

1) Inversions

- Soit E le plan euclidien, $\mathcal{C}$ le cercle de centre A et de rayon r . On considère l'application :

$$\gamma_c : E \setminus \{A\} \longrightarrow E \setminus \{A\}$$

$$M \longmapsto M' \quad \text{avec } M' \in [A; M) \text{ et } AM \cdot AM' = r^2$$

C'est une application involutive de $E \setminus \{A\}$ dont l'ensemble des points fixes est $\mathcal{C}$.

- Expression analytique de γ_c dans un repère d'origine A .

$$\gamma_c : \mathbb{R}^{2*} \longrightarrow \mathbb{R}^{2*}$$

$$(x; y) \longrightarrow \left(r^2 \frac{x}{x^2 + y^2} ; r^2 \frac{y}{x^2 + y^2} \right)$$

$$: \mathbb{C}^* \longrightarrow \mathbb{C}^*$$

$$z \longrightarrow r^2 \frac{z}{|z|^2} = \frac{r^2}{\bar{z}}$$

C'est une application différentiable, qui se prolonge sur $\bar{E} = E \cup \{\infty\}$ par $\gamma_c(A) = \infty$; $\gamma_c(\infty) = A$

Proposition : γ_c transforme les cercles-droites en cercles-droites.

dém : $M(x; y)$ est sur un cercle droite

$$m' \quad A(x^2 + y^2) + Bx + Cy + D = 0$$

$$m' \quad A + B \cdot \frac{x}{x^2 + y^2} + C \cdot \frac{y}{x^2 + y^2} + D \cdot \frac{x^2 + y^2}{(x^2 + y^2)^2} = 0 \times \frac{1}{x^2 + y^2}$$

$$m' \quad M' \left(\frac{x}{x^2 + y^2} ; \frac{y}{x^2 + y^2} \right) \text{ vérifie :}$$

$$A + B \cdot X + C \cdot Y + D(X^2 + Y^2) = 0$$

de plus : - 1 droite passant par 0 est envoyée sur elle-même

- Un cercle passant par 0 est envoyé sur une droite

- Un cercle centré en 0 est envoyé sur un cercle centré en 0

- 1 droite ne passant pas par 0 est envoyée sur 1 cercle passant par 0

- 1 cercle ne passant pas par 0 et envoyé sur 1 cercle ne passant pas par 0.

Proposition : Une involution, est une application conforme, qui renverse l'orientation

dem: d'abord $\gamma : E \setminus \{0\} \rightarrow E$

d'ailleurs : $\gamma(x,y) = k(x,y) \cdot O(x,y)$ $\forall (x,y) \neq (0,0)$
et $\det(\gamma_r(x,y)) < 0$

où $\gamma_r(x,y)$ est la matrice jacobienne de γ en (x,y) , $k: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^+$
et $O(x,y)$ est une matrice orthogonale

