

Chapitre 1: ESPACES AFFINES ET SOUS-ESPACES AFFINES

Florence Fauquant-Millet

L2 MATHS – Géométrie 1
Année 2024-2025

Plan

- 1 Introduction.
- 2 Définitions.
- 3 Sous-espace affine et dimension
- 4 Intersection et sous-espace affine engendré
- 5 Parallélisme

Plan

- 1 Introduction.
- 2 Définitions.
- 3 Sous-espace affine et dimension
- 4 Intersection et sous-espace affine engendré
- 5 Parallélisme

Introduction.

La notion d'espace affine est fortement liée à celle d'espace vectoriel sur \mathbb{R} . Etant donné un \mathbb{R} -espace vectoriel E , la notion d'espace affine associé à l'espace vectoriel E consiste à "représenter" les vecteurs de E par des couples de points (appelés aussi bipoints) de l'espace affine. Autrement dit si \vec{u} est un vecteur, on va lui associer un bipoint (m, n) et on écrira: $\vec{u} = \overrightarrow{m\hat{n}}$. Plusieurs bipoints vont correspondre au même vecteur \vec{u} . Soient m, n, p, q des points et \vec{u} un vecteur, on aura:

$$\vec{u} = \overrightarrow{m\hat{n}} = \overrightarrow{p\hat{q}} \iff mnqp \text{ est un parallélogramme}$$

$$\iff (m, q) \text{ et } (n, p) \text{ ont même milieu}$$

Si on fixe un point a de l'espace affine, à tout vecteur \vec{u} va correspondre un unique point m tel que $\vec{u} = \overrightarrow{a\hat{m}}$.

Plan

- 1 Introduction.
- 2 **Définitions.**
 - définition d'un espace affine
 - notation
 - conséquences
 - exemples
- 3 Sous-espace affine et dimension
- 4 Intersection et sous-espace affine engendré
- 5 Parallélisme

Définition

Soit E un \mathbb{R} -espace vectoriel et \mathcal{E} un ensemble non vide. On dit que l'ensemble \mathcal{E} est un **espace affine** de direction E ou d'espace vectoriel associé E lorsqu'il existe une application

$$\begin{aligned} \theta : \quad \mathcal{E} \times \mathcal{E} &\longrightarrow E \\ (m, n) &\longmapsto \theta(m, n) \end{aligned}$$

vérifiant les conditions suivantes:

- (i) $\forall a, b, c \in \mathcal{E}, \theta(a, b) + \theta(b, c) = \theta(a, c)$, dite **relation de Chasles**.
- (ii) $\forall a \in \mathcal{E}$, l'application $\theta_a : m \mapsto \theta(a, m)$ est une bijection de \mathcal{E} sur E .

Les éléments de \mathcal{E} sont appelés **points** et ceux de E sont appelés **vecteurs**.

Soit \mathcal{E} un espace affine. Avec les notations précédentes, on a :

- ▶ pour tout couple $(m, n) \in \mathcal{E} \times \mathcal{E}$, $\theta(m, n)$ est encore noté $\overrightarrow{m\hat{n}}$.
- ▶ la relation de Chasles s'écrit donc : pour tous $a, b, c \in \mathcal{E}$,
$$\overrightarrow{ab} + \overrightarrow{bc} = \overrightarrow{ac}.$$
- ▶ pour tout $m \in \mathcal{E}$, pour tout $\vec{u} \in E$, il existe un unique $n \in \mathcal{E}$ tel que $\overrightarrow{m\hat{n}} = \vec{u}$ et on note aussi $n = \vec{u} + m$.

Conséquences.

Soit \mathcal{E} un espace affine de direction E .

- ▶ Pour tout $m \in \mathcal{E}$, on a $\overrightarrow{mm} = \vec{0}$.
- ▶ Pour tous $a, b \in \mathcal{E}$, on a $\overrightarrow{ab} + \overrightarrow{ba} = \vec{0}$ ou encore $\overrightarrow{ba} = -\overrightarrow{ab}$.

Exemples

- ▶ Un \mathbb{R} -espace vectoriel E est un espace affine particulier, en posant, pour tout $(\vec{u}, \vec{v}) \in E \times E$, $\theta(\vec{u}, \vec{v}) = \vec{v} - \vec{u}$.
- ▶ Soit $r \in \mathbb{N}^*$ et $\mathcal{E}_1, \dots, \mathcal{E}_r$ des espaces affines de direction respective E_1, \dots, E_r . Alors le produit cartésien $\mathcal{E} = \mathcal{E}_1 \times \dots \times \mathcal{E}_r$ est un espace affine de direction $E_1 \times \dots \times E_r$ en posant pour tout $((m_1, \dots, m_r), (n_1, \dots, n_r)) \in \mathcal{E} \times \mathcal{E}$,
 $\theta((m_1, \dots, m_r), (n_1, \dots, n_r)) = (\overrightarrow{m_1 n_1}, \dots, \overrightarrow{m_r n_r})$
- ▶ Par conséquent $\mathbb{R}, \mathbb{R}^2, \mathbb{R}^3, \mathbb{R}^n$ sont des espaces affines. Pour tout $((x_1, \dots, x_n), (y_1, \dots, y_n)) \in \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n$, on a $\theta((x_1, \dots, x_n), (y_1, \dots, y_n)) = (y_1 - x_1, \dots, y_n - x_n)$.

