

## VII . – Le cas de la dimension 2

DANS ce chapitre (VII),  $(P, \langle \cdot, \cdot \rangle)$  est un espace *euclidien* (cf. V.2.6,) de dimension 2 ; on parlera usuellement de *plan euclidien*. On notera  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  le produit scalaire et  $\|\cdot\|$  la norme euclidienne (cf. V.2.7,) définie par  $\|x\| = \sqrt{\langle x, x \rangle}$ .

### VII.1 . – Écriture des isométries dans une base orthonormée fixée

**Notation VII.1.1** i) On notera dans ce qui suit

$$\mathcal{S}_1 := \{(a, b) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R} ; a^2 + b^2 = 1\} \subset \mathbb{R}^2 .$$

ii) Soit  $\mathcal{B} := (u, v)$  une base orthonormée (cf. V.1.6.iii,) de  $P$ .

**Proposition VII.1.2** Pour toute isométrie  $f \in \mathcal{O}(P)$  (cf. VI.1.2,) il existe un unique  $(a, b, \varepsilon) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R} \times \{-1, 1\}$  tel que la matrice  $M_{\mathcal{B}}(f)$  de  $f$  dans la base  $\mathcal{B}$  soit

$$M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} a & -\varepsilon b \\ b & \varepsilon a \end{pmatrix} \text{ de plus on a } (a, b) \in \mathcal{S}_1, \text{ i.e. } a^2 + b^2 = 1 .$$

**Démonstration :** Puisque  $\mathcal{B}$  est une base de  $E$ , il existe un unique

$$(a, b, c, d) \in \mathbb{R}^4 \text{ tel que } \begin{cases} f(u) = au + cv \\ f(v) = bu + dv \end{cases} \text{ i.e. } M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} .$$

Puisque  $f$  est une isométrie et  $\mathcal{B}$  une base orthonormée,  $(f(u), f(v))$  est encore une base orthonormée ;

*c'est-à-dire que :*

$$\begin{aligned}
& \Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} \langle f(u), f(u) \rangle = \langle u, u \rangle = 1 \\ \langle f(v), f(v) \rangle = \langle v, v \rangle = 1 \\ \langle f(u), f(v) \rangle = \langle u, v \rangle = 0 \\ a^2 + c^2 = 1 \\ b^2 + d^2 = 1 \\ ab + cd = 0 \end{array} \right\} \\
& \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} a^2 + c^2 = 1 \\ b^2 + d^2 = 1 \\ a^2 b^2 + b^2 c^2 = b^2 \\ a^2 d^2 + c^2 d^2 = d^2 b^2 c^2 + c^2 d^2 = c^2 \\ a^2 b^2 + a^2 d^2 = a^2 \\ ab + cd = 0 \end{array} \right\} \\
& \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} a^2 + c^2 = 1 \\ b^2 + d^2 = 1 \\ a^2 b^2 - c^2 d^2 = b^2 - c^2 \\ a^2 b^2 - c^2 d^2 = a^2 - d^2 \\ ab + cd = 0 \end{array} \right\} \quad \text{VII.1.2.1} \\
& \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} a^2 + c^2 = 1 \\ b^2 + d^2 = 1 \\ (ab + cd)(ab - cd) = b^2 - c^2 \\ (ab + cd)(ab - cd) = a^2 - d^2 \\ ab + cd = 0 \end{array} \right\} \\
& \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} a^2 + c^2 = 1 \\ a^2 = d^2 \\ c^2 = b^2 \\ ab + cd = 0 \end{array} \right\} \\
& \Rightarrow \exists(\varepsilon, \eta) \in MM\{-1, 1\} \times \{-1, 1\}, \left\{ \begin{array}{l} d = \varepsilon a \\ c = \eta b \\ ab + ab\varepsilon\eta = 0 \end{array} \right\}.
\end{aligned}$$

**Proposition VII.1.3** *Réciproquement, pour tout  $(a, b, \varepsilon) \in \mathcal{S}_1 \times \{-1, 1\}$ , l'endomorphisme  $f$  dont la matrice  $M_{\mathcal{B}}(f)$  dans la base  $\mathcal{B}$  est  $\begin{pmatrix} a & -\varepsilon b \\ b & \varepsilon a \end{pmatrix}$ , est une isométrie. On dira alors parfois que  $c$ 'est l'isométrie de paramètres  $(a, b, \varepsilon)$  dans la base  $\mathcal{B}$ .*