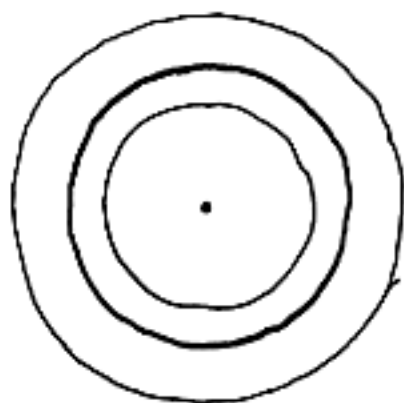
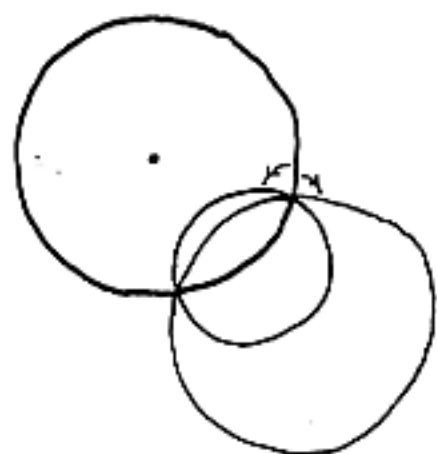
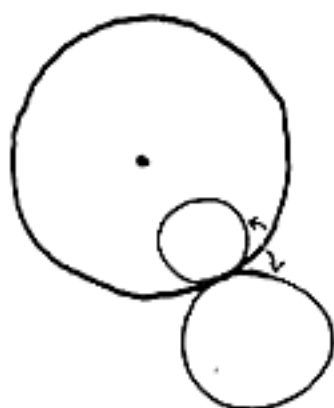
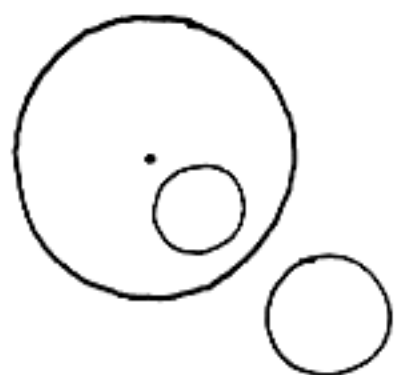
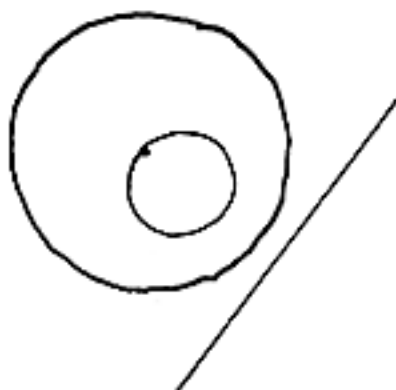
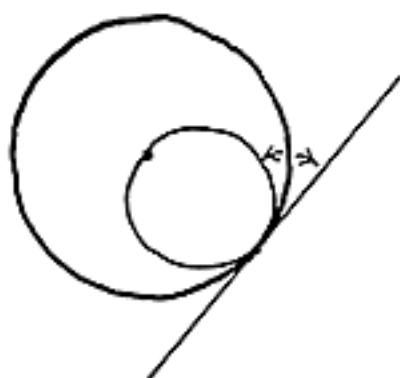
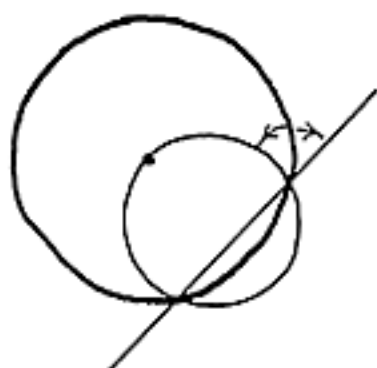
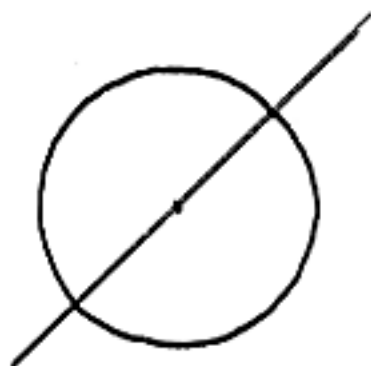
$$f_x(x,y) = r^2 \frac{x}{x^2+y^2} \quad f_y(x,y) = r^2 \frac{y}{x^2+y^2}$$

$$\gamma_r(x,y) = \begin{pmatrix} r^2 \frac{y^2-x^2}{Q} & -\frac{2xy}{Q} \cdot r^2 \\ -\frac{2xy}{Q} \cdot r^2 & r^2 \frac{x^2-y^2}{Q} \end{pmatrix} = \frac{r^2}{Q} \begin{pmatrix} y^2-x^2 & -2xy \\ -2xy & x^2-y^2 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \det(\gamma_r(x,y)) = -\frac{r^4}{(x^2+y^2)^2} < 0 \quad (Q = (x^2+y^2)^2)$$

$$\text{et } \frac{1}{\det(\gamma_r(x,y))} \cdot \gamma_r(x,y) \in O_2^- \quad \left(= \begin{pmatrix} a & b \\ b & -a \end{pmatrix}, a^2+b^2=1 \right)$$

cf d



Le groupe de Möbius.

