

**Zeitschrift:** L'Enseignement Mathématique  
**Herausgeber:** Commission Internationale de l'Enseignement Mathématique  
**Band:** 11 (1909)  
**Heft:** 1: L'ENSEIGNEMENT MATHÉMATIQUE

**Artikel:** LA GÉOMÉTRIE ÉLÉMENTAIRE BASÉE SUR LE GROUPE DES DÉPLACEMENTS  
**Autor:** Rousseau, Th.  
**Kapitel:** Angles plans.  
**DOI:** <https://doi.org/10.5169/seals-11850>

### **Nutzungsbedingungen**

Die ETH-Bibliothek ist die Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften auf E-Periodica. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Zeitschriften und ist nicht verantwortlich für deren Inhalte. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern beziehungsweise den externen Rechteinhabern. Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen sowie auf Social Media-Kanälen oder Webseiten ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. [Mehr erfahren](#)

### **Conditions d'utilisation**

L'ETH Library est le fournisseur des revues numérisées. Elle ne détient aucun droit d'auteur sur les revues et n'est pas responsable de leur contenu. En règle générale, les droits sont détenus par les éditeurs ou les détenteurs de droits externes. La reproduction d'images dans des publications imprimées ou en ligne ainsi que sur des canaux de médias sociaux ou des sites web n'est autorisée qu'avec l'accord préalable des détenteurs des droits. [En savoir plus](#)

### **Terms of use**

The ETH Library is the provider of the digitised journals. It does not own any copyrights to the journals and is not responsible for their content. The rights usually lie with the publishers or the external rights holders. Publishing images in print and online publications, as well as on social media channels or websites, is only permitted with the prior consent of the rights holders. [Find out more](#)

**Download PDF:** 02.04.2026

**ETH-Bibliothek Zürich, E-Periodica, <https://www.e-periodica.ch>**

### Angles plans.

70. — *Définition.* J'appelle *angle plan* la portion de plan engendré par une semi-droite  $ox$  perpendiculaire à une droite  $zz'$ , dans un mouvement de rotation limité autour de  $zz'$ .

Il convient d'étudier d'abord les angles plans situés dans un plan donné et ayant un *sommet* donné. On définit sans difficulté l'égalité, l'inégalité, la somme. On montre qu'on peut retourner un angle sur lui-même et par suite que la somme de deux ou plusieurs angles est commutative et associative. On démontre facilement qu'on peut partager un angle en deux parties égales. Enfin, si  $A$  et  $B$  sont deux angles, et si  $B$  n'est pas nul, on peut toujours trouver un entier  $n$  tel que l'on ait  $nB > A$ . Cette proposition peut être admise comme postulat. On peut d'ailleurs la démontrer, si on a soin de démontrer auparavant les théorèmes sur les perpendiculaires et les obliques, ce qui n'offre aucune difficulté.

Les angles sont donc des grandeurs directement mesurables. On comparera ensuite entre eux des angles quelconques en s'appuyant sur le théorème du n° 62.

On peut répéter pour les *arcs de cercle* tout ce qui a été dit pour les angles.

### Dièdres.

71. — La théorie des *dièdres* sera calquée sur celle des angles. On étudiera d'abord les dièdres engendrés par un semi-plan tournant autour de son arête. On constatera, après avoir défini le *rectiligne* : qu'un dièdre peut être retourné sur lui-même en laissant fixe le sommet du rectiligne ; que la somme des dièdres est commutative et associative ; que les dièdres sont des grandeurs directement mesurables. Enfin, comme les dièdres sont proportionnels à leurs rectilignes, on déduira que tous les rectilignes d'un même dièdre sont égaux, et qu'on peut faire glisser un dièdre sur lui-même le long de son arête. On saura alors comparer deux dièdres d'arêtes quelconques.

72. — *Définition.* J'appelle *déplacement axial*, d'axe  $A$ , le produit d'une rotation autour de  $A$  par un glissement plan rectiligne le long de  $A$ . On démontrera sans peine que :

**THÉORÈME.** *Un déplacement axial ne change pas quand on intervertit la rotation et le glissement.*

*Corollaire.* Si  $A$  est le déplacement axial,  $R$  la rotation,  $G$  le glissement, on a

$$A = RG = GR$$

$$A^2 = RG \cdot RG = R \cdot R \cdot G \cdot G = R^2 G^2$$

et plus généralement

$$A^n = R^n G^n$$

où  $n$  est un nombre quelconque.