**Proposition VII.1.4** *Pour  $f \in \mathcal{O}(E)$  et  $g \in \mathcal{O}(E)$  de paramètres respectifs  $(a, b, \varepsilon)$  et  $(c, d, \eta)$  dans la base  $\mathcal{B}$ ,  $f \circ g$  a pour paramètres  $(ac - \varepsilon bd, \varepsilon ad + bc, \varepsilon\eta)$ .*

**Démonstration :** On a

$$M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} a & -\varepsilon b \\ b & \varepsilon a \end{pmatrix} \text{ et } M_{\mathcal{B}}(g) = \begin{pmatrix} c & -\eta d \\ d & \eta c \end{pmatrix} \text{ d'où :}$$

$$\begin{aligned}
M_{\mathcal{B}}(f \circ g) &= M_{\mathcal{B}}(f) \cdot M_{\mathcal{B}}(g) \\
&= \begin{pmatrix} a & -\varepsilon b \\ b & \varepsilon a \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} c & -\eta d \\ d & \eta c \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} ac - \varepsilon bd & -\eta ad - \varepsilon \eta bc \\ bc + \varepsilon ad & -\eta bd + \varepsilon \eta ac \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} ac - \varepsilon bd & -\varepsilon \eta (\varepsilon ad + bc) \\ \varepsilon ad + bc & \varepsilon \eta (ac - \varepsilon bd) \end{pmatrix}.
\end{aligned}$$

**Proposition VII.1.5** Si  $f$  est de paramètres  $(a, b, \varepsilon) \in \mathcal{S}_1 \times \{-1, 1\}$ ,  $f^{-1}$  est de paramètres  $(a, -\varepsilon b, \varepsilon)$ .

**Démonstration :** Si  $f$  a pour paramètres  $(a, b, \varepsilon)$  dans la base  $\mathcal{B}$ ,  $M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} a & -\varepsilon b \\ b & \varepsilon a \end{pmatrix}$ . Il en résulte alors, puisque  $\mathcal{B}$  est orthonormée (cf. VI.2.6.)

$$M_{\mathcal{B}}(f^{-1}) = M_{\mathcal{B}}(f^*) = {}^t M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} a & b \\ -\varepsilon b & \varepsilon a \end{pmatrix};$$

qui est l'isométrie de paramètres  $(a, -\varepsilon b, \varepsilon)$ .

**Proposition VII.1.6** Pour  $f \in \mathcal{O}(E)$  et  $g \in \mathcal{O}(E)$  de matrices respectives  $M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} a & -\varepsilon b \\ b & \varepsilon a \end{pmatrix}$  et  $M_{\mathcal{B}}(g) = \begin{pmatrix} c & -\eta d \\ d & \eta c \end{pmatrix}$  dans la base  $\mathcal{B}$ , on a :

$$\begin{aligned}
M_{\mathcal{B}}(f \circ g \circ f^{-1}) &= \begin{pmatrix} a & -\varepsilon b \\ b & \varepsilon a \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} c & -\eta d \\ d & \eta c \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a & b \\ -\varepsilon b & \varepsilon a \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} ac - \varepsilon bd & -\eta ad - \varepsilon \eta bc \\ bc + \varepsilon ad & -\eta bd + \varepsilon \eta ac \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b \\ -\varepsilon b & \varepsilon a \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} b^2 c \varepsilon^2 \eta + abd \varepsilon \eta - abd \varepsilon + a^2 c & -abc \varepsilon^2 \eta - a^2 d \varepsilon \eta - b^2 d \varepsilon + abc \\ -abc \varepsilon^2 \eta + b^2 d \varepsilon \eta + a^2 d \varepsilon + abc & a^2 c \varepsilon^2 \eta - abd \varepsilon \eta + abd \varepsilon + b^2 c \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} b^2 c \eta + abd \varepsilon \eta - abd \varepsilon + a^2 c & -abc \eta - a^2 d \varepsilon \eta - b^2 d \varepsilon + abc \\ -abc \eta + b^2 d \varepsilon \eta + a^2 d \varepsilon + abc & a^2 c \eta - abd \varepsilon \eta + abd \varepsilon + b^2 c \end{pmatrix}.
\end{aligned}$$

**Corollaire VII.1.7 (Le groupe  $\mathcal{SO}(P)$ )** L'ensemble des isométries de paramètres  $(a, b, 1) \in \mathcal{S}_1 \times \{-1, 1\}$  est un sous-groupe de  $\mathcal{O}(P)$  isomorphe au groupe  $\mathcal{SO}_2(\mathbb{R})$  (cf. l'exercice II.5.8 et l'exercice II.5.9;) et qu'on notera  $\mathcal{SO}(P)$ . Ce dernier est donc en particulier abélien.

