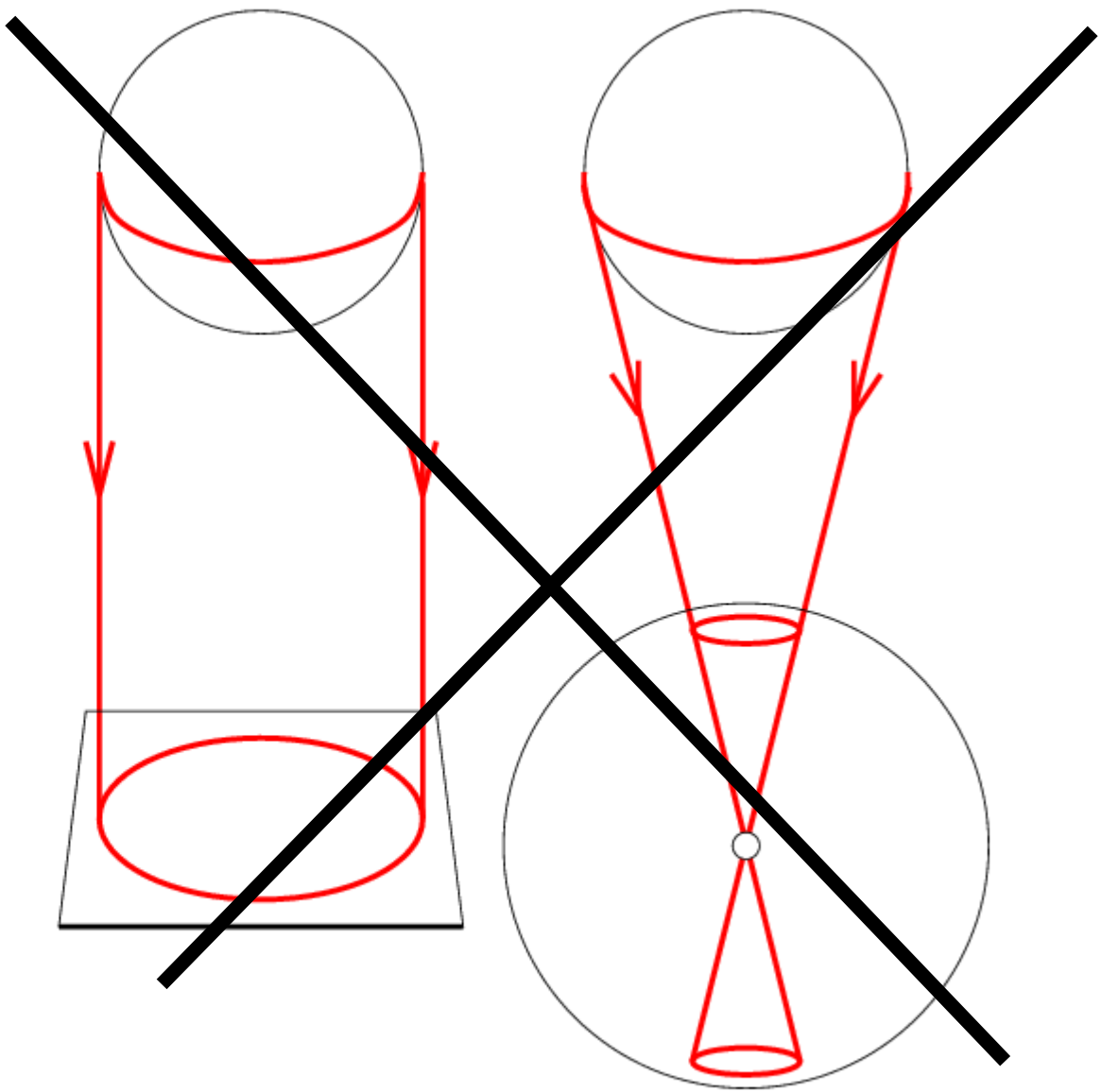
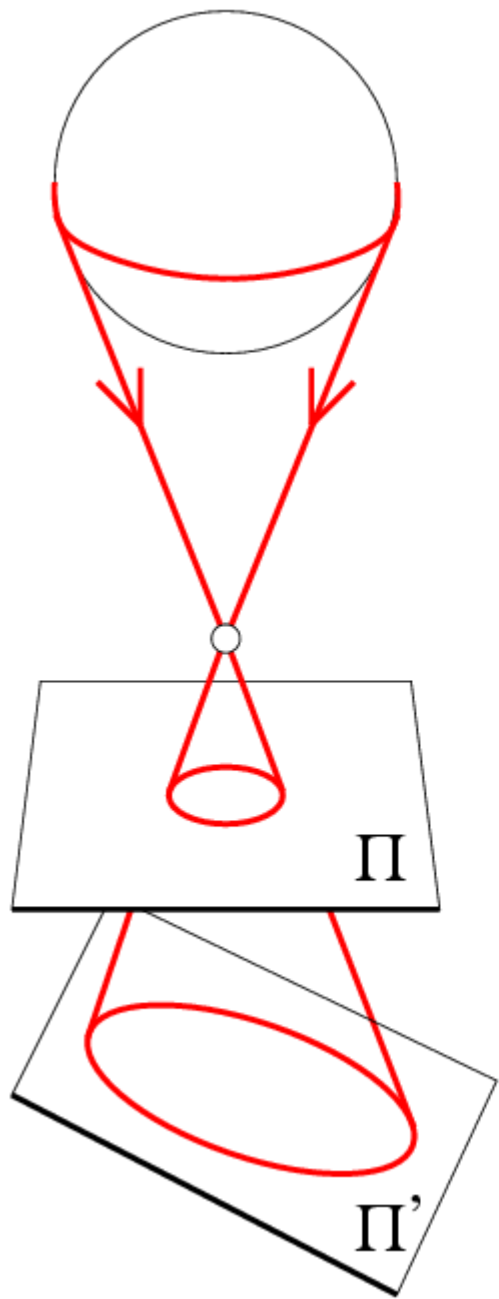
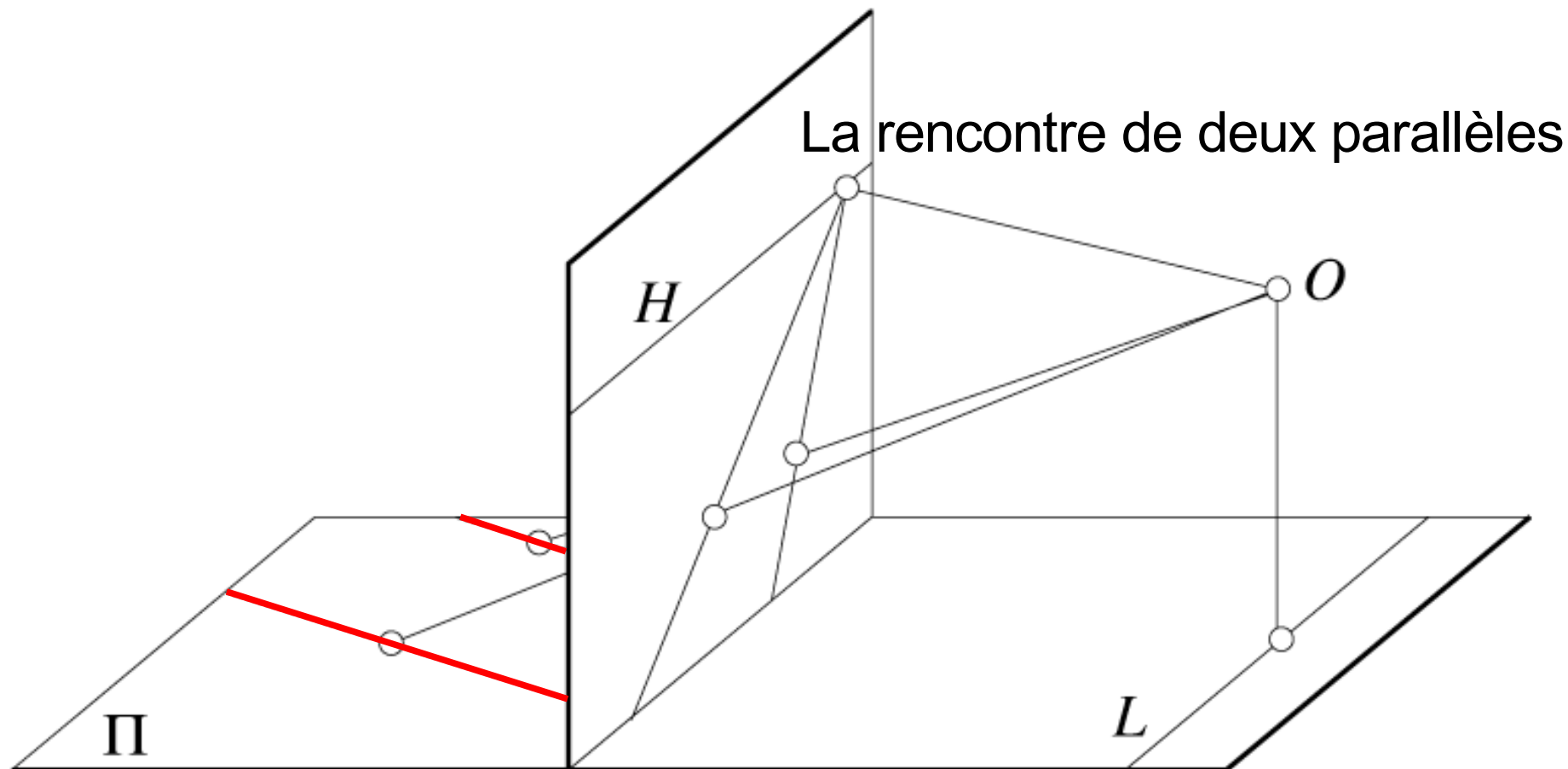
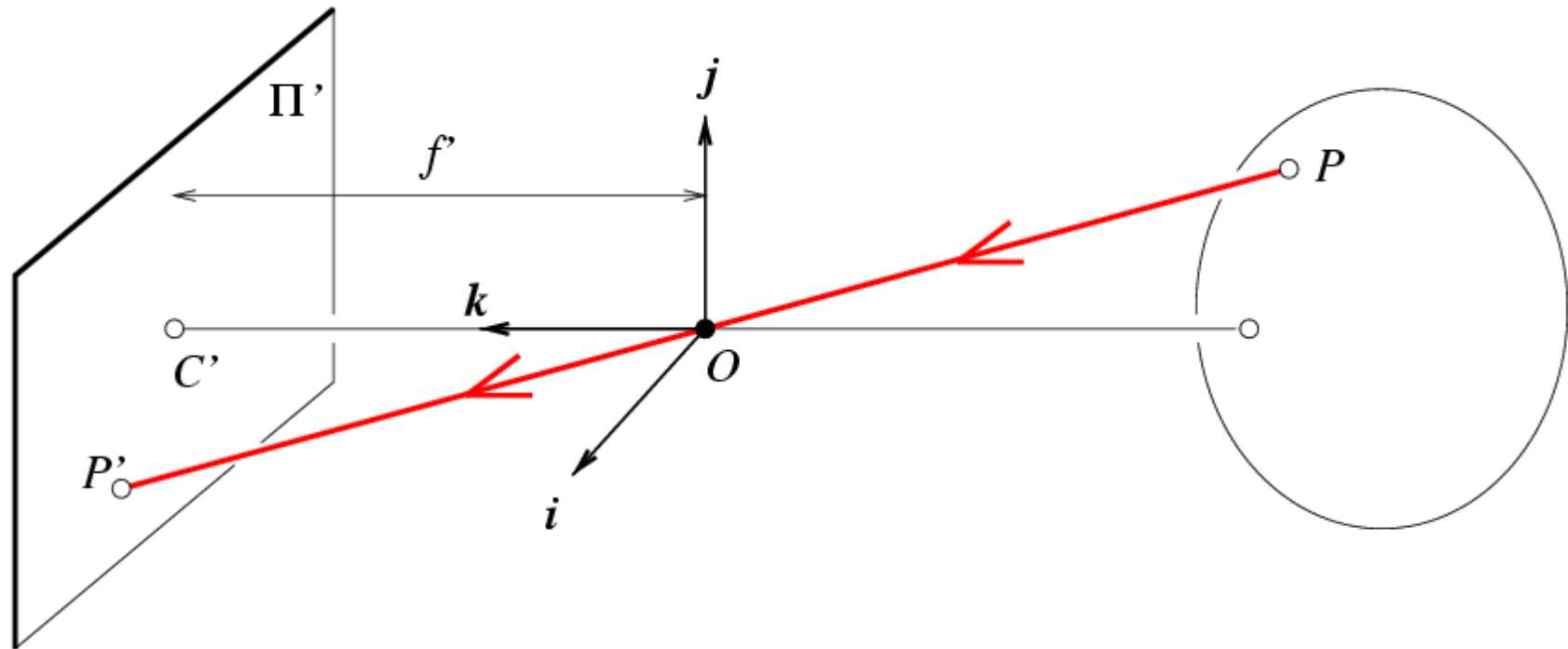