□. $a; b; c; d \in \mathbb{C}$ et $f: \mathbb{C} \setminus \{-\frac{d}{c}\} \rightarrow \mathbb{C}$

$$z \mapsto \frac{az+b}{cz+d}$$

f se prolonge par continuité en $\bar{f}: \mathbb{C} \cup \{\infty\} \rightarrow \mathbb{C} \cup \{\infty\}$
par $\bar{f}(-\frac{d}{c}) = \infty$; $\bar{f}(\infty) = \frac{a}{c}$

• On considère $\mathcal{H} = \left\{ f: z \mapsto \frac{az+b}{cz+d} ; ad-bc \neq 0 ; a; b; c; d \in \mathbb{C} \right\}$
muni de la loi de composition, $\mathcal{H}$ a une structure de groupe.
• loi interne: $z \xrightarrow{f} \frac{az+b}{cz+d}$

$$\begin{aligned} g \circ f(z) &= \frac{\frac{\alpha(\frac{az+b}{cz+d}) + \beta}{\gamma(\frac{az+b}{cz+d}) + \delta}}{\frac{\alpha(\frac{az+b}{cz+d}) + \beta}{\gamma(\frac{az+b}{cz+d}) + \delta}} = \frac{\alpha(az+b) + \beta(cz+d)}{\gamma(az+b) + \delta(cz+d)} \\ &= \frac{(\alpha a + \beta c)z + \alpha b + \beta d}{(\gamma a + \delta c)z + \gamma b + \delta d} \\ &\in \mathcal{H} \end{aligned}$$

• él^t neutre : $z \rightarrow z$

• Inverse : $z = \frac{az+b}{cz+d} \Leftrightarrow (cz+d)z - (az+b) = 0$
 $\Leftrightarrow z(cz - a) + d - b = 0$
 $\Leftrightarrow z = \frac{-d + b}{cz - a} \in \mathcal{H}$

• et bien sûr associative.

On a bien sûr naturellement un morphisme de groupe

$$\varphi: GL_2(\mathbb{C}) \rightarrow \mathcal{H}, \text{ par } \varphi\left(\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}\right) = "z \mapsto \frac{az+b}{cz+d}"$$

Montrons que $\mathcal{H} \cong PSL_2(\mathbb{C})$

Si l'on considère $f: z \mapsto \frac{az+b}{cz+d}$

et $g: z \mapsto \frac{\alpha z + \beta}{\gamma z + \delta}$ pour quels paramètres a-t-on
 $f = g$?

$$f=g \iff \forall z \quad f(z)=g(z)$$

$$\iff \forall z \quad (az+b)(\gamma z+\delta) = (\alpha z+\beta)(cz+d)$$

$$\iff \forall z \quad a\gamma z^2 + (a\delta+b\gamma)z + b\delta = \alpha c z^2 + (\alpha d+\beta c)z + \beta d$$

$$\iff \begin{cases} a\gamma - \alpha c = 0 & \textcircled{1} \\ b\delta - \beta d = 0 & \textcircled{2} \\ a\delta + b\gamma = \alpha d + \beta c & \textcircled{3} \end{cases} \iff \begin{cases} \frac{a}{c} = \frac{\alpha}{\gamma} \\ \frac{b}{d} = \frac{\beta}{\delta} \end{cases}$$

soit $a = k.c$ et $b = l.d$ pour k et l de $\mathbb{C}$
 $\alpha = k.\gamma$ $\beta = l.\delta$

$$\textcircled{3} \iff k.c\delta + l.d\gamma = k.\gamma d + l.\delta c$$

$$(k-l)c\delta - (k-l)d\gamma = 0$$

$$(k-l)(c\delta - d\gamma) = 0$$

soit $k=l$ impossible, car alors $ad-bc = \alpha\delta - \beta\gamma = 0$

soit $c\delta - d\gamma = 0$

$$\iff \frac{c}{d} = \frac{\gamma}{\delta} \Rightarrow \frac{a}{d} = \frac{\alpha}{\delta} \quad (\text{et } \frac{b}{d} = \frac{\beta}{\delta})$$