**Définition VII.1.8 (Groupe spécial orthogonal)** Le groupe  $\mathcal{SO}(P)$  caractérisé ci-dessus est appelé *groupe spécial orthogonal*.

## VII.2 . – Propriétés intrinsèques des isométries

Une base  $\mathcal{B} := (u, v)$  est toujours fixée dans ce paragraphe (VII.2.) On cherche désormais, grâce à l'écriture des isométries dans cette base, à déterminer des propriétés caractéristiques indépendantes de la base, comme l'existence de vecteurs et valeurs propres par exemple. Cela conduira aux caractérisations intrinsèques données au paragraphe VII.3.

**Proposition VII.2.1 (Vecteurs propres d'une isométrie)** Un élément  $f \in \mathcal{SO}(P)$  possède un vecteur propre si et seulement si  $f = \text{Id}_P$  ou  $f = -\text{Id}_P$ .

**Démonstration :**

Supposons que  $w \in P$  soit un vecteur propre de  $f$  associé à une valeur propre  $\lambda$ . On a alors

$$\begin{aligned} & f(w) = \lambda w \\ \Leftrightarrow & \begin{pmatrix} a & -b \\ a & b \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \\ \Leftrightarrow & \begin{cases} ax + -by = \lambda x \\ bx + ay = \lambda y \end{cases} \\ \Leftrightarrow & \begin{cases} (a - \lambda)x - by = 0 \\ bx + (a - \lambda)y = 0 \end{cases} \\ \Leftrightarrow & \begin{cases} [(a - \lambda)^2 + b^2]x = 0 \\ [(a - \lambda)^2 + b^2]y = 0 \end{cases} \\ \Leftrightarrow & \begin{cases} (a^2 + b^2 + 1 - 2a\lambda)x = 0 \\ (a^2 + b^2 + 1 - 2a\lambda)y = 0 \end{cases} \\ \Leftrightarrow & \begin{cases} (1 - a\lambda)x = 0 \\ (1 - a\lambda)y = 0 \end{cases} \end{aligned}$$

Si  $|a| < 1$ , comme  $|\lambda| = 1$ , le système ci-dessus équivaut à  $x = y = 0$ ; c'est-à-dire que  $f$  n'a pas de vecteur propre.

Dans le cas où  $a = \pm 1, b = 0$ , et l'on a bien

$$f = \pm \text{Id}_P.$$

On note

$\mathcal{O}_-(P)$  l'ensemble des isométries de paramètres  $(a, b) \in \mathcal{S}_1 \times \{-1, 1\}$  relativement à la base  $\mathcal{B}$ .

En particulier

$$\mathcal{O}_-(P) = \mathcal{O}(P) \setminus \mathcal{SO}(P)$$

qui n'est donc sûrement pas un groupe puisque  $\text{Id}_P \notin \mathcal{O}_-(P)$ .

**Proposition VII.2.2** Tout endomorphisme

$$f \in \mathcal{O}_-(P) \text{ admet une base orthonormée de vecteurs propres}$$

associés respectivement aux valeurs propres 1 et  $-1$ .

**Démonstration :** Si  $a = \pm 1, b = 0$ , et la base  $\mathcal{B}$  répond à la question.

Sinon, si  $(w, \lambda)$  est un couple vecteur propre valeur propre pour  $f$ , on rappelle que (cf. VI.1.5,)  $\lambda^2 = 1$ .

