

## 7. Hyperplans à l'infini, espaces affines à distance finie

Nous allons voir maintenant que le choix d'un hyperplan vectoriel  $F \subset E$  (de manière équivalente : un hyperplan projectif  $H = \mathbb{P}(F) \subset \mathbb{P}(E)$ ) permet de voir  $\mathbb{P}(E)$  comme réunion d'un espace affine « à distance finie » et d'un « hyperplan à l'infini ».

Prop Soit  $P = \mathbb{P}(E)$  un espace projectif de dimension  $n$ .

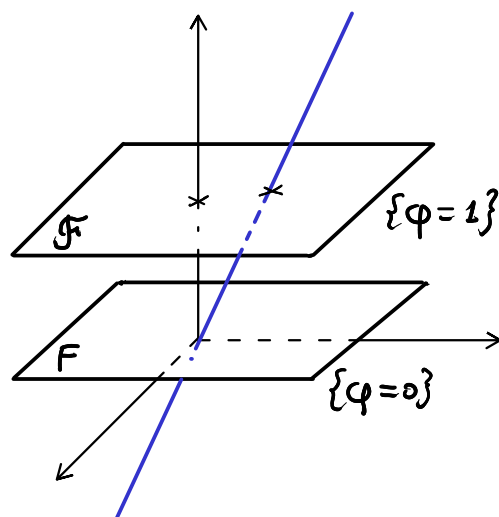
Soit  $H = \mathbb{P}(F)$  un hyperplan (projectif). Alors l'ensemble  $P \setminus H = \mathbb{P}(E) \setminus \mathbb{P}(F)$  possède une structure naturelle d'espace affine de direction  $F$  (et donc de dimension  $n$ ).

Dém Soit  $\varphi \in E^*$  une forme linéaire nulle sur  $F$  (une « équation » de  $F$ ) et  $\mathcal{F} = \{x \in E, \varphi(x) = 1\}$ . Il s'agit d'un hyperplan affine de  $E$ , de direction l'hyperplan  $F$ . [Par exemple, si on complète une base  $\{e_0, \dots, e_{n-1}\}$  de  $F$  avec un vecteur  $e_n$  en une base de  $E$ , on peut prendre  $\varphi = e_n^*$  et alors  $\mathcal{F} = \{x = \sum_{i=0}^n x_i e_i; x_n = 1\}$ .]

Les points de  $P \setminus H$  correspondent aux droites de  $E$  non incluses dans  $F$ . Une telle droite  $D$  intersecte  $\mathcal{F}$  en un unique point  $M_D$ , et l'application

$$\alpha: P \setminus H \longrightarrow \mathcal{F}$$

$$x = \pi(D) \longmapsto \alpha(x) = M_D$$



est une bijection entre  $\mathbb{P}^1 \setminus H$  et l'espace affine  $\mathbb{F}$ , cqfd  $\square$

Dans cette situation on dit que  $H$  est un hyperplan à l'infini. Ce n'est qu'une manière de porter un point de vue sur  $\mathbb{P}(E)$ , qui permet de se le représenter en dessinant l'espace affine  $E = \mathbb{P} \setminus H$  et en tenant compte du fait qu'à l'infini, non représenté sur le dessin, se trouve un hyperplan projectif. On notera que le résultat sur l'intersection de deux sous-espaces projectifs de dimensions complémentaires (première proposition de ce § 6) a pour conséquence que dans le dessin d'un plan affine « à distance finie » d'un plan projectif  $\mathbb{P}$ , deux droites parallèles se coupent à l'infini. En témoignent la belle photographie ci-dessous d'un champ de lavande prise par François Rouvière en hiver 1981 sur le plateau de Valensole, extraite du livre de M. Audin.



On y voit à l'œil nu se matérialiser un infini qui, sur le plateau de Valensole, n'existe pas.

Nous allons maintenant faire des exemples en dim 1 et 2.

## La droite projective

Soit  $P = \mathbb{P}(E)$ ,  $\dim E = 2$ , une droite projective. Un hyperplan  $F \subset E$  est une droite; la seule droite incluse dans  $F$  est  $F$  lui-même donc  $\mathbb{P}(F) = \{\text{un point}\}$ . On note ce point  $\infty$  et on a  $P = k \amalg \{\infty\}$   
droite affine  $\swarrow$  point à l'infini  $\searrow$