Image d'une scène plane



Modèle géométrique de caméra



Exprimer les coordonnées de l'image
en fonction des coordonnées (X, Y, Z) de l'objet P

$$(fX/Z+a, fY/Z+b)$$

Comment faire pour exprimer cette relation par une matrice ?

Coordonnées homogènes

$(fX/Z+a, fY/Z+b)$ devient
 $(fX+aZ : fY+bZ : Z)$

$$\begin{pmatrix} f & 0 & a \\ 0 & f & b \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

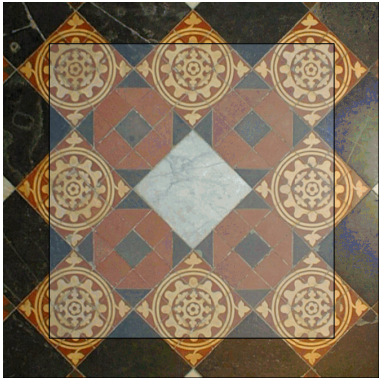
Matrice de calibrage

Intérêt des transformations données par des matrices sur les coordonnées homogènes

- Elles se composent : *si l'on effectue à la suite deux transformations données par une matrice, on obtient encore une transformation donnée par une matrice;*
- Tous les changements de repère en sont : *dans un changement de repère, les nouvelles coordonnées homogènes s'obtiennent des anciennes par une matrice.*

On les appelle homographies
ou transformations projectives,
ou encore colinéations.