Plan

- 1 Introduction.
- 2 Définitions.
- 3 Sous-espace affine et dimension**
 - définition d'un sous-espace affine
 - dimension d'un sous-espace affine
 - exemples de sous-espaces affines
- 4 Intersection et sous-espace affine engendré
- 5 Parallélisme

Dimension et sous-espace affine.

Définitions

- ▶ **La dimension** d'un espace affine \mathcal{E} de direction E est la dimension de l'espace vectoriel E .
- ▶ Soit \mathcal{E} un espace affine de direction E et $\mathcal{F} \subset \mathcal{E}$, $\mathcal{F} \neq \emptyset$. On dit que \mathcal{F} est un **sous-espace affine** de \mathcal{E} lorsqu'il existe $a \in \mathcal{E}$ et un sous-espace vectoriel F de E tels que $\mathcal{F} = \{m \in \mathcal{E} \mid \overrightarrow{am} \in F\}$. (Alors $a \in \mathcal{F}$ et on dit que \mathcal{F} passe par le point a et a pour direction F).

Dimension d'un sous-espace affine.

Proposition

- ▶ Soit \mathcal{F} un sous-espace affine de \mathcal{E} de direction le sous-espace vectoriel F de E . Alors \mathcal{F} est un espace affine de direction F et la dimension de l'espace vectoriel F s'appelle **la dimension** de \mathcal{F} . Par conséquent \mathcal{F} est de dimension finie (égale à p) si, et seulement si, sa direction F est de dimension finie (égale à p) et on note $\dim(\mathcal{F}) = \dim(F) = p$.
- ▶ Soit \mathcal{F} un sous-espace affine de \mathcal{E} de direction F . Alors pour tout point $a \in \mathcal{F}$, on a $\mathcal{F} = \{m \in \mathcal{E} \mid \overrightarrow{am} \in F\}$.

Proposition

Soit \mathcal{E} un espace affine de direction E et soit F un sous-espace vectoriel de E et $a \in \mathcal{E}$. Alors il existe un unique sous-espace affine \mathcal{F} de \mathcal{E} passant par a et de direction F .

Exemple

Un (sous)-espace affine de dimension zéro est un singleton.

Exemples de (sous)-espaces affines.

Définitions

- ▶ Un (sous)-espace affine \mathcal{F} est appelé une **droite affine** si $\dim(\mathcal{F}) = 1$.
- ▶ Un (sous)-espace affine \mathcal{F} est appelé un **plan affine** si $\dim(\mathcal{F}) = 2$.
- ▶ Un sous-espace affine \mathcal{F} de l'espace affine \mathcal{E} est appelé un **hyperplan affine** de \mathcal{E} si $\text{codim}(\mathcal{F}) = 1$.

Plan

- 1 Introduction.
- 2 Définitions.
- 3 Sous-espace affine et dimension
- 4 Intersection et sous-espace affine engendré**
 - intersection de sous-espaces affines
 - sous-espace affine engendré
- 5 Parallélisme

Intersection de sous-espaces affines.

Proposition

Soit $(\mathcal{F}_i)_{i \in I}$ une famille (finie ou non) de sous-espaces affines de l'espace affine \mathcal{E} et soit, pour tout $i \in I$, F_i la direction de \mathcal{F}_i . Si l'intersection $\mathcal{F} = \bigcap_{i \in I} \mathcal{F}_i$ est non vide, alors \mathcal{F} est un sous-espace affine de \mathcal{E} de direction l'espace vectoriel $\bigcap_{i \in I} F_i$.

Cas de deux sous-espaces affines.

Proposition

Soit \mathcal{F}_1 et \mathcal{F}_2 deux sous-espaces affines de direction respective F_1 et F_2 . Alors $\mathcal{F}_1 \cap \mathcal{F}_2 \neq \emptyset$ si, et seulement si, il existe $a_1 \in \mathcal{F}_1$ et $a_2 \in \mathcal{F}_2$ tels que $\overrightarrow{a_1 a_2} \in F_1 + F_2$.

Proposition

Soit \mathcal{F}_1 et \mathcal{F}_2 deux sous-espaces affines de direction respective F_1 et F_2 telles que $F_1 \oplus F_2 = E$. Alors \mathcal{F}_1 et \mathcal{F}_2 ont un point commun unique.

Sous-espace affine engendré.

Définition

Soit $(a_i)_{i \in I}$ ($I \neq \emptyset$) une famille de points de l'espace affine \mathcal{E} . Le **sous-espace affine engendré** par les a_i est l'intersection de tous les sous-espaces affines de \mathcal{E} contenant tous les a_i . On le note $Aff((a_i)_{i \in I})$. C'est aussi le plus petit (au sens de l'inclusion) sous-espace affine de \mathcal{E} contenant tous les a_i , $i \in I$.