Alors :

$$\begin{aligned}
 & f(w) = \lambda w \\
 \Leftrightarrow & \begin{pmatrix} a & b \\ b & -a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \\
 \Leftrightarrow & \begin{cases} ax + by = \lambda x \\ bx - ay = \lambda y \end{cases} \\
 \Leftrightarrow & \begin{cases} (a - \lambda)x + by = 0 \\ bx - (a + \lambda)y = 0 \end{cases} \\
 \Leftrightarrow & \begin{cases} (a - \lambda)x + by = 0 \\ [(a - \lambda)(a + \lambda) + b^2]x = 0 \end{cases} \\
 \Leftrightarrow & \{(a - \lambda)x + by = 0.\}
 \end{aligned}$$

Il en résulte que

$$z := \begin{pmatrix} -b \\ a - 1 \end{pmatrix} \text{ et } w := \begin{pmatrix} -b \\ a + 1 \end{pmatrix}$$

sont des vecteurs propre de  $f$  respectivement associés aux valeurs propres 1 et  $-1$ . De plus

$$\langle z, w \rangle = b^2 + (a - 1)(a + 1) = a^2 + b^2 - 1 = 0.$$

**Proposition VII.2.3** Il existe donc une base dans laquelle la matrice de  $f$  est  $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ .

**Proposition VII.2.4 (Conjugaison)** Soit  $(f, g) \in \mathcal{O}(P) \times \mathcal{O}(P)$ . Alors

$$g \in \mathcal{SO}(P) \text{ (resp. } \mathcal{O}_-(P) \text{)} \Leftrightarrow f \circ g \circ f^{-1} \in \mathcal{SO}(P) \text{ (resp. } \mathcal{O}_-(P) \text{)}.$$

**Démonstration :** Il suffit de démontrer l'implication dans l'équivalence ci-dessus puisque

$$g = (f^{-1}) \circ f \circ g \circ f^{-1} \circ (f^{-1})^{-1}.$$

Puisque  $\mathcal{O}_-(P) = \mathcal{O}(P) \setminus \mathcal{SO}(P)$ , il suffit même de montrer que

$$g \in \mathcal{O}_-(P) \Rightarrow f \circ g \circ f^{-1} \in \mathcal{O}_-(P).$$

Or les éléments de  $\mathcal{O}_-(P)$  (cf. VII.2.2.) sont caractérisés par le fait qu'ils possèdent  $(z, 1)$  et  $(w, -1)$  en tant que paires de vecteurs propres, valeurs propres. Si donc  $c$ 'est le cas pour  $g$ ,  $c$ 'est encore le cas (cf. V.0.8.ii.) pour  $f * g * f^{-1}$ .

### VII.3 . – Caractérisation des isométries, orientation

On donne, dans le théorème VII.3.1 qui suit une caractérisation intrinsèque du groupe  $\mathcal{SO}(P)$  (cf. VII.1.7.) ainsi que de l'ensemble  $\mathcal{O}_-(P)$  (cf. .) dont les définitions pouvaient sembler subordonnées à la donnée de la base  $\mathcal{B}$ .

**Théorème VII.3.1 (Structure de  $\mathcal{SO}(P)$  et  $\mathcal{O}_-(P)$ .)** i) ( $\mathcal{SO}(P)$ )

Une base  $\mathcal{B}$  étant fixée, et le groupe  $\mathcal{SO}(P)$  étant défini relativement à cette base comme en , i.e.

$$\mathcal{SO}(P) = \{f \in \mathcal{O}(P) ; \exists(a, b) \in \mathcal{S}, M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix}\},$$

pour toute base orthonormée  $\mathcal{C}$ , notons  $g$  l'unique isométrie telle que  $g(\mathcal{B}) = \mathcal{C}$ . Alors pour toute isométrie  $f \in \mathcal{SO}(P)$ , de matrice  $M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix}$  dans la base  $\mathcal{B}$  :  $f \in \mathcal{SO}(P)$

— Si  $g \in \mathcal{SO}(P)$ ,  $M_{\mathcal{C}}(f) = \begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix}$ ,

— Si  $g \in \mathcal{O}_-(P)$ ,  $M_{\mathcal{C}}(f) = \begin{pmatrix} a & b \\ - & b \end{pmatrix}a$ .

**Démonstration :** Soit  $f \in \mathcal{O}(E)$  une isométrie. S'il existe  $(a, b) \in \mathcal{S}_1$  tel que pour toute base orthonormée  $\mathcal{C}$ ,  $M_{\mathcal{C}}(f) = \begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix}$  ou  $\begin{pmatrix} a & b \\ -b & a \end{pmatrix}$ , c'est en particulier le cas pour la base  $\mathcal{B} = (u, v)$  ; c'est-à-dire que  $f \in \mathcal{SO}(E)$ .

