

<b>Zeitschrift:</b>	L'Enseignement Mathématique
<b>Herausgeber:</b>	Commission Internationale de l'Enseignement Mathématique
<b>Band:</b>	11 (1909)
<b>Heft:</b>	1: L'ENSEIGNEMENT MATHÉMATIQUE
 <b>Artikel:</b>	LA GÉOMÉTRIE ÉLÉMENTAIRE BASÉE SUR LE GROUPE DES DÉPLACEMENTS
<b>Autor:</b>	Rousseau, Th.
<b>Kapitel:</b>	II. — LES TRANSLATIONS
<b>DOI:</b>	<a href="https://doi.org/10.5169/seals-11850">https://doi.org/10.5169/seals-11850</a>

#### **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:** 16.01.2026

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

J'appelle *mouvement axial* un mouvement défini par des déplacements axiaux. Un tel mouvement est à deux paramètres. J'appelle mouvement *helicoïdal* un mouvement axial dans lequel l'angle de rotation varie proportionnellement à l'amplitude du glissement.

Après avoir défini deux plans perpendiculaires, on démontrera les théorèmes suivants :

73. — THÉORÈME. *Si deux plans sont perpendiculaires et si d'un point de l'un on abaisse la perpendiculaire  $D$  sur l'intersection, cette droite  $D$  est perpendiculaire à l'autre plan.*

74. — THÉORÈME. *Si deux plans sont perpendiculaires et si par un point de l'intersection on mène la perpendiculaire à l'un, elle est dans l'autre.*

75. — THÉORÈME. *Deux perpendiculaires à un même plan sont dans le même plan.*

76. — THÉORÈME. *Par un point pris hors d'un plan on peut abaisser sur ce plan une perpendiculaire et une seule.*

77. — THÉORÈME. *Si deux plans sont perpendiculaires et si d'un point de l'un on abaisse la perpendiculaire sur l'autre, elle est toute entière dans le premier.*

On étudiera ensuite les projections orthogonales, la symétrie, les perpendiculaires et les obliques, les triangles, les trièdres.

## II. — LES TRANSLATIONS

### Glissements plans rectilignes.

78. — *Définition.* J'appelle *espace euclidien*, tout espace lobatschefskiien qui satisfait au postulat suivant.

79. — *Postulat XII.* *Le groupe des déplacements lobatschefskiens admet un sous-groupe invariant.*

Les déplacements d'un espace euclidien s'appelleront des *déplacements euclidiens*. Les déplacements du sous-groupe invariant s'appellent des *translations*.

Un *mouvement de translation* est un mouvement défini par un ensemble continu de translations.

80. — THÉORÈME. *Toute translation qui laisse un point fixe est la translation identique.*

Supposons qu'une translation  $T$  laisse fixe un point  $A$ . D'après un théorème précédent, cette translation serait équivalente à une rotation  $R_0$ , d'angle  $\alpha$  autour d'un axe  $A_0$  passant par  $A$ .

Je dis que, s'il en était ainsi, toute translation serait une rotation. En effet, une rotation  $R$ , d'angle  $\alpha$ , autour d'un axe quelconque  $A$ , peut être considérée comme la transformée de la rotation  $R_0$

par un des déplacements qui amènent  $A_0$  sur  $A$ . Comme les translations forment un sous-groupe invariant, la rotation  $R$  serait encore une translation.

De plus, toutes les rotations d'angle  $\alpha, 2\alpha, \dots n\alpha$  seraient des translations, puisque les translations forment un groupe.

Je dis maintenant qu'une rotation  $R$  d'angle quelconque serait une translation. Pour le prouver, je vais montrer qu'on peut toujours considérer une rotation quelconque  $R$  d'angle  $\rho$  autour d'un axe  $A$ , comme le produit de deux rotations  $R_1$  et  $R_2$ , d'angle  $\alpha$ , autour de deux axes  $A_1$  et  $A_2$  concourants en  $O$  sur  $A$ . Si on construit en effet les droites  $D_1$  et  $D_2$  telles que

$$D_1 = D \cdot R_1^{-\frac{1}{2}}$$

et

$$D_2 = D \cdot R_2^{\frac{1}{2}}$$

on sait que  $A$  devra être perpendiculaire à  $D_1$  et  $D_2$  et  $\rho = 2(D_1, D_2)$  si  $R = R_1 \cdot R_2$ .