Euclidienne : rotation



similitude



Ce qui est conservé

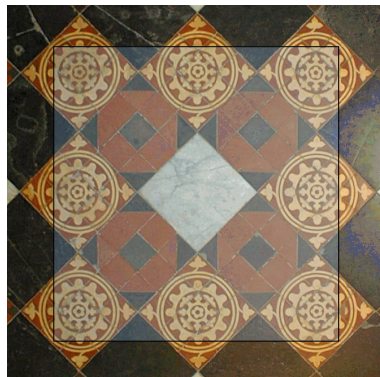
Alignements, angles, distances



affine



Alignements, parallélisme
rapports de distances sur une droite

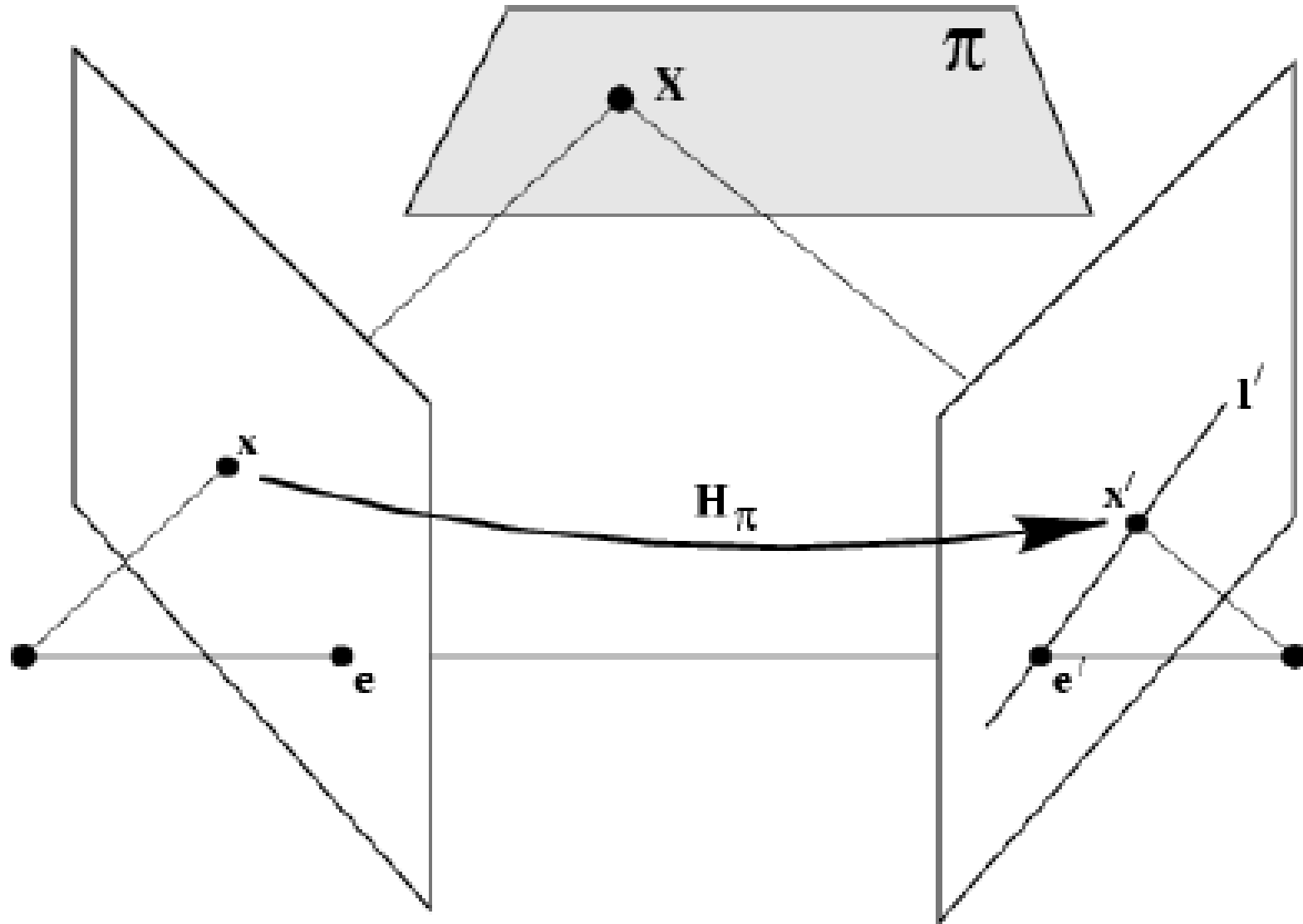


projective
homographie

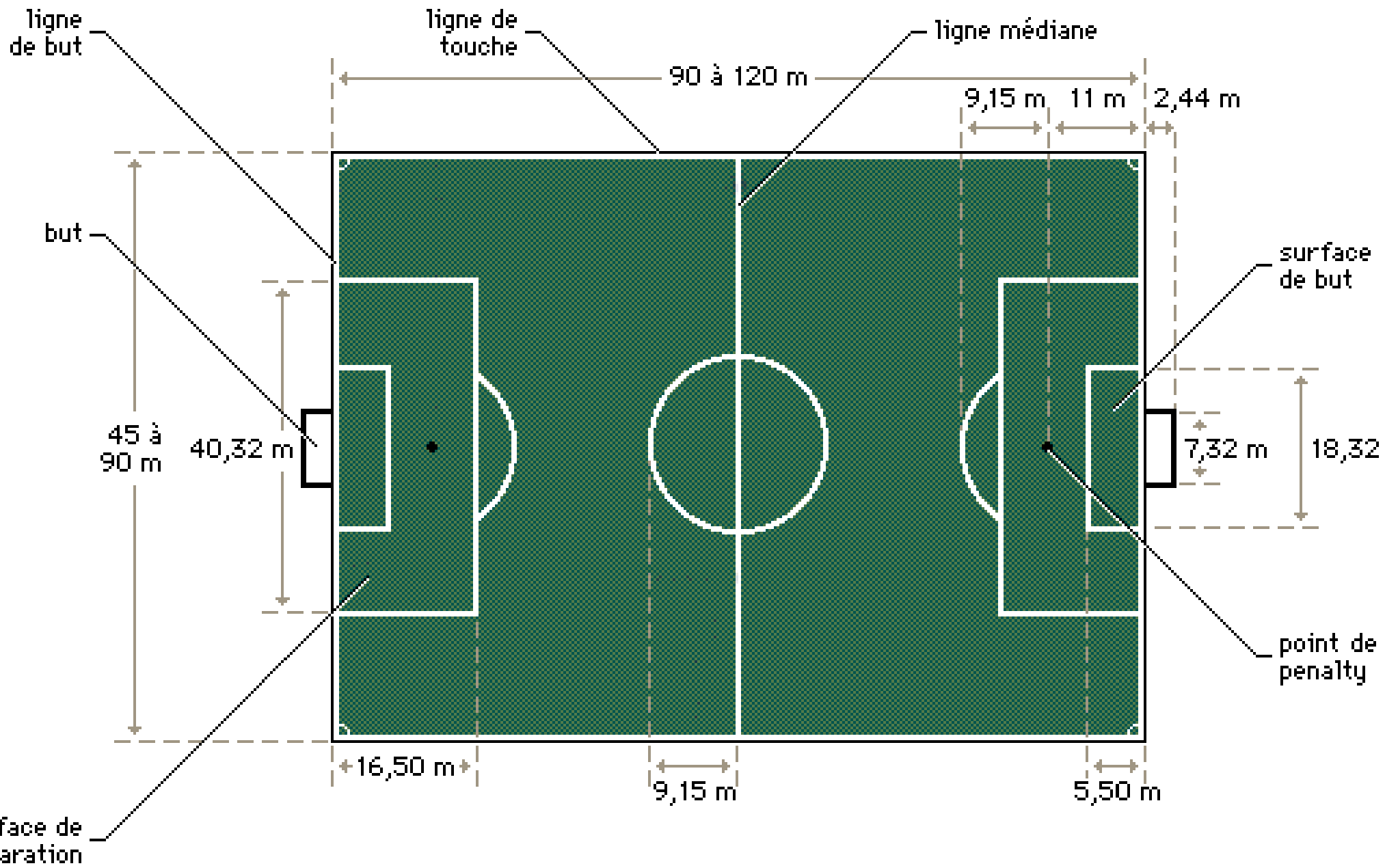


Alignements
et ?

