# SOLUTIONS DE L'EXAMEN FINAL

4 janvier 2017

[ durée : 3 heures ]

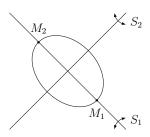
## **Exercice 1** (Coniques)

On se place dans  $\mathbb{R}^2$  avec la structure euclidienne standard, dont la distance est notée d. On considère une ellipse  $\mathcal{E}$  qui n'est pas un cercle.

a) Montrer qu'il existe une unique paire de points  $\{M_1, M_2\}$  tel que

$$d(M_1, M_2) = \max_{A, B \in \mathcal{E}} d(A, B).$$

b) Soit Id l'identité de  $\mathbb{R}^2$ ,  $S_1$  la symétrie orthogonale par rapport à la droite  $\langle M_1, M_2 \rangle$  et  $S_2$  la symétrie orthogonale par rapport à la médiatrice de  $[M_1, M_2]$ . En déduire que l'ensemble des isométries affines qui préservent  $\mathcal{E}$ , c'est-à-dire les  $\phi \in \operatorname{Iso} \mathbb{R}^2$  telles que  $\phi(\mathcal{E}) = \mathcal{E}$ , est



$$\{ \mathrm{Id}, S_1, S_2, S_1S_2 \}.$$

c) Préciser la nature et les paramètres de  $S_1S_2$ .

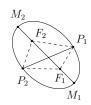
Pour la suite de l'exercice on considère l'ensemble

$$\mathcal{E} = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid 4(x+y-4)^2 + (x-y)^2 = 16\}.$$

- d) Montrer que  $\mathcal{E}$  est une ellipse.
  - Indication : Au vu de la forme de l'équation, on peut envisager un changement de variables de la forme  $X = \frac{1}{\sqrt{2}}(x+y-4)$  et  $Y = \frac{1}{\sqrt{2}}(x-y)$ . Le cas échéant, il faut justifier son utilisation.
- e) Déterminer les coordonnées cartésiennes dans le repère canonique des deux points  $M_1$  et  $M_2$  définis dans la question (a).
- f) Écrire les expressions analytiques dans le repère canonique des deux symétries  $S_1$  et  $S_2$  définies dans la question (b).

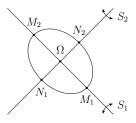
## **Solution**:

a) D'après le cours, comme  $\mathcal{E}$  n'est pas un cercle, il existe deux points (les foyers)  $F_1$  et  $F_2$  et une constante  $a > d(F_1, F_2)/2$  tels que  $\mathcal{E} = \{M \in \mathbb{R}^2 \mid d(F_1, M) + d(M, F_2) = 2a\}$ . Soient  $M_1$  et  $M_2$  les deux points de E situés sur l'axe focal, c'est à dire alignés avec  $F_2$  et  $F_2$ .



Soient  $P_1$  et  $P_2$  deux points de  $\mathcal{E}$ , alors pour i=1,2 on a  $d(P_1,P_2) \leq d(P_1,F_i) + d(F_i,P_2)$  avec égalité si et seulement si  $P_1,P_2$  et  $F_i$  sont alignés. En sommant ces deux inégalités on trouve  $d(P_1,P_2) \leq 4a$  avec égalité si et seulement si  $P_1,P_2,F_1$  et  $F_2$  sont alignés, autrement dit si et seulement si  $\{P_1,P_2\} = \{M_1,M_2\}$ .

b) D'après la question précédente toute isométrie  $\phi$  qui préserve  $\mathcal{E}$  préserve  $\{M_1, M_2\}$ . Ainsi elle admet un point fixe  $\Omega = \frac{1}{2}M_1 + \frac{1}{2}M_2$  et préserve la médiatrice de  $[M_1, M_2]$  comme le lieu des points équidistants de  $M_1$  et  $M_2$ . Notons  $[N_1, N_2]$  les deux points d'intersection de la médiatrice avec  $\mathcal{E}$ , qui forment également un couple de points préservé par  $\phi$ , comme intersection de deux ensembles préservés par  $\phi$ .