Réciproquement, soit  $f \in \mathcal{SO}(E)$ . Il existe  $(a, b) \in \mathcal{S}_1$  tel que

$$M_{\mathcal{B}}(f) = \begin{pmatrix} a & -b \\ a & b \end{pmatrix}.$$

Le résultat est alors une conséquence de la proposition VII.1.6.

ii) Pour toute isométrie  $f \in \mathcal{O}(P)$ ,  $f \in \mathcal{O}_-(P)$  si et seulement si il existe une base orthonormée dans laquelle la matrice de  $f$  est  $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ .

**Démonstration :** (cf. .)

**Définition VII.3.2 (Rotation)** On appellera *rotation* ou *isométrie positive* un élément de  $\mathcal{SO}(P)$ .

**Définition VII.3.3 (Symétrie orthogonale)** La proposition VII.2.2 conduit à appeler *symétrie orthogonale* ou *réflexion orthogonale* un élément  $s \in \mathcal{O}_-(P)$ .

**Théorème VII.3.4** Étant donné un couple  $(u, v)$  de vecteurs unitaires, il existe un unique élément  $f \in \mathcal{SO}_{\phi}E$ , (resp.  $s \in \mathcal{O}_-(P)$  ,) tel que  $v = f(u)$ , (resp.  $v = s(u)$  .)

**Démonstration :**

**Définition VII.3.5 (Orientation)** Soit  $\mathbb{B}$  l'ensemble des bases orthonormées de  $P$  (cf. V.1.6.iii.) Si

$$(\mathcal{B}_1 := (u_1, v_1), \mathcal{B}_2 := (u_2, v_2)),$$

est un couple d'éléments  $s$  de  $\mathbb{B}$ , il existe un unique  $f \in \mathcal{O}(P)$  tel que

$$f(u_1) = u_2 \text{ et } f(v_1) = v_2 .$$

- i) — Si  $f \in \mathcal{SO}(P)$ , on dit que  $\mathcal{B}_1$  et  $\mathcal{B}_2$  ont même orientation ;  
— si  $f \in \mathcal{O}_-(P)$  on dit que  $\mathcal{B}_1$  et  $\mathcal{B}_2$  sont d'orientations contraires.

ii) C'est un exercice de montrer que la relation *avoir même orientation* est une relation d'équivalence; ce qui découle du fait que  $\mathcal{SO}(P)$  est un groupe.

iii) Une base  $\mathcal{B}$  de référence étant fixée on dit qu'on a *fixé une orientation* sur  $P$ ; ou encore que  $P$  est un *plan euclidien orienté*. On dira alors de toute base qui a même orientation que  $\mathcal{B}$  que c'est une *base directe* et sinon que c'est une *base rétrograde*. L'ensemble des bases directes n'est autre que l'orbite de  $\mathcal{B}$  sous l'action du groupe  $\mathcal{SO}(P)$  (cf. III.3.2.i.).

## VII.4 . – Exercices

**Exercice VII.4.1** Étant donnée une rotation  $f$  (cf. la définition VII.3.2,) montrer que si  $f$  admet des valeurs propres, alors  $f = \text{Id}$  ou  $f = -\text{Id}$ .

**Exercice VII.4.2** Montrer que si  $\gamma \in \mathcal{O}_{2,-\mathbb{R}}$ ,  $\gamma$  possède nécessairement 1 et  $-1$  comme valeurs propres; et est donc diagonalisable dans une base orthonormée.

**Exercice VII.4.3** a) Étudier la composée de deux symétries orthogonales *i.e.* de deux éléments  $s$  de  $\mathcal{O}_{2,-\mathbb{R}}$ .

b) En déduire, un élément  $s$  de  $\mathcal{O}_{2,-\mathbb{R}}$  étant fixé, que pour tout  $\gamma \in \mathcal{O}_{2,-\mathbb{R}}$ , il existe un unique  $f \in \mathcal{SO}_{2\mathbb{R}}$  tel que

$$\gamma = fs.$$

c) Déterminer les éléments  $s$  caractéristiques de  $\gamma$  en fonction de ceux de  $s$  et de ceux de  $f$ .