2 images en 2D

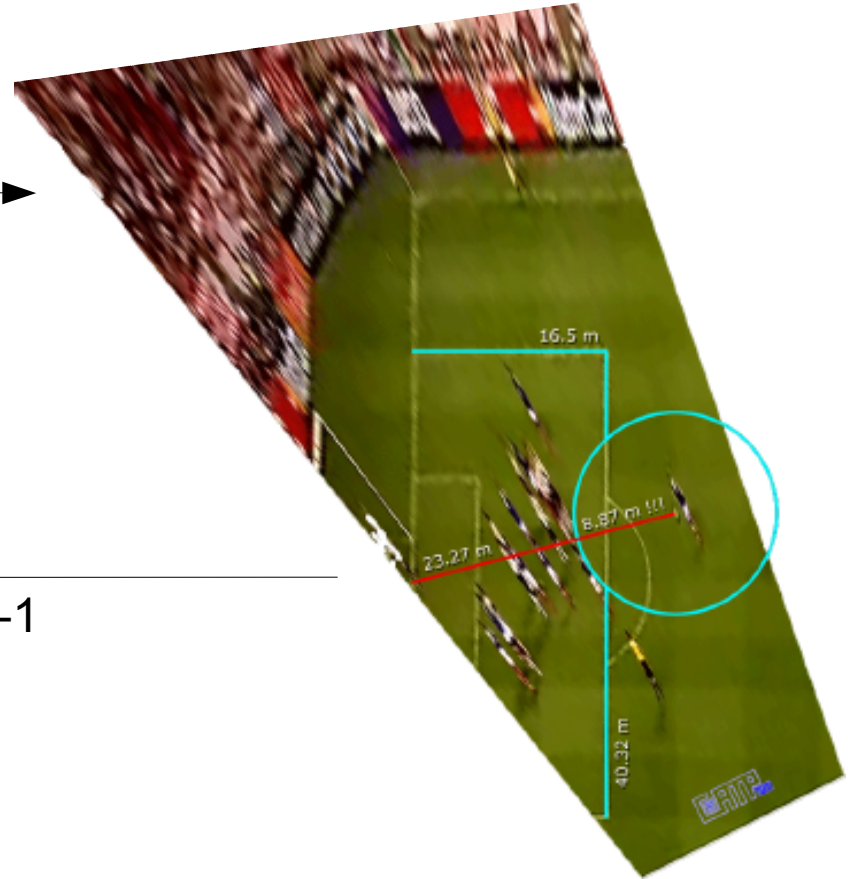




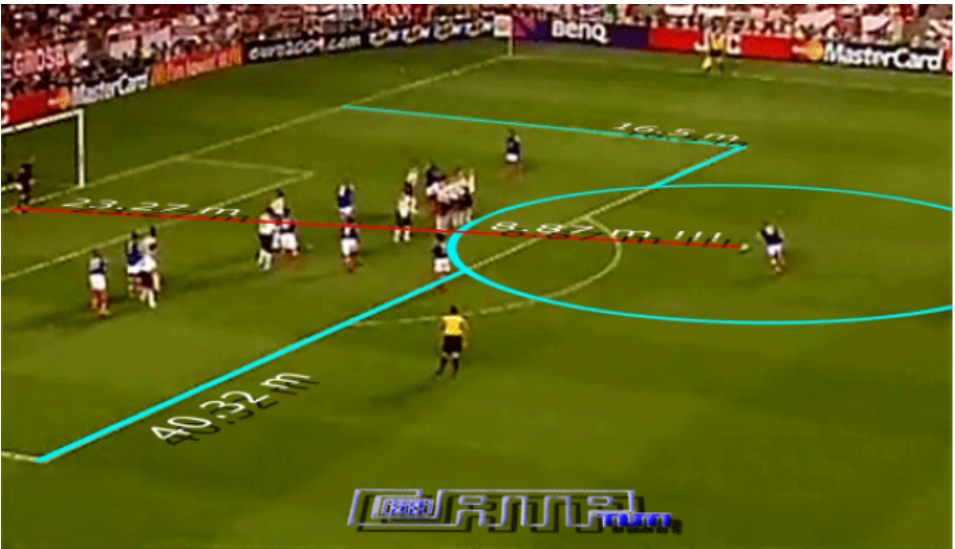




H



H^{-1}



Contrôle

Q1

1. La représentation picturale d'un carrelage sur le sol,
2. la multiplicité des lignes d'horizon dans un tableau,
est comprise à l'époque de
Giotto, Lorenzetti (XIVe),
Brunelleschi, della Francesca (XVe),
Burbon del Monte, Dürer (XVIe), ou
Desargues (XVIIe) ?

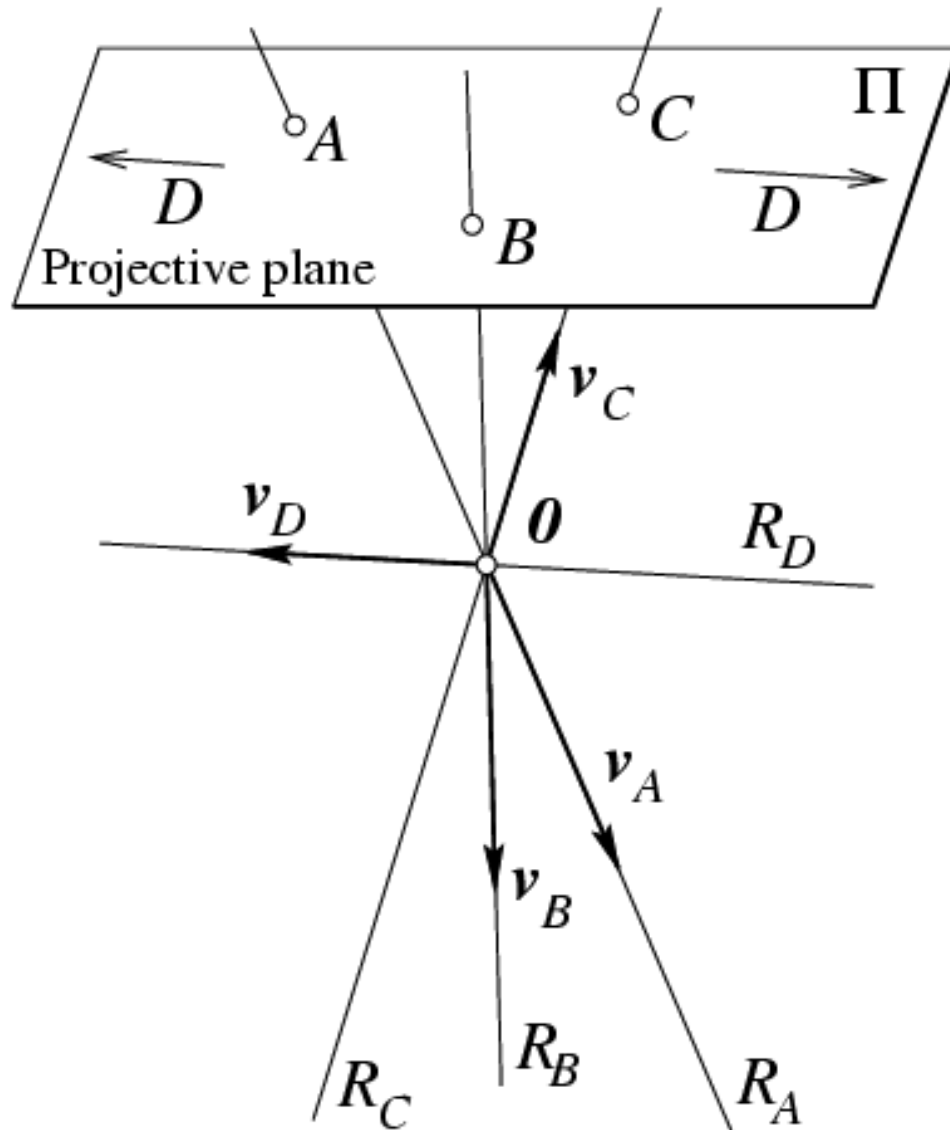
Q2

L'intersection d'un plan avec un cône peut-être :
une ellipse, un ovale, une parabole, une demi-hyperbole, un cercle,
un demi-cercle ?

Durée : 2 minutes

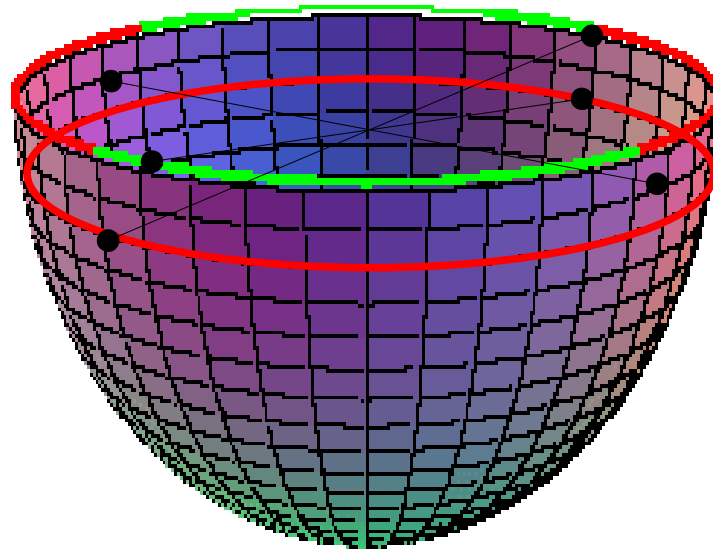
le plan projectif

Le plan projectif



Un point de l'espace projectif
est
une direction de droite

Comment imaginer le plan projectif en entier ?