soit $g = A.f$ pour un $A \in \mathbb{C}^*$

Et donc le morphisme : $\Psi: \begin{matrix} GL_2\mathbb{C} & \xrightarrow{\quad} & \mathbb{H} \\ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} & \mapsto & \frac{az+b}{cz+d} \end{matrix}$ passe au quotient par $\tilde{\mathbb{C}}^* = \left\{ \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & a \end{pmatrix} \mid a \in \mathbb{C}^* \right\} \subset GL_2\mathbb{C}$, pour donner un isomorphisme : (i.e. $\ker \Psi = \tilde{\mathbb{C}}^*$)

$$(LF(2, \mathbb{C})^{\neq}) / \sim \cong GL_2\mathbb{C} / \tilde{\mathbb{C}}^* \cong \frac{SL_2\mathbb{C}}{\pm Id} \cong PSL(2, \mathbb{C})$$

1

- On appelle groupe de Möbius, le groupe des transf^s de $E^* = E \cup \{\infty\}$ engendré par les inversions et les symétries. On le note $\mathcal{M}$.
- On note $\mathcal{M}^+$, le sous-groupe de $\mathcal{M}$ des éléments qui préservent l'orientation.

On note $\sigma: z \rightarrow \bar{z}$. $\langle \sigma \rangle \cong \mathbb{Z}_2 \subset \mathcal{M}$

Proposition: $\mathcal{M}^+ = \mathcal{H} \cong \text{PSL}(2; \mathbb{C})$
de plus $\mathcal{M} = \langle \sigma \rangle \rtimes \mathcal{H} \cong \mathbb{Z}_2 \rtimes \text{PSL}(2; \mathbb{C})$

Demo: $\mathcal{M}$ est engendré par les inversions et les symétries, qui sont orientation-reversing.

Donc $\mathcal{M}^+$ contient les translations, les rotations, et les homothéties (composées de 2 inversions concentriques)

en particulier: rotations de centre 0: $z \rightarrow e^{i\theta} z$

homothéties " : $z \rightarrow k \cdot z$ $k \in \mathbb{R}$

translations : $z \rightarrow z + c$

Montrons que $\mathcal{H} \subset \mathcal{M}^+$

soit $f: z \mapsto \frac{az+b}{cz+d}$ $ad-bc=1$

~~$f \in \mathcal{M}$~~ ~~$f \in \mathcal{M}^+$~~

$z \mapsto cz+d \in \mathcal{M}^+$ (homothétie, rotation, translation)

$z \mapsto \frac{1}{cz+d} \in \mathcal{M}^+$ ($z \mapsto \frac{1}{z}$ composé de $z \mapsto \frac{1}{\bar{z}}$ et $z \mapsto \bar{z}$)

$z \mapsto \frac{1}{\frac{1}{cz+d}} + \frac{a}{c} = \frac{c \cdot az + ad - 1}{c(cz+d)} = \frac{caz + cb}{c(cz+d)} = \frac{az+b}{cz+d} \in \mathcal{M}^+$

et donc $z \mapsto \frac{az+b}{cz+d} \in \mathcal{M}^+$

• Montrons que $\mathcal{M}^+ \subset \mathcal{H}$

il est suffisant de montrer que $\mathcal{M} \subset \langle \sigma; \mathcal{H} \rangle$

Les elt^s de $\mathcal{M}$ sont engendrés par les symétries et les inversions, il suffit donc de montrer que les symétries et les inversions sont dans $\langle \sigma; \mathcal{H} \rangle$

- Cas d'une symétrie : soit une symétrie par une droite ℓ ,
on peut la décrire comme suit :

(do $\mathcal{H}$) - une translation, suivie d'une rotation ramène ℓ sur l'axe réel

(do σ) - on effectue la symétrie $z \mapsto \bar{z}$

- on ramène ℓ sur l'axe réel

(conjugaison par σ de $z \mapsto \bar{z}$)

- Cas d'une inversion ds un cercle c

- on ramène le centre sur 0 (translation)

- on change le rayon en 1 par une homothétie.