Comme  $\Omega$ ,  $M_1$  et  $N_1$  ne sont pas alignés, ils forment un repère affine de  $\mathbb{R}^2$ . Ainsi  $\phi$  est complètement déterminée par l'image de ce repère.

D'après ce qu'on a vu  $\phi(\Omega) = \Omega$ ,  $\phi(M_1) \in \{M_1, M_2\}$  et  $\phi(N_1) \in \{N_1, N_2\}$ . Ainsi il ne peut y avoir qu'au plus 4 isométries qui préservent  $\mathcal{E}$ . Maintenant il est facile de voir que les 4 isométries de l'énoncé conviennent :

$$\operatorname{Id}(M_1) = M_1, \quad \operatorname{Id}(N_1) = N_1,$$
  $S_1(M_1) = M_1, \quad S_1(N_1) = N_2,$   $S_2(M_1) = M_2, \quad S_2(N_1) = N_1,$   $S_1S_2(M_1) = M_2, \quad S_1S_2(N_1) = N_2.$ 

- c) Comme les axes des deux symétries  $S_1$  et  $S_2$  sont orthogonaux, leur composée est une rotation de  $2 \times \pm \frac{\pi}{2} = \pm \pi$ , autour de leur intersection  $\Omega$ . Autrement dit  $S_1S_2$  est une symétrie centrale de centre  $\Omega$ .
- d) Comme l'application  $(x,y) \mapsto \left(\frac{1}{\sqrt{2}}(x+y-4), \frac{1}{\sqrt{2}}(x-y)\right)$  est une isométrie affine de partie linéaire la réflexion ayant pour matrice dans la base canonique  $\begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$ , alors le changement de coordonnées proposé dans l'indication correspond à un autre repère cartésien orthonormé  $\mathcal{R}$  dans lequel l'équation de  $\mathcal{E}$  devient

$$\mathcal{E} = \{ (X, Y) \in \mathbb{R}^2 \mid \left(\frac{X^2}{\sqrt{2}}\right) + \left(\frac{Y^2}{2\sqrt{2}}\right) = 1 \},$$

qui est, d'après le cours, l'équation d'une ellipse de rayons  $\sqrt{2}$  et  $2\sqrt{2}$ .

e) D'après la question précédente le grand axe de  $\mathcal{E}$  est l'axe des Y, et donc les points  $M_1$  et  $M_2$  ont pour coordonnées  $(0, 2\sqrt{2})_{\mathcal{R}}$  et  $(0, -2\sqrt{2})_{\mathcal{R}}$  dans le repère  $\mathcal{R}$ . Ainsi en appliquant

le changement de coordonnées inverse,  $x = \frac{1}{\sqrt{2}}(X+Y) + 2$  et  $y = \frac{1}{\sqrt{2}}(X-Y) + 2$ , on trouve les coordonnées dans la base canonique (4,0) et (0,4).

f) L'expression de  $S_1$  dans le repère  $\mathcal{R}$  est  $S_1(X,Y)_{\mathcal{R}} = (-X,Y)_{\mathcal{R}}$ . Ainsi en appliquant les changements de repère on trouve  $S_1(x,y) = S_1(\frac{1}{\sqrt{2}}(x+y-4),\frac{1}{\sqrt{2}}(x-y))_{\mathcal{R}} = (-\frac{1}{\sqrt{2}}(x+y-4),\frac{1}{\sqrt{2}}(x-y))_{\mathcal{R}} = (4-y,4-x)$ . De même on trouve  $S_2(x,y) = (y,x)$ .

## **Exercice 2** (Groupe d'isométries)

On considère l'ensemble  $\mathcal{T}$  à quatre points A, B, C et D de  $\mathbb{R}^3$ :

$$\mathcal{T} = \{A(1,0,0), B(2,0,0), C(1,1,0), D(1,0,1)\}.$$

Décrire, en précisant leurs paramètres, les rotations qui préservent  $\mathcal{T}$ , c'est-à-dire les rotations R telles que  $R(\mathcal{T}) = \mathcal{T}$ .