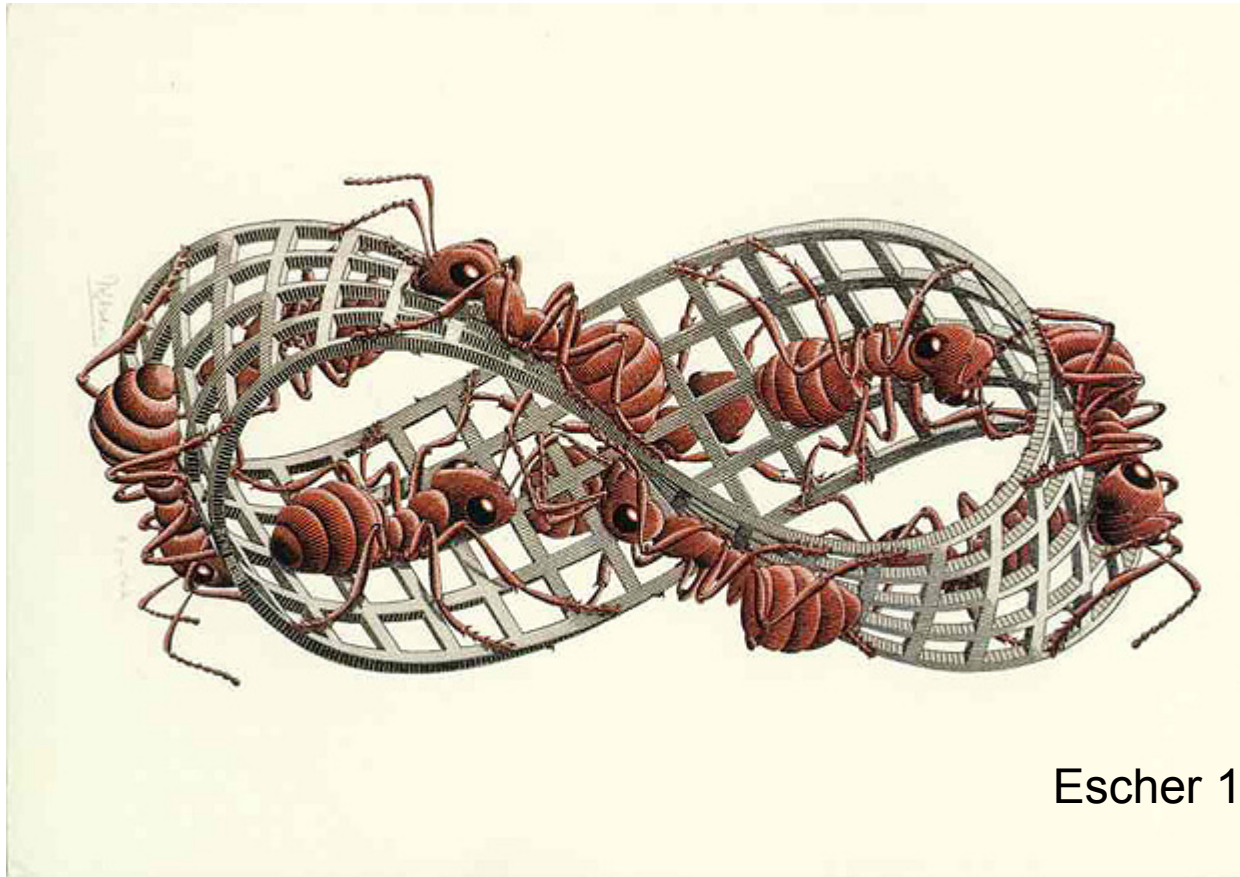
Images et animations :

<http://www.neil-strickland.staff.shef.ac.uk/courses/algtop/pictures/RP2/>

<http://www.maths.warwick.ac.uk/~bjs/> , par exemple

<http://www.maths.warwick.ac.uk/~bjs/images/mobtoboy.gif>

Un ruban de Möbius



Escher 1963

Contrôle

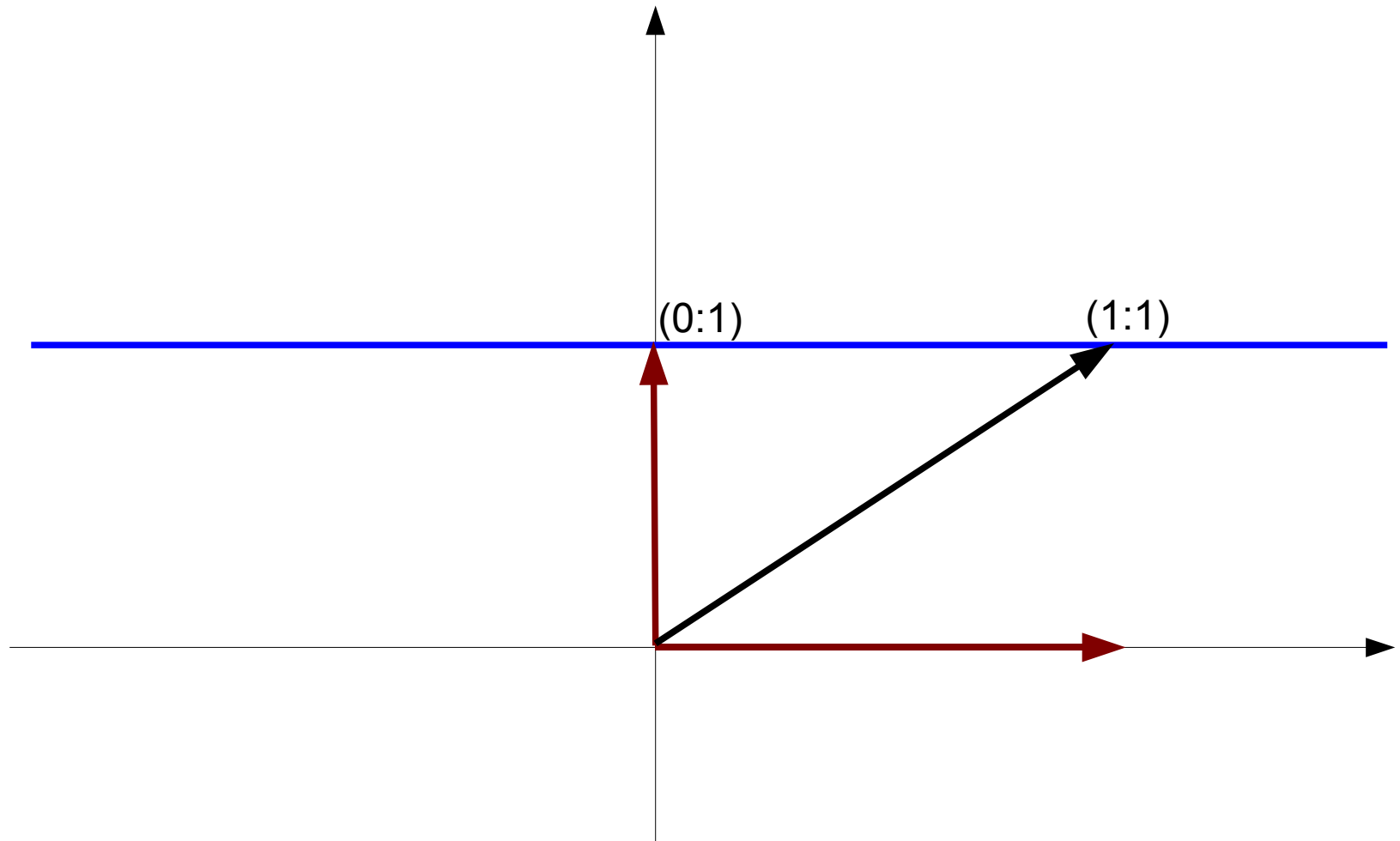
Pour repérer les points d'une droite projective par leurs coordonnées homogènes (ou par une abscisse, réelle ou infini), a-t-on besoin de :

1. un seul point de la droite,
2. deux points distincts de la droite,
3. trois points distincts ou
4. quatre points distincts de la droite ?

