## Question 3

Prenons le repère de centre O, avec l'axe Ox aligné avec la droite OA. Dans ce repère, le point A a l'affixe a+i0, le point  $B=ae^{i\frac{\pi}{3}}$  car le triangle direct ABC est un triangle isocèle et O est le centre du triangle donc  $\|OA\|=\|OB\|=\|OC\|$ . Les droites OA et OB sont à  $\frac{\pi}{3}$ . L'affixe du vecteur unitaire  $\overrightarrow{u}$  dirigeant la droite OB est  $\frac{a.e^{i\frac{\pi}{3}}}{\|OB\|}=\frac{\|OA\|.e^{i\frac{\pi}{3}}}{\|OB\|}=e^{i\frac{\pi}{3}}$ . Les droites OA et OC sont à  $\frac{2\pi}{3}$ . L'affixe du vecteur unitaire  $\overrightarrow{u}$  dirigeant la droite OC est  $\frac{a.e^{i\frac{\pi}{3}}}{\|OC\|}=\frac{\|OA\|.e^{i\frac{\pi}{3}}}{\|OC\|}=e^{i\frac{\pi}{3}}$ .

Dans ce repère, la rotation de centre O et d'angle  $\frac{2\pi}{3}$  est  $r(z)=e^{\frac{2\pi}{3}}z$ .

Dans ce repère, on a  $\sigma_1(z) = \overline{z}$  (ie réflexion sur l'axe Ox).

Dans ce repère, on a  $\sigma_2(z) = (e^{\frac{i\pi}{3}})^2 . \overline{z} = e^{\frac{2i\pi}{3}} . \overline{z}$  (réflexion de droite OB).

Dans ce repère, on a  $\sigma_3(z) = (e^{\frac{i2\pi}{3}})^2 . \overline{z} = e^{\frac{i4\pi}{3}} . \overline{z}$  (réflexion de droite OC).

Donc 
$$\sigma_1 \circ \sigma_2(z) = \overline{e^{\frac{i2\pi}{3}}.\overline{z}} = e^{\frac{-i2\pi}{3}}.z = e^{\frac{i4\pi}{3}}.z = r \circ r(z).$$

Donc 
$$\sigma_1 \circ \sigma_3(z) = \overline{e^{\frac{i4\pi}{3}}.\overline{z}} = e^{\frac{-i4\pi}{3}}.z = e^{\frac{i2\pi}{3}}.z = r(z).$$

## Question 4

On a  $\sigma_1 \circ \sigma_1 = Id$  car une réflexion est une involution. On a

$$\sigma_{1} \circ \sigma_{2} = r \circ r$$

$$\sigma_{1} \circ \sigma_{1} \circ \sigma_{2} = \sigma_{1} \circ r \circ r$$

$$\sigma_{2} = \sigma_{1} \circ r \circ r$$

$$\sigma_{2} = s \circ r \circ r$$

 $\sigma_2 = s \circ r^2$ 

On a

$$\sigma_{1} \circ \sigma_{3} = r$$

$$\sigma_{1} \circ \sigma_{1} \circ \sigma_{3} = \sigma_{1} \circ r$$

$$\sigma_{3} = \sigma_{1} \circ r$$

$$\sigma_{3} = s \circ r$$

QED