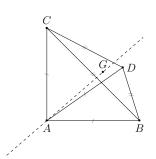
Indication : Dessiner l'ensemble  $\mathcal{T}$ . Montrer qu'un des points de  $\mathcal{T}$ , à préciser, doit être fixe par ces rotations.

#### **Solution:**

Nous avons

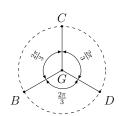
$$d(A, B) = d(A, C) = d(A, D) = 1,$$
  
 $d(B, C) = d(C, D) = d(D, B) = \sqrt{2}.$ 

Ainsi toute isométrie qui préserve les 4 points doit envoyer A en A car c'est le seul point dont les distances aux autres points sont toutes égales à 1.



Et comme cette isométrie doit permuter B, C et D elle préserve leur isobarycentre  $G(\frac{1}{3}, \frac{1}{3}, \frac{1}{3})$ .

Ainsi toute rotation qui préserve les 4 points doit avoir comme axe la droite  $\langle A, G \rangle$  qui est orthogonale au plan  $\langle B, C, D \rangle$ , comme hauteur dans un tétraèdre isocèle à base équilatérale. Et sa restriction au plan  $\langle B, C, D \rangle$  est une rotation qui permuter les sommets du triangle équilatéral BCD, donc doit être d'angle  $0, \frac{2\pi}{3}$  ou  $-\frac{2\pi}{3}$ .



Et réciproquement toute rotation d'axe  $\langle A, G \rangle$  et dont la restriction à  $\langle B, C, D \rangle$  est une rotation de  $0, \frac{2\pi}{3}$  ou  $-\frac{2\pi}{3}$  autour de G convient clairement car elle permute B, C, D et préserve A.

## **Exercice 3** (Espaces affines)

On considère le sous-ensemble  $\mathcal{P} \subset \mathbb{R}_2[X]$  des polynômes de degré au plus 2 qui vérifient l'équation

$$\int_0^1 Q(t) \, \mathrm{d}t = 1.$$

- a) Montrer que  $\mathcal{P}$  est un sous-espace affine de l'espace vectoriel  $\mathbb{R}_2[X]$ . Préciser un point de  $\mathcal{P}$ , ainsi que sa direction  $\overrightarrow{\mathcal{P}}$ .
- b) Donner un repère cartésien et un repère affine de  $\mathcal{P}$ .

## **Solution:**

- a) Comme l'intégrale  $Q \mapsto \int_0^1 Q(t) dt$  est une application linéaire sur  $\mathbb{R}_2[X]$ , notons la I, alors  $\mathcal{P} = I^{-1}(1)$  est un sous espace affine de  $\mathbb{R}_2[X]$  de direction  $\overrightarrow{\mathcal{P}} = I^{-1}(0)$ , les polynômes à intégrale 0. Nous avons  $\int_0^1 1 dt = 1$ , donc le polynôme constant 1 est un élément de  $\mathcal{P}$ .
- **b)** Soit  $Q(X) = aX^2 + bX + c$ , alors  $\int_0^1 Q(t) dt = \frac{a}{3} + \frac{b}{2} + c$ , et donc  $\overrightarrow{\mathcal{P}} = \{aX^2 + bX + c \mid \frac{a}{3} + \frac{b}{2} + c = 0\} = \langle 3X^2 1, 2X 1 \rangle$ . Ainsi un repère cartésien de  $\mathcal{P}$  est  $(1, 3X^2 1, 2X 1)$ , et un repère affine est  $(1, 3X^2, 2X)$ .

## **Exercice 4** (Géométrie dans le plan complexe)

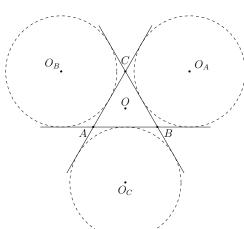
On se place dans le plan complexe.

- a) Indiquer sur un dessin la position des points dont les affixes sont les racines de l'équation  $z^2 + z + 1 = 0$ .
- b) Soit A, B et C trois points du plan complexe d'affixes respectives a, b et c. Montrer que le triangle ABC est équilatéral si et seulement si

$$a\mu^2 + b\mu + c = 0 \tag{\triangle}$$

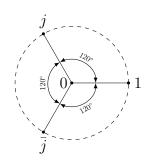
pour  $\mu$  une des racines de  $z^2 + z + 1 = 0$ .