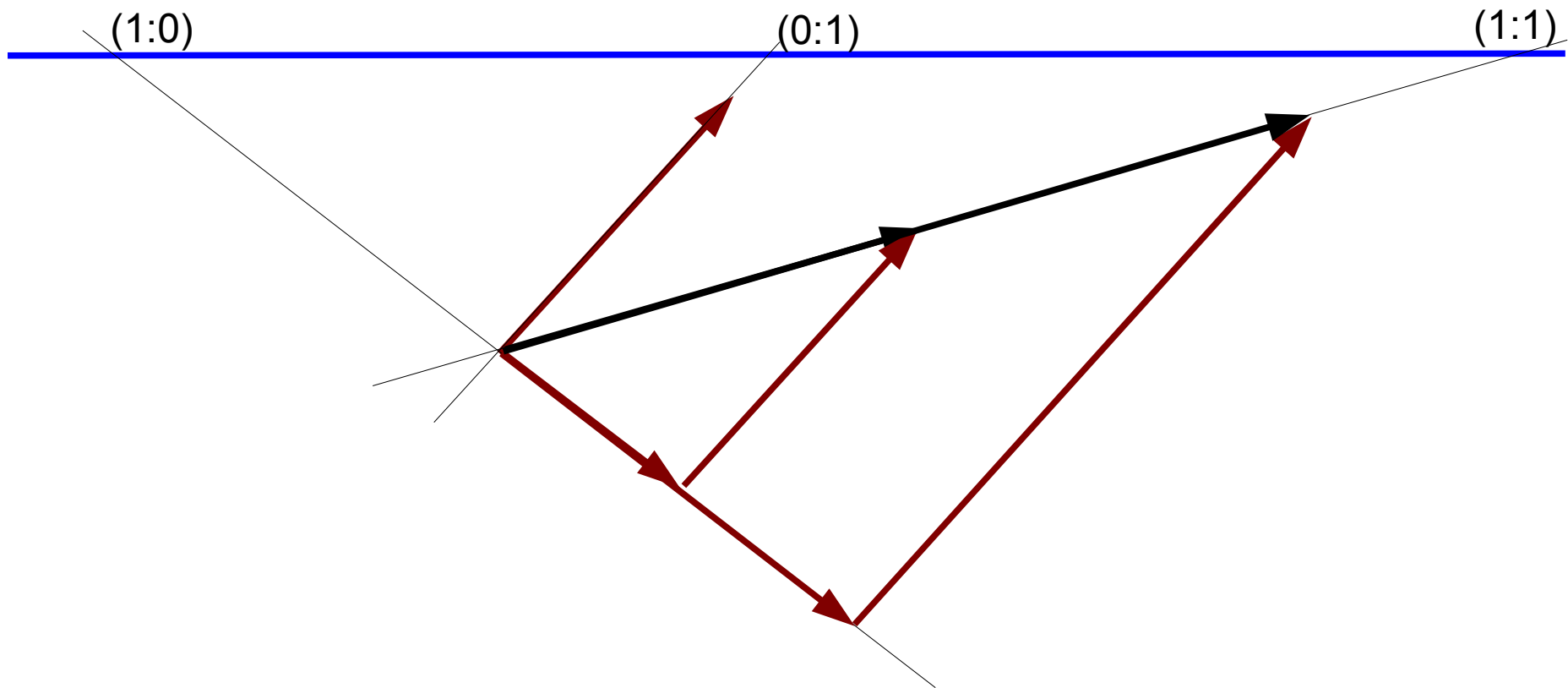
Durée : moins de 1 minute

Le projectif 1D

Repère affine de la droite en coordonnées homogènes



Détermination des coordonnées projectives à proportionnalité près à partir de trois points sur une droite



Repère projectif

Un repère de la droite projective est constitué de trois points distincts.

On convient que ce sont, dans l'ordre :

$$(1:0), (0:1), (1:1)$$

ou

$$\infty, 0, 1,$$

en convenant que le point de coordonnées homogènes $(x:y)$ est donné par l'abscisse $u=x/y$.

Un repère du plan projectif est constitué de quatre points dont trois ne sont pas alignés.

Quand on a choisi un repère projectif, les coordonnées projectives sont bien définies à proportionnalité près.

Quand on a choisi les repères projectifs, la matrice d'une homographie est bien définie à proportionnalité près.

Une homographie est déterminée par l'image d'un repère

Une homographie entre droites projectives est déterminée par l'image de trois points distincts.

Recherche d'un invariant projectif sur une droite

On se donne trois points alignés distincts A, B, C et un quatrième point D sur cette droite.

Si l'on utilise ABC comme repère projectif, l'abscisse projective du point D est invariant par homographie.

C'est le **birapport** [ABCD].

Par définition:

$$[\infty, 0, 1, x] = x$$

Homographies entre droites

Par définition, une homographie entre deux droites repérées est donnée par une matrice 2×2 :

$$x' = ax + by \quad y' = cx + dy .$$

En terme d'abscisses, la relation est donc :

$$u' = (au + b)/(cu + d) .$$

Par exemple, pour $u = \infty$, on trouve $u' = a/c$.

Calcul du birapport dans un repère donné

$$[u, v, w, x] = (ax+b)/(cx+d) = H(x)$$

avec $H(u) = \infty$ (u est un pôle)

$$H(v) = 0 \text{ (} v \text{ est un zéro)}$$

$$\text{d'où : } H(x) = k(x-v)/(x-u)$$

$$\text{Enfin : } H(w) = 1, \text{ donc :}$$

$$[u, v, w, x] = (x-v/w-v) : (x-u/w-u)$$

Application aux changements de repère



Le birapport !

Exemples de valeurs du birapport de quatre points

A faire :