Or le trièdre  $O, DD_1D_2$  est isocèle ; ses faces sont égales à  $\frac{\alpha}{2}$  et la base à  $\frac{\rho}{2}$ . Cherchons si on peut construire ce trièdre connaissant  $\frac{\alpha}{2}$  et  $\frac{\rho}{2}$ . Si nous menons par  $D$  le plan  $DX$  perpendiculaire au plan  $D_1D_2$ , nous sommes ramenés à construire le trièdre rectangle  $DD_1X$ . Comme  $X$  est la projection de  $D_1$  sur le plan  $DX$ , nous devons mener par le point  $O$ , dans le plan  $DX$ , une semi-droite  $D$  qui fasse avec  $D_1$  un angle égal à  $\frac{\alpha}{2}$  ; comme l'angle de  $D_1$  avec  $X$  est égal à  $\frac{\rho}{4}$  on sait que le problème est possible si

$$\frac{\rho}{4} < \frac{\alpha}{2} < 2^{dr} - \frac{\rho}{4}.$$

Si cette condition est remplie, la rotation donnée  $R$  serait le produit de deux rotations  $R_1$  et  $R_2$  d'angle  $\alpha$ . Comme ces rotations seraient des translations, et que les translations forment un groupe,  $R$  serait une translation.

Si la condition précédente n'est pas remplie, on peut trouver une rotation  $R'$  d'angle  $\rho' = \frac{\rho}{n}$  telle que l'on ait :

$$\frac{\rho'}{4} < \frac{\alpha}{2} < 2^{dr} - \frac{\rho'}{4}$$

en prenant  $n$  assez grand. Alors la rotation  $R'$  serait une translation et il en serait de même de la rotation  $R = R'^n$ .

Donc, si une translation laissait fixe un point  $A$ , sans être la translation identique, toutes les rotations seraient des translations. Par suite un déplacement quelconque serait aussi une translation, puisque tout déplacement est le produit de deux rotations ; et le groupe des translations ne serait pas un sous-groupe du groupe des déplacements, mais ce groupe lui-même.

81. — *Corollaire.* Il y a une translation et une seule qui amène un point  $A$  en un point donné  $A'$ .

Soit  $T_0$  une translation quelconque qui amène un point quelconque  $M$  en  $M'$ . On peut toujours construire un triangle isocèle  $AA''A'$  ayant  $AA'$  pour base et tel que  $AA'' = A'A'' = MM'$ . Effectuons un déplacement qui amène  $MM'$  sur  $AA''$ . La translation  $T_0$  se transforme en une translation qui amène  $A$  en  $A''$  puisque les translations forment un sous-groupe invariant. De même il y a une translation  $T''$  qui amène  $A''$  sur  $A'$ . Donc  $A'$  provient de  $A$  par le produit  $T''T'$ , c'est-à-dire par une translation  $T$ .

Il n'y a qu'une translation  $T$  qui amène  $A$  sur  $A'$ . S'il y en avait une autre  $T_1$  la translation  $T_1T^{-1}$  laisserait  $A$  fixe. Ce serait la translation identique et on aurait  $T = T_1$ .

Une translation est donc clairement désignée par deux points homologues.

82. — *Remarque.* Pour définir un mouvement de translation il suffit de se donner un ensemble continu de points  $M'$  homologues de  $M$  et comprenant le point  $M$ . Le mouvement peut donc être à 3, 2, 1 paramètres. S'il est à un paramètre, il suffit de se donner la trajectoire du point  $M$ . Si cette trajectoire est rectiligne le mouvement de translation est dit *mouvement de translation rectiligne*.

83. — *Théorème.* *Dans une translation, toute droite qui joint deux points homologues glisse sur elle-même.*

Soient la translation  $T$  et un point  $A$ . Posons  $B = AT$  et  $C = BT$ . Désignons par  $R$  une rotation quelconque autour de  $AB$  de sorte que  $A = AR$ ,  $B = BR$ ,  $C' = CR$ . Puisque les translations forment un sous-groupe invariant, la transformée de  $T$  par  $R$  est une translation  $T'$ , telle que  $B = AT'$  et  $C' = BT'$ . D'où :

$$B = BT^{-1}T'.$$

Donc  $T^{-1}T'$  est la translation identique. Par suite, comme on a aussi  $C' = CT^{-1}T'$ ,  $C'$  et  $C$  sont confondus. Donc  $C$  est sur la charnière  $AB$ .

84. — *Corollaire.* *Dans un mouvement de translation rectiligne*

tous les points décrivent des droites. On appelle ces droites des *glissières*.