- inversion $z \mapsto \frac{1}{\bar{z}}$

- on ramène sur c

$$cz+d \neq 0$$

Proposition : Soit $(\alpha; \beta; \gamma) \in \overline{\mathbb{C}} \times \overline{\mathbb{C}} \times \overline{\mathbb{C}}$
 et $(\varnothing; \eta; \varepsilon) \in \overline{\mathbb{C}} \times \overline{\mathbb{C}} \times \overline{\mathbb{C}}$
 Alors il existe un unique élément de $\mathcal{M}^+$
 qui envoie $(\alpha; \beta; \gamma) \rightarrow (\varnothing; \eta; \varepsilon)$

Démo : Il suffit de montrer que donné $(\alpha; \beta; \gamma)$, il existe
 un unique elt de $\mathcal{M}^+$ qui l'envoie sur $(\infty; 0; 1)$

Considérons $\phi: z \rightarrow \frac{az+b}{cz+d}$

avec $a = \frac{\alpha - \gamma}{\gamma - \beta}$

alors $\phi(\alpha) = \infty$

$b = \frac{\alpha - \gamma}{1 - \gamma/\beta}$

$\phi(\beta) = 0$

$c = -1$

$\phi(\gamma) = 1$

$d = \alpha$

uniquement : et dans la preuve il apparaît que c'est unique !
 (résolution de système.)

$\phi(\alpha) = \frac{a\alpha + b}{c\alpha + d} = \infty$

$\phi(\beta) = \frac{a\beta + b}{c\beta + d} = 0$

$\phi(\gamma) = \frac{a\gamma + b}{c\gamma + d} = 1$

$\phi(\gamma) = \frac{a\gamma + b}{c\gamma + d} = 1$

$\frac{a\gamma + b}{c\gamma + d} = 1$

Remarque : Donnés 3 pts distincts il existe un unique cercle-droite
 passant par ces points $\Rightarrow \mathcal{M}^+$ agit librement et transitivement
 sur l'ensemble des cercles-droites.

Corollaire :

- Un élé de M^+ qui fixe 3 pts est l'identité
- Un élé de M qui fixe 3 pts est soit l'identité soit l'inversion-symétrie dans le cercle-droite passant par ces 3 pts.

Démo:

La première assertion est claire.

Soit un élé α de M qui fixe 3 pts $(\alpha; \beta; \gamma)$.

ne préserve pas l'orientation

Soit c le cercle-droite (unique) passant par $(\alpha; \beta; \gamma)$ et γ l'inversion-symétrie dans c .

alors $\gamma \circ \alpha$ préserve l'orientation et fixe $(\alpha; \beta; \gamma)$

$$\Rightarrow \gamma \circ \alpha = 1 \quad \Rightarrow \quad \alpha = \gamma^{-1} = \gamma$$

α est l'inversion dans c .

2

On note $\overline{\mathbb{R}} = \mathbb{R} \cup \{\infty\} \subset \overline{\mathbb{C}}$

et $H \triangleq \{h \in \mathcal{M}^+ \mid h(\overline{\mathbb{R}}) = \overline{\mathbb{R}}\}$; l'ensemble des transformations de Möbius, o.p., qui fixent la droite réelle.

Prop^o: $H = \left\{ z \mapsto \frac{az+b}{cz+d} ; \begin{matrix} a,b,c,d \in \mathbb{R} \\ ad-bc \neq 0 \end{matrix} \right\} \approx GL(2; \mathbb{R}) / \mathbb{R}^* \\ \approx \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} ; \begin{matrix} a,b,c,d \in \mathbb{R} \\ |ad-bc|=1 \end{matrix} \right\}$

démo: $\cdot ? GL(2; \mathbb{R}) / \mathbb{R}^* \subset H$

Donc $\psi: z \mapsto \frac{az+b}{cz+d} \quad ad-bc \neq 0, \psi \in \mathcal{M}^+$

et avec $a, b, c, d \in \mathbb{R}$, $\psi(\overline{\mathbb{R}}) = \overline{\mathbb{R}} \Rightarrow \psi \in H$

$\cdot ? H \subset GL(2; \mathbb{R}) / \mathbb{R}^*$

donnez $(\alpha; \beta; \gamma) \in \overline{\mathbb{R}} \times \overline{\mathbb{R}} \times \overline{\mathbb{R}}$