division harmonique vs milieu

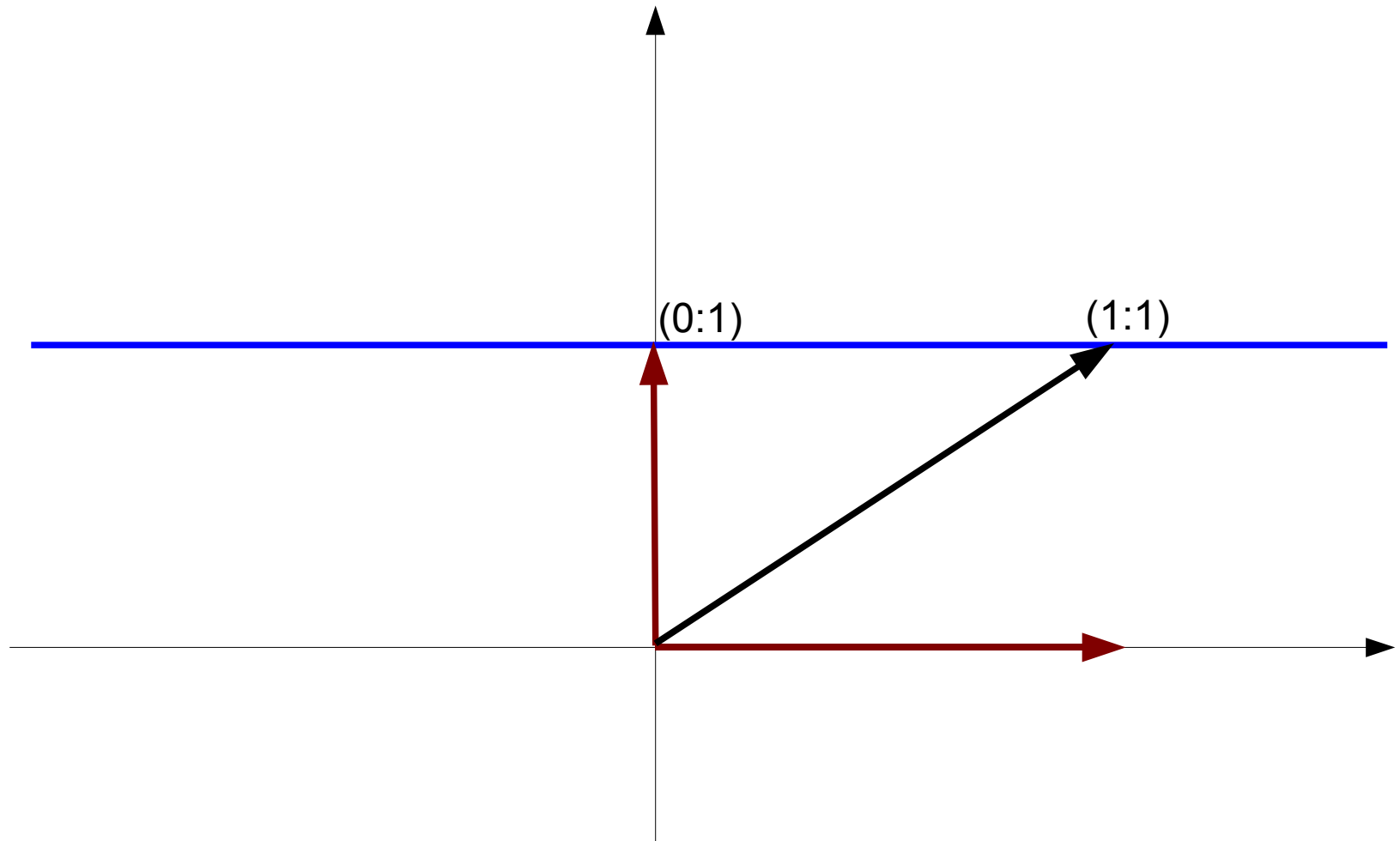
le quadrilatère complet

birapport de quatre droites concourantes

application aux mesures de hauteurs
et de distances

mon calcul à moi

Repère affine de la droite en coordonnées homogènes



Passage entre affine et projectif

- coordonnées, dans les deux sens avec choix de l'infini, voir dessin fondamental
- affine=homographie fixant l'infini
- Applications
 - envoi de points à l'infini
 - quadrilatère complet
 - théorème de Pappus
 - axe d'une perspective ou projection centrale

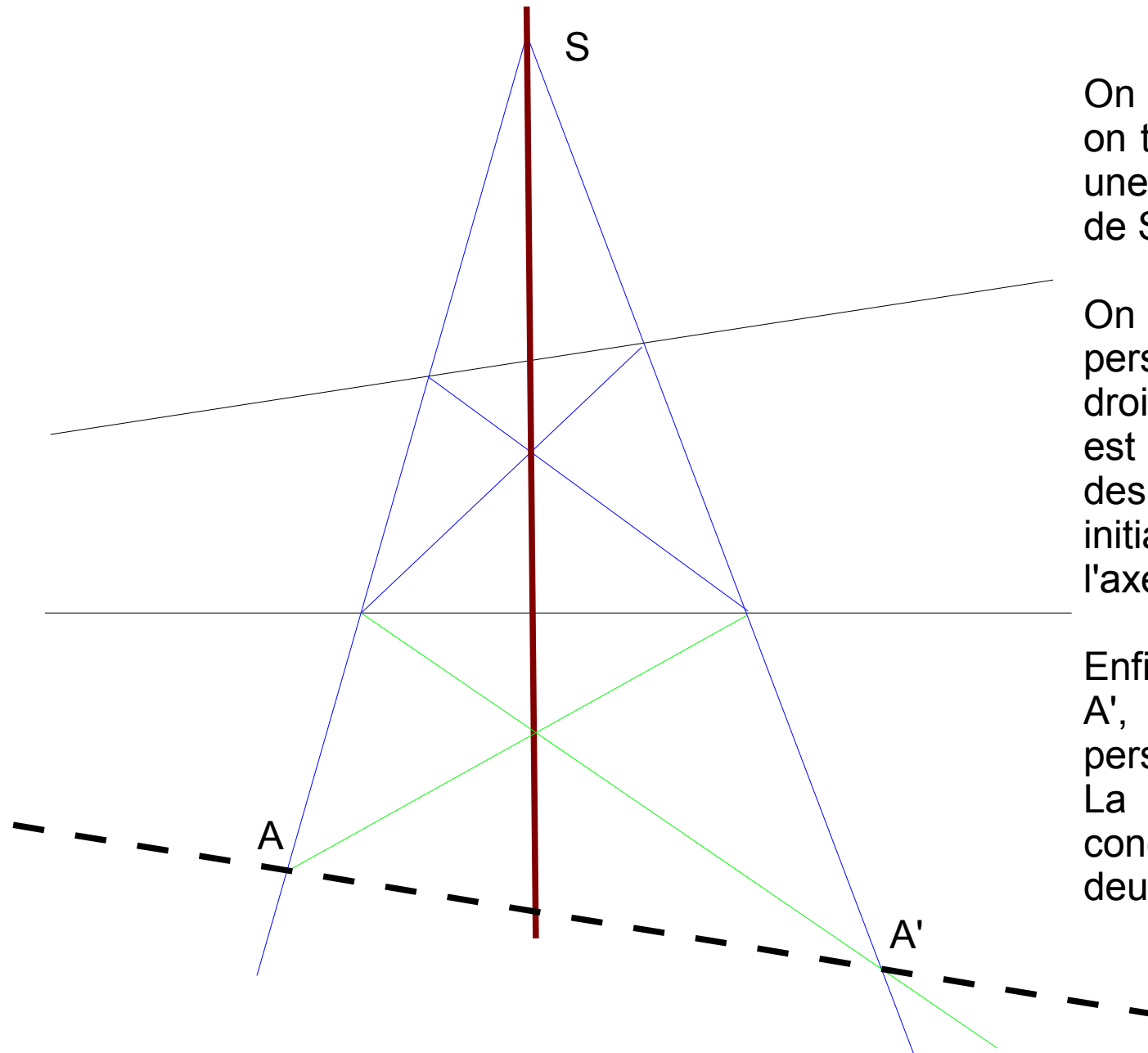
Les droites dans le projectif 2D

Homographies entre droites du plan

- **Axe d'une perspective ou projection centrale**
- Une homographie entre droites est déterminée par l'image de trois points.
 - Application : une homographie entre deux droites du plan est une projection centrale si, et seulement si, leur point d'intersection est envoyé sur lui-même.
- **Axe d'une homographie entre deux droites du plan projectif.**

On peut voir la droite d'alignement du théorème de Pappus comme l'axe d'une homographie.

Construction d'une troisième concourante



On choisit un point S , on trace la droite AS et une autre droite issue de S .

On considère alors la perspective entre ces droites dont le centre est le point de concours des deux droites initiales. On en trace l'axe; il passe par S .

Enfin, on obtient le point A' , image de A par la perspective.

La droite AA' est donc concourante avec les deux droites initiales.

Axe d'une homographie entre deux droites du plan projectif : conséquences

Toute homographie entre deux droites du plan est
soit une perspective,
soit la composée de deux perspectives.

Constructions

D'où la photo a-t-elle été prise ?

- **Position du problème :**

on dispose d'une photo d'architecture et d'un plan de ville. On veut placer sur le plan l'endroit d'où la photo a été prise.

- **Spécificité du problème permettant le succès :**

On peut repérer les points et leur verticale sur la photo.

- **Outils théoriques :**

notion d'homographie et de birapport uniquement, mais dans toute sa force, y compris sur les coniques.

- **Outils matériels :**

on n'utilise pas de calculs à partir de données numérisées, mais on travaille à l'ancienne, avec une règle et un crayon.

Il est utile de savoir tracer une droite passant par un point défini par l'intersection de deux droites même quand ce point sort de la feuille du dessin !