Si  $E = k^2 = k e_0 \oplus k e_1$  et  $F = \{x_1 = 0\}$  la bijection s'écrit ainsi:

$$\begin{array}{ccc} P & \longrightarrow & k \amalg \{\infty\} \\ \left( \begin{array}{l} \text{droite } D \text{ dirigée} \\ \text{par le vecteur } (a, b) \end{array} \right) & \longmapsto & \frac{a}{b} \end{array}$$

$$\text{Si } D \not\subset F: (a, b) \sim (a/b, 1) \longmapsto \frac{a}{b}$$

$$\text{Si } D \subset F: (a, b) = (a, 0) \longmapsto \infty = \left\langle \frac{a}{0} \right\rangle$$

## Le plan projectif

Soit  $P = \mathbb{P}(E)$ ,  $\dim E = 3$  un plan projectif. Soit  $E \supset F \supset G$  drapeau complet.

$$\begin{aligned} \text{On a alors } \mathbb{P}(E) &= \{\text{plan affine}\} \amalg \mathbb{P}(F) \leftarrow \begin{array}{l} \text{droite à l'infini} \\ \text{point à l'infini de } \mathbb{P}(F) \end{array} \\ &= \{\text{plan affine}\} \amalg \{\text{droite affine}\} \amalg \mathbb{P}(G) \leftarrow \\ &= \{\text{plan affine}\} \amalg \{\text{droite affine}\} \amalg \{\text{point affine}\}. \end{aligned}$$

## En général

On voit que lorsque  $\dim E = n+1$ , le choix d'un drapeau

$$E = E_{n+1} \supset E_n \supset \dots \supset E_1 \supset E_0 = \{0\}$$

permet de décomposer  $\mathbb{P}(E)$  en union disjointe d'espaces affines:

$$\mathbb{P}(E) = \left\{ \begin{array}{l} \text{espace affine} \\ \text{des droites de } E \\ \text{non incluses dans } E_n \end{array} \right\} \amalg \left\{ \begin{array}{l} \text{espace affine} \\ \text{des droites de } E_n \\ \text{non incluses dans } E_{n-1} \end{array} \right\} \amalg \dots \amalg \mathbb{P}(E_1)$$

(★)

dimension  $n$

dimension  $n-1$

dimension 0

Prenons  $E = k^{n+1}$ . Un élément de  $\mathbb{P}(E) = \mathbb{P}^n(k)$  (= droite de  $k^{n+1}$ ) est représenté par un uplet  $(x_0, \dots, x_n) \neq 0$  (un vecteur directeur) bien défini à multiplication scalaire simultanée près. On note  $(x_0 : \dots : x_n)$ , et on appelle coordonnées homogènes, une telle classe d'équivalence de uplets:  $(x_0 : \dots : x_n) = (y_0 : \dots : y_n) \Leftrightarrow \exists \lambda \in k^\times, y_i = \lambda x_i$ .  
(pour tout  $i$ )

En ces termes la décomposition précédente s'écrit

$$\mathbb{P}^n(k) \longrightarrow k^n \amalg \mathbb{P}^{n-1}(k)$$

$$(x_0 : \dots : x_n) \longmapsto \begin{cases} \left( \frac{x_0}{x_n}, \dots, \frac{x_{n-1}}{x_n} \right) \in k^n & \text{si } x_n \neq 0 \\ (x_0 : \dots : x_{n-1}) \in \mathbb{P}^{n-1}(k) & \text{si } x_n = 0. \end{cases}$$

Rem si  $k$  est fini, notons  $q = |k|$  et  $n+1 = \dim(E)$ . Un  $k$ -espace affine de dimension  $i$  est en bijection avec  $k^i$ , donc de cardinal  $q^i$ .

La décomposition (\*) fournit  $|\mathbb{P}(E)| = \sum_{i=0}^n q^i = \frac{q^{n+1} - 1}{q - 1}$  ce qui

donne une nouvelle démo. de la formule déjà vue.

### Complétion projective

On a vu que le complémentaire d'un hyperplan projectif dans un espace projectif est muni d'une structure d'espace affine. Réciproquement tout espace affine  $\mathcal{F}$  peut être plongé dans un espace projectif appelé sa « complétion projective » comme complémentaire d'un hyperplan à l'infini. On peut faire cela de manière parfaitement intrinsèque (\*) mais par souci de simplicité fixons un point  $A \in \mathcal{F}$ , considérons le vectorialisé  $\mathcal{F}_A$  et l'espace vectoriel  $E = \mathcal{F}_A \times k$ . On peut identifier  $\mathcal{F}$  à  $\mathcal{F}_A \times \{1\} \subset E$  et donc à l'espace affine  $\mathbb{P}(E) \setminus \mathbb{P}(H)$  avec  $H = \mathcal{F}_A \times \{0\} \subset E$ .

(\*) Voir Lelong-Ferrand, Chap. IV, §4.