

(a)
$$r(e_1) = \cos(\alpha) \cdot e_1 + \sin(\alpha) \cdot e_2 = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) \\ \sin(\alpha) \end{pmatrix}$$

(b)
$$r(e_2) = -\sin(\alpha) \cdot e_1 + \cos(\alpha) \cdot e_2 = \begin{pmatrix} -\sin(\alpha) \\ \cos(\alpha) \end{pmatrix}$$

(c)
$$A = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \frac{\sin(\alpha)}{r(e_1)} & \frac{\cos(\alpha)}{r(e_2)} \end{pmatrix}$$

2) (a)
$${}^{t}AA = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ -\sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos^{2}(\alpha) + \sin^{2}(\alpha) & -\cos(\alpha)\sin(\alpha) + \cos(\alpha)\sin(\alpha) \\ -\cos(\alpha)\sin(\alpha) + \cos(\alpha)\sin(\alpha) & \cos^{2}(\alpha) + \sin^{2}(\alpha) \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = I$$

(b)
$$\det(A) = \begin{vmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{vmatrix} = \cos^2(\alpha) + \sin^2(\alpha) = 1$$

3)
$$\begin{vmatrix} \cos(\alpha) - \lambda & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) - \lambda \end{vmatrix} = (\cos(\alpha) - \lambda)^2 + \sin^2(\alpha) =$$

$$\lambda^2 - 2\cos(\alpha)\lambda + \cos^2(\alpha) + \sin^2(\alpha) = \lambda^2 - 2\cos(\alpha)\lambda + 1$$

$$\Delta = (-2 \cos(\alpha))^2 - 4 \cdot 1 \cdot 1 = 4 \cos^2(\alpha) - 4 = 4 (\cos^2(\alpha) - 1)$$

Puisque $-1 \leqslant \cos(\alpha) \leqslant 1$, on en déduit que :

- (a) $\Delta = 0$ si $\alpha = k \pi$ avec $k \in \mathbb{Z}$;
- (b) $\Delta < 0$ sinon.

Si
$$\alpha = 2 k \pi$$
 avec $k \in \mathbb{Z}$, alors $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = I$.

A admet la valeur propre 1 et est l'identité.

Si
$$\alpha = (2k+1)\pi$$
 avec $k \in \mathbb{Z}$, alors $A = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = -I$.

A admet la valeur propre -1 et constitue une symétrie centrale.