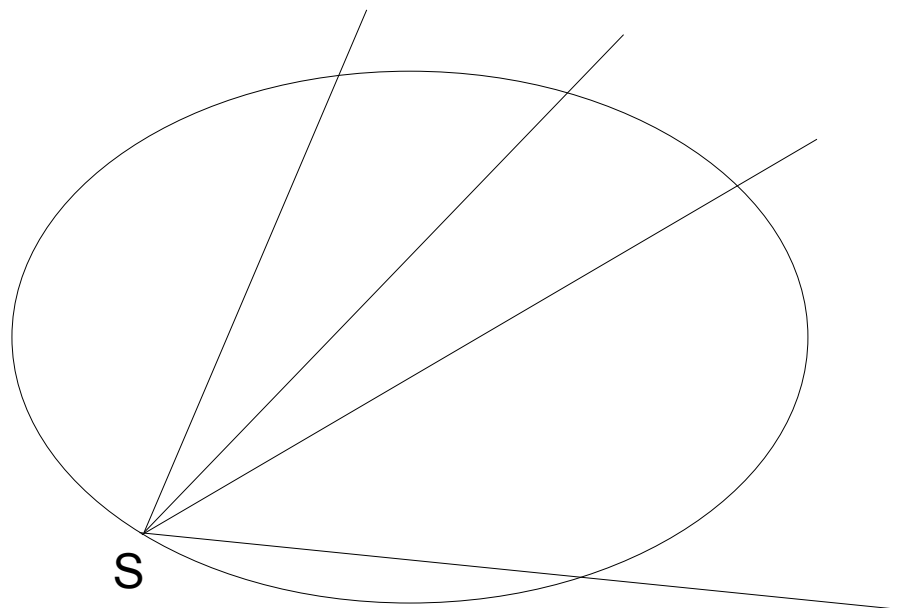
Les coniques vues comme des droites projectives

L'idée importante utilisée pour le TD du 19 mai est que l'ensemble des points de vue S qui permettent de voir quatre points donnés sous un birapport fixe sont les points d'une conique.

On peut donc voir une conique comme une droite projective, de la même manière que les droites issues d'un point sont une droite projective.

Le birapport de quatre points sur une conique est le birapport donné par les quatre droites issues d'un point de vue quelconque S situé sur la conique. On peut le mesurer sur une sécante à ces quatre droites.

Une homographie de la conique est alors une permutation de ses points qui conserve le birapport.



La diapo suivante donne les équivalents pour les coniques du théorème de Pappus et de sa généralisation à l'axe d'une homographie.

Théorème de Pascal et axe d'une homographie

Pour le célèbre théorème de Pascal, voir les liens interactifs suivants :

- [L'hexagramme mystique de Pascal](#)
- [Le théorème de Pascal : construction d'une conique point par point](#)

La droite d'alignement du théorème de Pascal est l'axe d'une homographie de la conique : voir le lien interactif [Axe d'une homographie de conique](#).

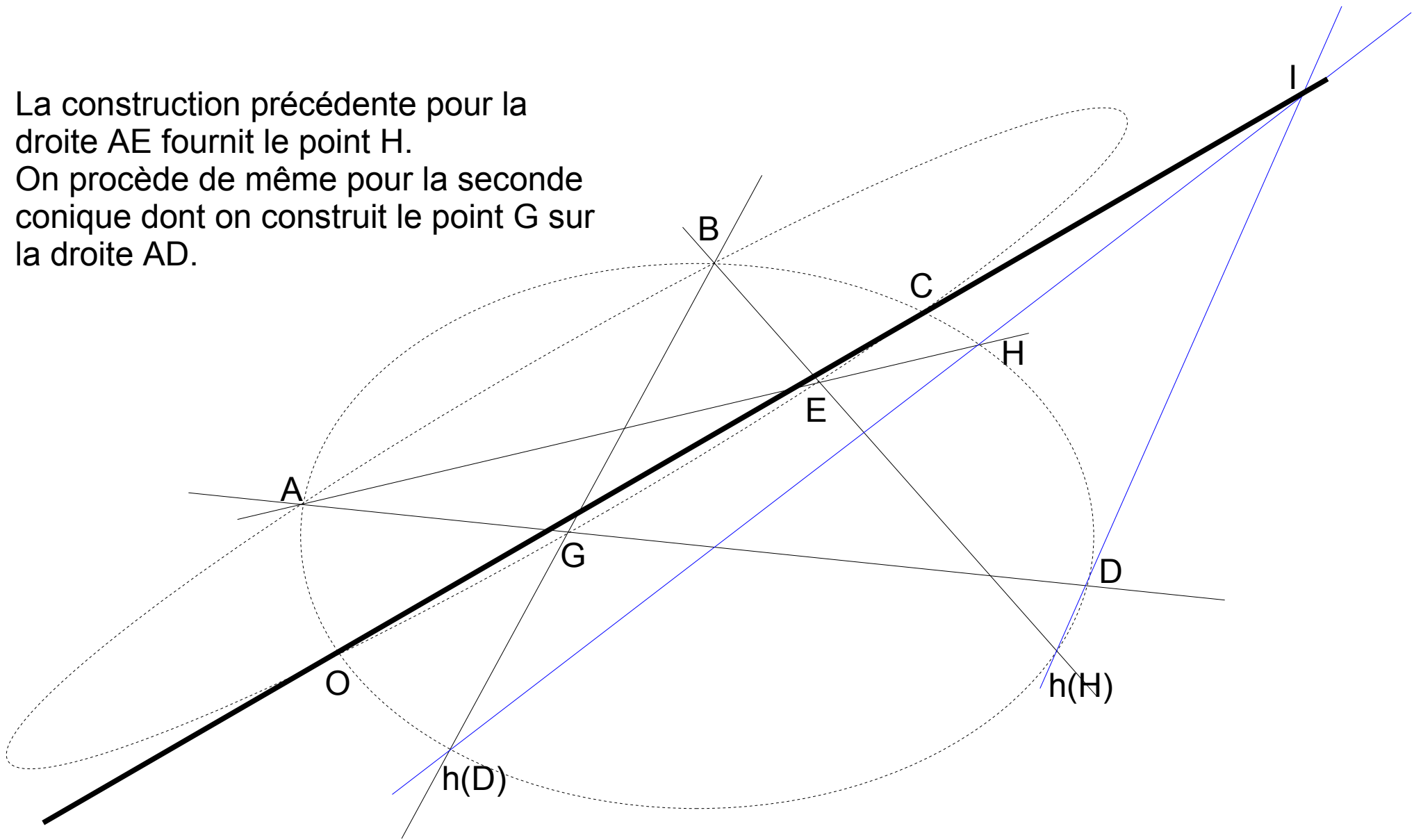
Nous utiliserons des variantes de la construction d'une conique, à la règle, point par point, à partir de cinq points donnés de cette conique:

- construction d'une tangente à partir de quatre points et du birapport sous-lequel on voit ces quatre points
- construction à partir de trois points et des tangentes en deux de ces points

Plan de la construction à la règle d'une solution

- Travail sur la photographie :
 - Répérer cinq points de repère très précisément
 - Tracer les verticales issues de ces points
- Travail sur le plan :
 - Reporter les cinq points de repère sur le plan.
- Notations :
 - bien nommer les cinq points A, B, C, D, E
 - La première conique est définie par le birapport des quatre verticales des points A,B,C,D, obtenu sur la photo, et ces quatre points du plan.
 - La seconde conique est obtenue de même avec les points A, B, C, E.

La construction précédente pour la droite AE fournit le point H.
 On procède de même pour la seconde conique dont on construit le point G sur la droite AD.



On définit alors une homographie h de la conique passant par ABCD h : à un point M , on associe la droite AM , puis son point d'intersection M' avec la seconde conique, puis la droite BM' et enfin le point $h(M)$ de la première conique sur BM' . Cette homographie laisse fixe C et le point que l'on cherche O , c'est que la droite CO est son axe.
 On construit l'axe grâce au point I , et le point O est le point de la conique sur IC .

