

**Exercice 1**

On considère le triangle de sommets  $A = \langle 1 ; 0 \rangle$  ;  $B = \langle 2 ; 1 \rangle$  ;  $C = \langle -1 ; 1 \rangle$ , ainsi que les transformations linéaires de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^2$  :

$r$  = la rotation autour de l'origine d'un angle de  $\frac{\pi}{2}$  dans le sens des aiguilles d'une montre ;

$s$  = la symétrie axiale d'axe  $C_1$ .

**1.1** Ecrivez les matrices  $M(r)$ ,  $M(s)$  et  $M(r \circ s)$ .

**1.2** Dessinez trois repères, l'un à côté de l'autre.

Dans celui de gauche, dessinez le triangle  $ABC$ , dans celui du milieu dessinez l'image du triangle  $ABC$  par la transformation  $s$  et dans celui de droite dessinez l'image par la transformation  $r$  du triangle obtenu dans le repère du milieu.

**1.3** Sans calculs, dessinez également l'image du triangle  $ABC$  par la transformation  $r \circ s$ .

**1.4** Les transformations  $r \circ s$  et  $s \circ r$  sont-elles identiques ?

**Exercice 2**

On considère les transformations linéaires de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^2$  :

$r_{30}$  = la rotation autour de l'origine d'un angle de  $\frac{\pi}{6}$  dans le sens trigonométrique ;

$r_{60}$  = la rotation autour de l'origine d'un angle de  $\frac{\pi}{3}$  dans le sens trigonométrique ;

$r_{90}$  = la rotation autour de l'origine d'un angle de  $\frac{\pi}{2}$  dans le sens trigonométrique.

**2.1** Ecrivez les matrices  $M(r_{30})$  et  $M(r_{60})$ .

**2.2** Effectuez le produit matriciel  $M(r_{30}) \cdot M(r_{60})$ .

**2.3** Sans calculs, par réflexions, écrivez le résultat du produit matriciel  $M(r_{60}) \cdot M(r_{30})$ .

**2.4** En utilisant ce qui précède, écrivez la matrice  $M(r_{90})$ .

**Exercice 3**

Généralisation de l'exercice précédent.

On considère les transformations linéaires de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^2$  :

$r_\alpha$  = la rotation autour de l'origine d'un angle de  $\alpha$  dans le sens trigonométrique, pour tout angle  $\alpha$ .

**3.1** Ecrivez les matrices  $M(r_\alpha)$  et  $M(r_\beta)$ , puis effectuez le produit matriciel  $M(r_\alpha) \cdot M(r_\beta)$ .

**3.2** La matrice obtenue par le produit matriciel ci-dessus est-elle égale à la matrice  $M(r_{\alpha+\beta})$  ?

**Exercice 4**

**4.1** Soit  $f(\langle x ; y \rangle) = \langle 0,5x ; 2y \rangle$  une transformation linéaire de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^2$ .

Déterminez l'équation de la droite  $D'$ , images par  $f$ , de la droite  $D$  d'équation  $y=1+x$ .

**4.2** Déterminez l'équation de la droite  $D''$ , images par  $f$ , de la droite  $D'$ .

**4.3** Déterminez l'équation de la droite  $D'''$ , images par  $f$ , de la droite  $D''$ .

**4.4** En continuant ainsi, quel ensemble de droites  $\{D, D', D'', D''', \dots\}$  obtient-on ?

**Exercice 5**

Soient  $f$  et  $g$  deux transformations linéaires de  $\mathbb{R}^2$  dans  $\mathbb{R}^2$  dont les matrices associées sont :

$$M(f) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad M(g) = \begin{pmatrix} -\sqrt{2} & -\sqrt{2} \\ \sqrt{2} & -\sqrt{2} \end{pmatrix}.$$

**5.1** Calculez  $(f \circ g)\langle x ; y \rangle$ .

**5.2** Interprétez géométriquement les transformations  $f$ ,  $g$  et  $f \circ g$ .  
Vérifiez la cohérence de vos réponses avec la partie 5.1.

---

**Exercice 6**

Dans  $\mathbb{R}^2$  on considère les transformations linéaires suivantes :

- a) La symétrie orthogonale  $S_{60}$  par rapport à l'axe  $y = \tan(\pi/3) \cdot x$  formant un angle de  $60^\circ$  avec l'horizontale.
- b) La symétrie orthogonale  $S_{90}$  par rapport à l'axe  $C_2$ .
- c) La rotation  $R_{-60}$  d'angle de  $60^\circ$  dans le sens des aiguilles d'une montre.

**6.1** Donnez les matrices  $M(S_{60})$ ,  $M(S_{90})$  et  $M(R_{-60})$ .

**6.2** Montrez que  $R_{-60} \circ S_{90} = S_{60}$ . Interprétez géométriquement cette égalité.

---

**Exercice 7**

Dans  $\mathbb{R}^2$  on considère les transformations linéaires  $f$  définie par  $M(f) = \begin{pmatrix} \sqrt{3} & -1 \\ 1 & \sqrt{3} \end{pmatrix}$ .

Montrez que  $f$  est la composée d'une homothétie  $H_\lambda$  avec une rotation  $R_\alpha$ , donc  $f = R_\alpha \circ H_\lambda$ .

Déterminez la valeur de  $\lambda$  et celle de  $\alpha$ .

---