$(\delta; \eta; \varepsilon) \in \overline{\mathbb{R}} \times \overline{\mathbb{R}} \times \overline{\mathbb{R}}$

Il existe une transformation de $GL(2; \mathbb{R}) / \mathbb{R}^*$ qui envoie $(\alpha; \beta; \gamma)$ sur $(\delta; \eta; \varepsilon)$. Il suffit de trouver $f \in GL(2; \mathbb{R}) / \mathbb{R}^*$ tq $\psi: (\alpha; \beta; \gamma) \rightarrow (\infty; 0; 1)$ ($\forall \alpha; \beta; \gamma$ de $\overline{\mathbb{R}}$, distincts)

ψ_1 envoie α sur l'inf : $z \xrightarrow{\psi_1} \frac{z}{z-\alpha}$

$\psi_2 \circ \psi_1$ envoie $\alpha \rightarrow \infty$
 $\beta \rightarrow 0$: $z \xrightarrow{\psi_2} z - \frac{\beta}{\beta-\alpha}$

$\psi_3 \circ \psi_2 \circ \psi_1$ envoie $\alpha \rightarrow \infty$
 $\beta \rightarrow 0$
 $\gamma \rightarrow 1$: $z \mapsto z \times \frac{1}{\frac{\gamma}{\gamma-\alpha} - \frac{\beta}{\beta-\alpha}}$

et $\psi_1; \psi_2; \psi_3; \psi_3 \circ \psi_2 \circ \psi_1 \in GL(2; \mathbb{R}) / \mathbb{R}^*$
 $f = \psi_3 \circ \psi_2 \circ \psi_1$

$\Rightarrow$ Donc un élément $h \in H$ qui envoie $(\alpha; \beta; \gamma)$ sur $(\delta; \eta; \varepsilon)$
 , par unicité $h \in GL(2; \mathbb{R}) / \mathbb{R}^*$ c.f.d =

On note $\mathbb{H}^2 = \{ z \in \mathbb{C} \mid \text{Im}(z) > 0 \}$

$\mathcal{H}^+$ le groupe hyperbolique o.p. ; $\mathcal{H}^+ = \{ h \in \mathcal{M}^+ \mid h(\mathbb{H}^2) = \mathbb{H}^2 \}$

$\mathcal{H}$ le groupe hyperbolique ; $\mathcal{H} = \{ h \in \mathcal{M} \mid h(\mathbb{H}^2) = \mathbb{H}^2 \}$

Proposition : $\mathcal{H}^+ = \text{PSL}(2; \mathbb{R})$

démo : soit $f: \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{R}$ tp $f(z) = \text{Im}(h(z))$ où $h \in \mathcal{H}$

C'est une application continue $\Rightarrow$ T.V.I $\mathbb{H}^2$ est
envoyé sur lui-même ou sur $-\mathbb{H}^2$.

Il suffit donc de vérifier pour $z=i$.

$$h(i) = \frac{ai+b}{ci+d} = \frac{(ai+b)(d-ci)}{c^2+d^2} = \frac{1}{c^2+d^2} [ac+bd + i(ad-bc)]$$

$\text{Im}(h(i))$ a même signe que $ad-bc$

$$\text{i.e. : } \mathcal{H} = \langle \sigma \rangle \ltimes \mathcal{H}^+ \simeq \mathbb{Z}_2 \times \text{PSL}(2; \mathbb{R})$$

$$\mathcal{H}^+ = \text{PSL}(2; \mathbb{R})$$

Proposition : $\mathcal{H} = \mathbb{Z}_2 \ltimes \mathcal{H}^+ = \mathbb{Z}_2 \times \text{PSL}(2; \mathbb{R})$

démo : soit $h \in \mathcal{H}$. Si h est orienté.pres. alors $h \in \mathcal{H}^+$