Remarque

$Aff((a_i)_{i \in I})$ est bien un sous-espace affine de \mathcal{E} . De plus, pour tous $i, j \in I$, on a $F_i = F_j$ où $F_i = Vect((\overrightarrow{a_i a_k})_{k \in I})$. La direction de $Aff((a_i)_{i \in I})$ est F_{i_0} pour un certain $i_0 \in I$.

Exemples

- ▶ Soit $a \in \mathcal{E}$. Alors $Aff(a) = \{a\}$.
- ▶ Soit $a, b \in \mathcal{E}$ avec $a \neq b$. Alors $Aff(a, b)$ est la droite affine passant par a et de direction la droite vectorielle de vecteur directeur \overrightarrow{ab} . On la note (ab) .
- ▶ Soit $a, b, c \in \mathcal{E}$ trois points non alignés (c'est-à-dire \overrightarrow{ab} et \overrightarrow{ac} sont non colinéaires). Alors $Aff(a, b, c)$ est le plan affine passant par a et de direction le plan vectoriel dont une base est $(\overrightarrow{ab}, \overrightarrow{ac})$. On le note (abc) .

Plan

- 1 Introduction.
- 2 Définitions.
- 3 Sous-espace affine et dimension
- 4 Intersection et sous-espace affine engendré
- 5 **Parallélisme**
 - définition de deux sous-espaces affines parallèles
 - Position relative
 - droites dans un plan affine
 - droites et plans dans un espace affine de dimension trois

Sous-espaces affines parallèles

Définition

Soit \mathcal{F} et \mathcal{G} deux sous-espaces affines (de direction respective F et G) de l'espace affine \mathcal{E} . On dit que \mathcal{F} et \mathcal{G} sont **parallèles** lorsque $F = G$. On dit que \mathcal{F} est **faiblement parallèle** (on dit parfois : **parallèle**) à \mathcal{G} lorsque $F \subset G$.

Dans les deux cas, on note $\mathcal{F} // \mathcal{G}$.

Proposition

La relation de parallélisme est une relation d'équivalence sur l'ensemble des sous-espaces affines de \mathcal{E} . La relation de faible parallélisme est seulement réflexive et transitive.

Position relative

Proposition

- ▶ Si \mathcal{F} est parallèle à \mathcal{G} , alors $\mathcal{F} \cap \mathcal{G} = \emptyset$ ou $\mathcal{F} = \mathcal{G}$.
- ▶ Si \mathcal{F} est faiblement parallèle à \mathcal{G} , alors $\mathcal{F} \cap \mathcal{G} = \emptyset$ ou $\mathcal{F} \subset \mathcal{G}$.

Remarque

Deux sous-espaces affines d'intersection vide ne sont pas nécessairement parallèles.

Proposition

Soit \mathcal{D} et \mathcal{D}' des droites du **plan affine** \mathcal{P} . Alors

- ▶ $\mathcal{D} \parallel \mathcal{D}'$ si, et seulement si, $\mathcal{D} \cap \mathcal{D}' = \emptyset$ (on dit dans ce cas que \mathcal{D} et \mathcal{D}' sont strictement parallèles) ou $\mathcal{D} = \mathcal{D}'$.
- ▶ \mathcal{D} n'est pas parallèle à \mathcal{D}' si, et seulement si, il existe $\omega \in \mathcal{E}$ tel que $\mathcal{D} \cap \mathcal{D}' = \{\omega\}$. On dit dans ce cas que les droites \mathcal{D} et \mathcal{D}' sont sécantes en ω .

Proposition

Soit \mathcal{E} un **espace affine de dimension trois** et soit $\mathcal{D}, \mathcal{D}'$ des droites de \mathcal{E} et $\mathcal{P}, \mathcal{P}'$ des plans de \mathcal{E} . Alors

- ▶ $\mathcal{P} // \mathcal{P}'$ si, et seulement si, $\mathcal{P} \cap \mathcal{P}' = \emptyset$ (on dit dans ce cas que \mathcal{P} et \mathcal{P}' sont strictement parallèles) ou $\mathcal{P} = \mathcal{P}'$.
- ▶ \mathcal{P} n'est pas parallèle à \mathcal{P}' si, et seulement si, il existe δ une droite de \mathcal{E} telle que $\mathcal{P} \cap \mathcal{P}' = \delta$. On dit dans ce cas que les plans \mathcal{P} et \mathcal{P}' sont sécants suivant la droite δ .
- ▶ $\mathcal{D} // \mathcal{P}$ si, et seulement si, $\mathcal{D} \cap \mathcal{P} = \emptyset$ ou $\mathcal{D} \subset \mathcal{P}$.
- ▶ \mathcal{D} n'est pas (faiblement) parallèle à \mathcal{P} si, et seulement si, il existe $\omega \in \mathcal{E}$ tel que $\mathcal{D} \cap \mathcal{P} = \{\omega\}$.
- ▶ Si $\mathcal{D} \cap \mathcal{D}' = \emptyset$ on n'a pas forcément que $\mathcal{D} // \mathcal{D}'$.