8. Dualité projective

la dualité en algèbre linéaire aura une traduction en géométrie projective. Rappelons-en les grandes lignes pour des k-EV <u>de din finie</u> (hyp. essentielle!):

- ▶ E = L(E, k) = Hom (E, k) l'expace des formes linéaires, est de même dimension que E donc lui est isomorphe mais non canoniquement (il faut chrisir une base pour exhiber un isomorphisme)
- ▶ (bidualité) le morphisme ev: $E \to E^{kx}$ est un isomorphisme $x \mapsto (ev_n : \varphi \mapsto \varphi(x))$
- ▶ à toute appl. linéaire $f: E \rightarrow F$ est associée une <u>transposée</u> notée $f^*: F^* \rightarrow E^*$ (autres notations rencontrées: tf ou f^t). De plus:

► à tout SEV FÉE, resp GÉE*, est associé son dual-orthogonal

F¹ = {φ€€*, q|F = 0} = ker i*

 $G^{\circ} = \{x \in F, ev_{x|F^{*}} = 0\} = \{x \in F, \forall q \in F^{*}, q(x) = 0\} = \ker j^{*}$

[on a deux notations différentes (-) $^{\perp}$ et (-) $^{\circ}$ mois par bidualité ce ne sont qu'une seule et même notion. On notera $F = F^{\perp}$ et $G = G^{\circ}$ comme [Audin].] De plus, si n=dim E, p=dim F alors dim $F^{\perp} = N-p$ [idem pour G°]

La traduction projective est que dans un espace projectif P(E) de dim n, la dualité associe à tout sous-espace projectif $V = P(F) \subset P(E)$ de dim p un sous-espace projectif $V' \stackrel{\text{de}}{=} P(F') \subset P(E^*)$ de dimension n - p - 1.

Dans la suite nous allons nous cantonner à un plan projectif IP(E), donc la dualité associe des points à des droites et des droites à des points. Le tableau suivant résume la situation, avec din E = 3:

P(E)	E	E^{\star}	$P(E^{\star})$
$a \in P(E)$ point	$a \subset E$ droite vectorielle	$a' \subset E^*$ plan vectoriel	$P(a') = A' \subset P(E^*)$ droite projective
$D = P(d) \subset P(E)$ droite projective	$d \subset E$ plan vectoriel	$d' \subset E^*$ droite vectorielle	$d' \in P(E^*)$ point

Les relations d'incidence dans l'espace projectif, c'est-à-dire les inclusions éventuelles entre des sous espaces (points appartenant à des droites, droites incluses dans des plans...) sont respectées par la dualité grâce au fait élémentaire suivant : ri F, G sont deux SEV de E alors

 $F \subset G \Leftrightarrow F' \supset G'$

a,b,c &D

Le dictionnaire de dualisation fournit le tableau suivant où les colonnes expriment des équivalences dans P = P(E) et $P^* = P(E^*)$.

$a \text{ point de } P \qquad \Leftarrow$	\rightarrow A droite de P^*	
D droite de P	d point de P^*	
$a \in D$	$A \ni d$	
trois points alignés dans P	trois droites concourantes dans P^*	
droite ab	point $A \cap B$	

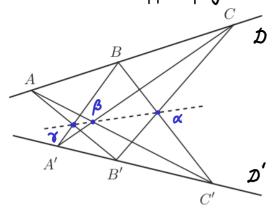
A,B,C Concourantes en d

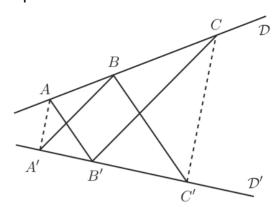
Nous allons illustrer la dualité projective en donnant un analogue projectif du théorème de Pappus, puis son énoncé dual.

Théorème (Pappus) Soient \mathcal{D} et \mathcal{D}' deux droites et soient A, B et C trois points de \mathcal{D} , A', B' et C' trois points de \mathcal{D}' . Soient α , β et γ les points d'intersection de B'C et C'B, C'A et A'C, et A'B et B'A respectivement. Alors α , β et γ sont alignés.

Voici le dessin de Pappus projectif:

Rappelons-nous de Pappus affine:





Dém de Pappus projectif: la droite projective of peut être choisie comme hyperplan (droite) à l'infini. Dans le plan affine complémentaire (« à distance finie »), les droites (BC) et (BC) sont parallèles puisque leur point d'intersection est à l'infini. De même (AB') et (A'B) sont parallèles. Le théorème de Pappus affine entraîne que (AC') et (A'C) sont parallèles. Leur point d'intersection \(\beta \) dans le plan projectif est donc à l'infini, c'est-à dire sur la droite à l'infini \(\alpha \) : ainsi \(\alpha \), \(\beta \) sont alignés \(\beta \)

la technique de démonstration utilisée ici s'appelle « envoyer une droite (ici ax) à l'infini».

Soulignons deux avantages du projectif par rapport à l'affine:

(d) les Enoncés sont plus simples. Dans le cas de Pappus, il n'y a aucune hypothèse à faire: l'hypothèse de parallélisme sur les droites dans Pappus affine revient à dire qu'elles se compent à l'infini, or dans un plan projectif deux droites se compent toujours donc on n'a pas besoin de faire cette hypothèse.

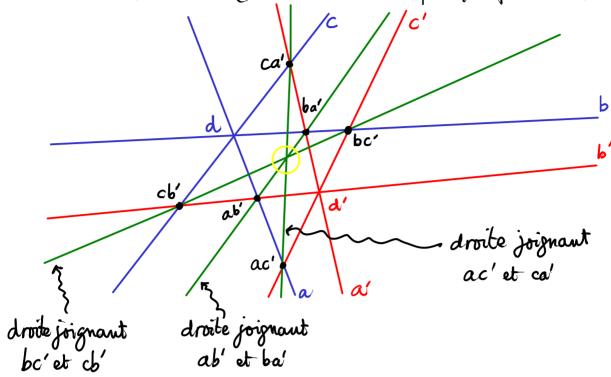
① On peut dualiser et obtenir ainsi gratuûtement un deuxième énoncé. Mus par l'impatience et l'excitation, nous le faisons tout de suite:

th (Pappus dual): dans un plan projectif soient de d' deux points et soient a, b, c trois droites passant par d et a, b', c' trois droites passant par d'.

Alors la droite joignant anb' et bna',

 anc	ea	cna,	
 bnc'	et	cnb' sont	concourrantes

Le dessin n'est pas facile à faire si on veut être certain que tous les points d'intersection mentionnés socient dans la femille de papier. Une asture est de dessiner a et à presque parallèles, caron n'a pas à considérer leur intersection (de même b et b' presque parallèles; c et c').



Dém au Pappus dual: en n'a rien à faire, on part de Pappus projèctif initial et en dualise \$\omega\$