

Les deux problèmes sont indépendants.

Problem I. Groupe des translations-rotations. *Le but de ce problème est de démontrer que l'ensemble des rotations et des translations du plan forme un groupe.*

Dans tout le problème le plan est muni d'un repère orthonormé (O, \vec{i}, \vec{j}) .

1. Parité linéaire d'une rotation.

a. Pour tout réel θ , déterminer les valeurs propres complexes de la matrice $R_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$ (on distinguera les cas particuliers où les valeurs propres sont réels).

On conserve la notation R_θ pour la suite du problème.

b. Pour tous réels θ et θ' , démontrer que $R_\theta R_{\theta'} = R_{\theta+\theta'}$.

c. Pour toute matrice A orthogonale et de déterminant $+1$ démontrer qu'il existe $\theta \in \mathbb{R}$ tel que $A = R_\theta$.

2. Point fixe d'une rotation.

a. Soit $\theta \in \mathbb{R}$ tel que $\theta \not\equiv 0 \pmod{2\pi}$. Démontrer que si r est une transformation affine dont la partie linéaire a pour matrice R_θ , alors r possède exactement un point fixe.

b. Si $\theta \equiv 0 \pmod{2\pi}$, montrer que si f est une transformation affine dont la partie linéaire a pour matrice R_0 alors, soit f est l'identité du plan affine, soit f n'a aucun point fixe.

Dans la suite du problème on admet qu'une rotation est une transformation affine r du plan dont la partie linéaire a pour matrice R_θ pour un certain $\theta \in \mathbb{R}$ (où θ est l'angle de la rotation) avec la condition que si $\theta \equiv 0 \pmod{2\pi}$ alors r est l'identité du plan affine.

c. On considère les transformations du plan

$$r : \begin{pmatrix} \mathbb{R}^2 \\ (x) \\ (y) \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} \mathbb{R}^2 \\ (2-y) \\ (3+x) \end{pmatrix} \quad r' : \begin{pmatrix} \mathbb{R}^2 \\ (x) \\ (y) \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} \mathbb{R}^2 \\ (1-y) \\ (2+x) \end{pmatrix}$$

Démontrer que r et r' sont des rotations dont on déterminera les angles et les points fixes.

d. Déterminer la transformation affine $r \circ r'$, si c'est une rotation, on précisera son angle et son point fixe.

e. De même, déterminer la transformation affine $r^{-1} \circ r'$

3. Composition de rotations et de translations.

a. On considère le point $A(2, 1)$ et la rotation $r_{A, \frac{\pi}{3}}$ de centre A et d'angle $\pi/3$. On considère la translation $t_{\vec{j}}$ de vecteur \vec{j} . Démontrer que $f = r \circ t_{\vec{j}}$ est une rotation dont on déterminera l'angle et le centre. *Vous pourrez utiliser la forme analytique ou bien raisonner géométriquement, dans tous les cas une figure sera appréciée.*

b. Démontrer que la composée de deux rotations est une rotation ou une translation (*on distinguera rigoureusement les deux cas*).

4. Groupe des rotations-translations.

On considère l'ensemble

$$\mathcal{RT} = \{r_{\Omega, \theta} \mid \Omega \text{ un point et } \theta \in \mathbb{R}\} \cup \{t_{\vec{u}} \mid \vec{u} \text{ vecteur du plan}\}$$

Démontrer que \mathcal{RT} est un groupe pour la composition.

Problem II. Tangentes à une parabole.

Dans le plan euclidien rapporté à un repère orthonormé (O, \vec{i}, \vec{j}) on considère :

- la parabole $\mathcal{P} : y = \frac{1}{2}(x^2 - 1)$;
- le point $A(-2, -2)$;
- pour tout réel t la droite $\Delta_t : tx - (t + 1)y - 2 = 0$.

1. Démontrer que pour tout réel t la droite Δ_t passe par A .
2. Déterminer en fonction de t , le nombre de points d'intersection de la droite Δ_t avec la parabole \mathcal{P} .
3. En déduire que les tangentes à la parabole \mathcal{P} passant par A sont les droites Δ_t avec $t = \frac{1 \pm \sqrt{7}}{2}$.

Droite orthoptique à une parabole.

Pour un nombre réel $a \in \mathbb{R}$ nous considérons la droite \mathcal{D}_a d'équation $y = ax - \frac{1}{2}a^2 - \frac{1}{2}$.

4. Démontrer que pour tout nombre réel a , la droite \mathcal{D}_a est tangente à la parabole \mathcal{P} .
5. Démontrer que pour tout nombre réel $a \neq 0$, les droites \mathcal{D}_a et $\mathcal{D}_{\frac{-1}{a}}$ sont perpendiculaires.
6. Démontrer que le point d'intersection des droites \mathcal{D}_a et $\mathcal{D}_{\frac{-1}{a}}$ appartient à la droite d'équation $y = -1$.
7. Démontrer que la droite d'équation $y = -1$ est l'ensemble des points du plan par lesquels il passe deux tangentes à la parabole \mathcal{P} qui sont perpendiculaires entre elles.