

**S3M02-Géométrie euclidienne - Contrôle continu 2**

*Tous les documents et machines sont interdits*

**Exercice 1.** Dans  $\mathbb{R}^3$  muni de son produit scalaire usuel  $\langle \cdot, \cdot \rangle$ , soit  $u = (u_1, u_2, u_3)$  un vecteur *unitaire*. Soit  $D := \mathbb{R}u$  la droite vectorielle engendrée par  $u$ , et  $p_D$  la projection orthogonale sur  $D$ . Montrer que la matrice de  $p_D$  dans la base canonique  $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$  est

$$\begin{pmatrix} u_1^2 & u_1u_2 & u_1u_3 \\ u_1u_2 & u_2^2 & u_2u_3 \\ u_1u_3 & u_2u_3 & u_3^2 \end{pmatrix}.$$

**Exercice 2.** Dans  $\mathbb{R}^3$  muni de son produit scalaire usuel  $\langle \cdot, \cdot \rangle$ , on considère l'endomorphisme  $f$  dont la matrice dans la base canonique  $\mathcal{B} = (e_1, e_2, e_3)$  est

$$A = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -1 & 1 & -\sqrt{2} \\ 1 & -1 & -\sqrt{2} \\ -\sqrt{2} & -\sqrt{2} & 0 \end{pmatrix}.$$

1. Montrer que  $f$  est une isométrie de  $(\mathbb{R}^3, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ .
2. Justifier par un calcul simple que  $f$  est une rotation.
3. Déterminer l'axe  $D$  de cette rotation. Donner une équation cartésienne de l'orthogonal  $D^\perp$  de  $D$ .
4. (a) Soit  $e'_1 = \frac{1}{2}(1, 1, -\sqrt{2})$  et  $e'_2 = \frac{1}{2}(1, 1, \sqrt{2})$ . Calculer  $e'_1 \wedge e'_2$  et vérifier que  $\mathcal{B}' = (e'_1, e'_2, e'_1 \wedge e'_2)$  est une base orthonormée de  $(\mathbb{R}^3, \langle \cdot, \cdot \rangle)$ .  
(b) Déterminer la matrice de  $f$  dans la base  $\mathcal{B}' = (e'_1, e'_2, e'_1 \wedge e'_2)$ .  
(c) En déduire la valeur (au signe près) de l'angle autour de l'axe  $D$ .
5. Montrer que  $f \circ f = \text{Id}$ .