

---

**Feuille d'exercices n° 5**  
 MATRICES ORTHOGONALES - GROUPE ORTHOGONAL

---

**Exercice 1.** Soient  $\xi_1, \dots, \xi_n$  des réels tels que  $\xi_1^2 + \dots + \xi_n^2 = 1$ .

Soit  $A = (a_{ij}) \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  telle que  $a_{ij} = \xi_i \xi_j$  et soit  $B = 2A - \text{Id}$ .

Montrer que  $B$  est une matrice orthogonale.

**Exercice 2.** Soit  $f$  un endomorphisme orthogonal d'un espace euclidien. Montrer que  $\ker(f - \text{Id}) = (\text{Im}(f - \text{Id}))^\perp$ .

En déduire que si  $(f - \text{Id})^2 = 0$  alors  $f = \text{Id}$

**Exercice 3.** Soit  $E$  un espace euclidien (de dimension finie). Etant donné un sous-espace vectoriel  $F$  de  $E$ , on note  $p_F$  la projection orthogonale sur  $F$ .

1. Montrer que  $p_F$  n'est pas nécessairement un endomorphisme orthogonal de  $E$ .
2. Montrer en fait que  $p_F$  est orthogonale si et seulement si  $F = E$ .

**Exercice 4.** Soit  $E$  un espace euclidien de dimension finie. Soient  $a$  et  $b$  des vecteurs de  $E$  tels que  $\|a\| = \|b\|$ .

Montrer qu'il existe un unique hyperplan (i.e. un s.e.v. de dimension  $\dim(E) - 1$ ) tel que  $s_H(a) = b$ ,  $s_H$  désignant la symétrie orthogonale par rapport  $H$ .

On pourra commencer par faire un dessin sur  $\mathbb{R}^3$  avec  $a = (2, 0, 1)$  et  $b = (2, 0, -1)$  en vue de déterminer  $H$ .

**Exercice 5** (Étude de  $\mathcal{O}_2(\mathbb{R})$  et  $\text{SO}_2(\mathbb{R})$ ). On rappelle que  $\mathcal{O}_n(\mathbb{R}) = \{A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \mid {}^t A \cdot A = \text{Id}_n\}$ .

1. Soit  $A \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R})$ . Montrer que l'ensemble (s'il n'est pas vide) des valeurs propres de  $A$  est inclus dans  $\{-1, 1\}$ .
2. Soit  $A \in \mathcal{O}_2(\mathbb{R})$ . Montrer que  $A$  est de la forme  $R_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$  ou bien  $S_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ \sin \theta & -\cos \theta \end{pmatrix}$  avec  $\theta \in \mathbb{R}$ . Interpréter géométriquement ces deux formes et montrer que  $\det(R_\theta) = 1$  et  $\det(S_\theta) = -1$ .
3. On note  $\text{SO}_2(\mathbb{R}) = \{A \in \mathcal{O}_2(\mathbb{R}) \mid \det(A) = 1\}$ .
  - (a) Montrer que  $\text{SO}_2(\mathbb{R})$  est un sous-groupe commutatif de  $\mathcal{O}_2(\mathbb{R})$ .
  - (b) Soit  $A \in \text{SO}_2(\mathbb{R})$ . Soit  $\theta \in \mathbb{R}$ . Montrer qu'il existe  $\theta' \in \mathbb{R}$  tel que  $S_\theta A = S_{\theta'}$ . En déduire que toute rotation s'obtient en composant deux réflexions.
  - (c) Quels sont les éléments de  $\text{SO}_2(\mathbb{R})$  qui ont des valeurs propres ?

**Exercice 6.** Soit  $E$  un espace euclidien de dimension 3. Soit  $u \in \text{SO}(E) = \{u \in \mathcal{O}(E) \mid \det(u) = 1\}$ .

1. Étudier l'application  $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}, t \mapsto \det(u - t\text{Id})$  et montrer que 1 est une valeur propre de  $u$ .

2. Soit  $b \in E$  tel que  $u(b) = b$  et  $\|b\| = 1$ . (Pourquoi un tel vecteur existe-t-il ?)

Étudier la restriction de  $u$  à  $(\text{Vect}(b_1))^\perp$  et montrer qu'il existe une base orthonormée de  $E$  pour laquelle la matrice de  $u$  est de la forme

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}.$$

3. Faire un dessin de la situation dans  $\mathbb{R}^3$  en plaçant  $x$  et  $u(x)$  avec  $x \notin \text{Vect}(b_1)$ .