THÉORÈME. *Dans une translation, tout plan qui passe par une glissière glisse sur lui-même.*

Considérons en effet la translation  $T$  qui amène  $M$  en  $M'$ . Soit  $P$  un semi-plan d'arête  $MM'$ ,  $P'$  sa position homologue.  $P'$  dérive de  $P$  par un mouvement axial  $A = GR$ ,  $G$  étant le mouvement de glissement plan rectiligne de  $P$  et de  $MM'$  sur eux-mêmes, et d'amplitude  $MM'$ ,  $R$  le mouvement de rotation d'angle  $\alpha$  qui amène  $P$  sur  $P'$ . Considérons le mouvement de translation rectiligne  $MM'$ . Puisqu'il est défini par un ensemble continu de translations,  $\alpha$  varie d'une manière continue dans ce mouvement et on peut trouver un nombre entier  $n$  assez grand tel que  $\alpha$  passe par la valeur  $\frac{4dr}{n}$  comprise entre zéro et  $\alpha$ . A cet instant le point  $M$  est venu en  $M_1$  entre  $MM'$ , tel que  $MM_1 = a$ , par un mouvement de translation  $T_0$ , qui est un mouvement axial d'amplitude  $a$  et d'angle  $\frac{4dr}{n}$ . Dès lors, le mouvement de translation  $T^n$  sera un mouvement axial d'amplitude  $na$  et d'angle  $4dr$ , et par suite sera équivalent à un glissement plan rectiligne.

Donc toutes les translations d'amplitude  $na$  sont des glissements plans rectilignes. Si nous construisons dans le semi-plan  $P$  le triangle isocèle  $MM''M'$  de base  $MM'$  et de côtés  $na$ , la translation  $MM''$  est un glissement plan rectiligne ; de même la translation  $M''M'$ . Le produit de ces deux translations, c'est-à-dire la translation  $MM'$  est donc aussi un glissement plan rectiligne.

Tout plan passant par une glissière s'appelle un *plan de glissement*.

85. — THÉORÈME. *La transformée d'une translation par une transposition autour d'une perpendiculaire à un plan de glissement est la translation inverse.*

Soit  $O$  est le pied de la perpendiculaire  $Oz$  sur le plan  $P$ , et  $T$  une translation. Soit  $O' = OT$ . La transposition autour de  $Oz$  laisse  $O$  fixe et amène  $O'$  en  $O'_1$  dans le plan  $P$ .  $O'_1$  est symétrique de  $O'$  par rapport à  $O$ . La transformée de  $T$  est la translation qui amène  $O$  en  $O'_1$  ; c'est manifestement la translation inverse de  $T$ .

86. — THÉORÈME. *Le produit de deux translations est commutatif.*

Soit en effet  $T$  une translation qui amène  $O$  en  $O'$ . Puis  $T'$  une translation qui amène  $O'$  en  $O''$ . Faisons la transposition autour de la perpendiculaire au milieu de  $O'O''$ , au plan  $OO'O''$ .  $O$  vient en  $O''$ ,  $O''$  en  $O$  et  $O'$  en  $O'_1$ . Or la translation qui amène  $O$  en  $O'_1$  est la transformée de celle qui amène  $O''$  en  $O'$ , c'est donc l'inverse de  $T'^{-1}$ , c'est-à-dire  $T'$ . De même la translation qui amène  $O'_1$  en  $O''$  est égale à  $T$ . Donc  $TT' = T'T$ .

### La théorie des parallèles.

La théorie des parallèles peut ensuite être faite comme l'a si clairement exposé M. Carlo BOURLET dans son *Cours abrégé de Géométrie*. La seule démonstration un peu pénible de cette théorie (si deux droites sont parallèles, toute droite qui coupe l'une coupe l'autre), peut être simplifiée en introduisant la notion de *bande de plan*.

Immédiatement après, se place le théorème des projections, la définition du sinus et du cosinus. Cette théorie, complétée par la notion de *produit géométrique*, permet de traiter toutes les questions de relations métriques sans parler de triangles semblables.

Enfin, la dernière partie de la Géométrie élémentaire comprendrait l'étude des transformations : homothétie, similitude (triangles semblables), inversion, transformation par pôles et polaires réciproques.

\* \* \*

J'ai voulu montrer dans cette note, que si on prend pour base de la Géométrie élémentaire l'existence du groupe des déplacements, on a besoin de moins de postulats que dans l'exposition classique due à Euclide ; que ces postulats peuvent être plus nettement posés ; que lorsqu'on les a admis, on n'a plus besoin de recourir à l'expérience et que, par suite, cette exposition, au point de vue purement logique, vaut au moins autant que celle d'Euclide. Si, d'autre part, cette façon de présenter les choses permet aux élèves de suivre de plus près les réalités ; si elle les initie, par l'introduction de la notion de groupe de transformations, aux méthodes les plus fécondes de la Géométrie moderne, de sorte, comme l'a dit M. Bourlet<sup>1</sup>, qu'elle descend plus bas et monte plus haut que celle qui a cours, il semble qu'on doive faire des efforts pour la faire pénétrer dans l'enseignement.

Je serais heureux si la présente note pouvait aider les professeurs dans les tentatives qu'ils feront dans cette voie.

Th. ROUSSEAU (Lycée de Dijon).

---

<sup>1</sup> *Nouvelles Annales de Mathématiques*, novembre 1905.