- c) Soit a = -2i l'affixe de A et b = 1 + i l'affixe de B. Déterminer les affixes c des points C tels que le triangle ABC soit équilatéral.
- d) Soit ABC un triangle équilatéral tel que l'affixe de son centre soit 0 et l'affixe de C soit i. Déterminer les affixes des trois centres des cercles exinscrits de ABC et vérifier qu'elles vérifient l'équation  $(\triangle)$ . Indication : Il y a une relation directe entre l'affixe d'un sommet du triangle et l'affixe du centre du cercle exinscrit opposé.



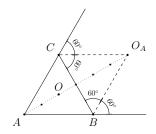
#### **Solution:**

a) Les deux racines de l'équation sont habituellement notées  $j=e^{\frac{2i\pi}{3}}=-\frac{1}{2}+i\frac{\sqrt{3}}{2}$  et  $\bar{j}=e^{\frac{-2i\pi}{3}}=-\frac{1}{2}-i\frac{\sqrt{3}}{2}$  et nous avons  $j^2=\bar{j}$  et  $\bar{j}^2=j$ .



- b) ABC est un triangle équilatéral si et seulement si le vecteur  $\overrightarrow{AC}$  est l'image par rotation de  $\pm \frac{\pi}{3}$  du vecteur  $\overrightarrow{AB}$ , autrement dit si et seulement si  $\overrightarrow{AC}$  est l'image par rotation de  $\pm \frac{2\pi}{3}$  du vecteur  $\overrightarrow{BA}$ . En exprimant ceci en termes d'affixes, nous constatons que ABC est équilatéral si et seulement si  $(c-a) = e^{\pm \frac{2i\pi}{3}}(a-b) \Leftrightarrow a(-1-\mu) + b\mu + c = 0$  où  $\mu = e^{\pm \frac{2i\pi}{3}}$  est l'une des racines j ou  $\bar{j}$ . Pour finir il suffit de remarquer que  $-1 \mu = \mu^2$ .
- c) D'après la question précédente les affixes de c possibles sont  $c=-a\mu^2-b\mu$  où  $\mu$  est l'une des racines j ou  $\bar{j}$ . Ainsi  $c=-(-2i)(-\frac{1}{2}\mp i\frac{\sqrt{3}}{2})-(1+i)(-\frac{1}{2}\pm i\frac{\sqrt{3}}{2})=\frac{1}{2}\pm\frac{3\sqrt{3}}{2}+i(-\frac{1}{2}\mp\frac{\sqrt{3}}{2}).$
- d) Les affixes de A et B sont obtenues en multipliant par j et  $\bar{j}$  l'affixe de C, car ces points sont l'image de C par rotation de  $\pm \frac{2\pi}{3}$ . Ainsi les trois affixes de A, B et C sont ji,  $\bar{j}i$  et i.

Comme  $BO_A$  et  $CO_A$  sont des bissectrices des angles extérieurs, on trouve les mesures des angles  $\widehat{CBO_A} = \widehat{BCO_A} = 60^\circ$  et donc le triangle  $BCO_A$  est également équilatéral. Ainsi le centre O du triangle ABC est sur le segment  $AO_A$  et le coupe en rapport  $\frac{1}{3}:\frac{2}{3}$  (voir la figure). Et comme l'affixe de O est 0 on trouve que l'affixe de  $O_A$  est  $(-2) \times ($ l'affixe de A). De même, les affixes de  $O_B$  et  $O_C$  sont obtenues en multipliant par (-2) les affixes de B et C respectivement. Ainsi les trois affixes sont  $-2ji, -2\bar{j}i$  et -2i.



Pour finir, comme les affixes de ABC vérifient  $(\triangle)$ , en multipliant par (-2) l'équation, on trouve que les affixes de  $O_A$ ,  $O_B$  et  $O_C$  vérifient aussi  $(\triangle)$ .