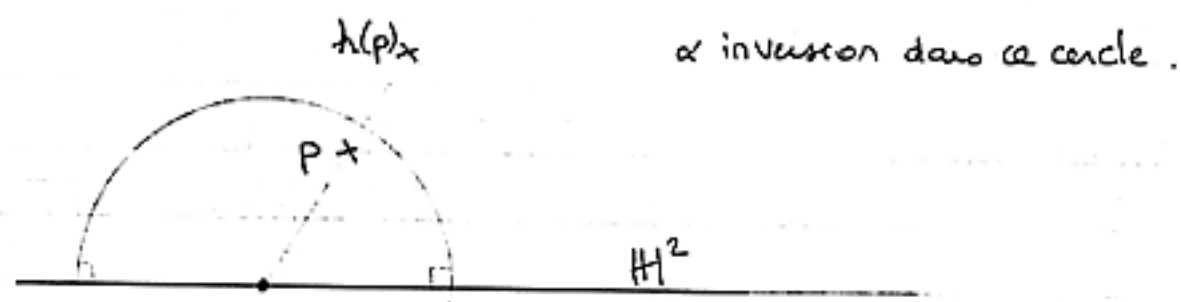
sinon on compose par une invers^o de un cercle de
centre sur $\mathbb{R}$, ou une symétrie par une droite $\perp$ à
à $\mathbb{R} \Rightarrow \gamma h$ est o.p. $\Rightarrow \gamma h \in \mathcal{H}^+$

en particulier $\mathbb{Z}_2$ peut-être engendré par n'importe
laquelle de ces transformations

- On appelle droite hyperbolique l'intersection d'un cercle $\perp^{\text{al}}$ à $\mathbb{R}$ ou d'une droite verticale avec $\mathbb{H}^2$.
- On appelle symétrie hyperbolique (ou réflexion h.), une inversion - réflexion par une droite hyperbolique. Ce sont des elt^s du groupe hyperbolique.

Thème: les réflexions hyperboliques engendrent le groupe hyperbolique
De plus tout élément se décompose en au plus 3 réflex^o

démo: Soit h élément du groupe hyperbolique, et $P \in \mathbb{H}^2$
Soit h fixe P , soit on compose h par α réflexion qui envoie $h(P)$ en P . $h' = \alpha \circ h$. h' fixe P .



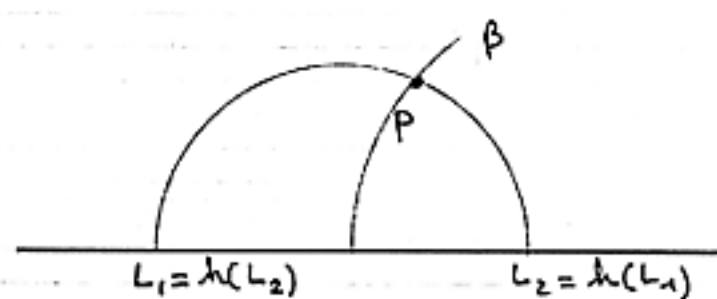
On peut donc considérer h qui fixe P . Soit l une droite hyperbolique passant par P . Soit h fixe globalement l soit ce n'est pas le cas.

lemme: Soit P un point de $\mathbb{H}^2$, et A, A' des points de $\overline{\mathbb{R}}$
 $\exists (!)$ réflexion hyperbolique qui fixe P et envoie A en A' .

dém: on peut aisément vérifier que lorsque l'on effectue toutes les réflexions h. dans toutes les droites passant par P , A décrit $\overline{\mathbb{R}}$ (injectivement).

Si h fixe globalement l , alors les points fixes L_1 et L_2 sont soit fixes soit interchangés.

Si ils sont interchangeables, on compose par la réflexⁿ fixant P les interchangeant.



$$\begin{aligned} \gamma_P : P &\rightarrow P \\ L_1 &\rightarrow L_2 \\ L_2 &\rightarrow L_1 \end{aligned}$$

• Si h ne fixe pas L , alors $\{L_1; L_2\} \cap \{h(L_1); h(L_2)\} = \emptyset$
(car par 2 pts il ne passe qu'une seule droite h .)

On compose h par l'inversion envoyant P sur P , et $h(L_1)$ sur L_1 . Alors $h' = \gamma_P \circ h$ fixe globale aussi L_2 (même raison)

• On est arrivé à h qui fixe 3 pts de L

Alors h est soit l'identité, soit l'inversion par L

Si c'est le cas on compose par cette inversion pour finalement obtenir l'identité cqd $\square$