



Soit  $h_1 = H(O_1, k_1)$  et  $h_2 = H(O_2, k_2)$  deux homothéties de centres différents,  $A$  un point fixe et  $M$  un point quelconque. Soit  $f = h_2 \circ h_1$ .

On a :

$$h_1 \quad h_2$$

$$M \mapsto M' \mapsto M''$$

$$A \mapsto A' \mapsto A''$$

Pour tout  $M$ ,  $\overrightarrow{A''M''} = k_2 \overrightarrow{A'M'} = k_2 \times k_1 \overrightarrow{AM}$ .

Si  $k_2 \times k_1 = 1$ , alors, pour tout  $M$ ,  $\overrightarrow{MM''} = \overrightarrow{AA''}$  ;  $f$  est la translation de vecteur  $\overrightarrow{AA''}$ .

Si  $k_2 \times k_1 \neq 1$ ,  $f$  possède un unique point invariant  $O$ . En effet :

$$f(O) = O$$

$$\Leftrightarrow \overrightarrow{OA''} = k_2 \times k_1 \overrightarrow{OA}$$

$$\Leftrightarrow (1 - k_2 \times k_1) \overrightarrow{OA} = \overrightarrow{A''A}$$

$$\Leftrightarrow \overrightarrow{OA} = \frac{\overrightarrow{A''A}}{1 - k_2 \times k_1}$$

ceci prouve l'existence et l'unicité du point fixe de  $f$ .

Ainsi, pour tout point  $M$ ,  $\overrightarrow{OM''} = k_2 \times k_1 \overrightarrow{OM}$ , donc  $f = H(O, k_1 \times k_2)$ .

D'autre part, la droite  $(O_1O_2)$  est invariante par chacune des deux homothéties, donc aussi par  $f$ , elle passe donc par  $O$ .