

**Deuxième session**

*28 Juin 2006*

*Durée 1h30*

*La précision, la clarté et la rigueur des explications seront considérées pour la notation.  
En particulier, les réponses non justifiées ne pourront pas être prises en compte.*

I

Soit, pour  $a \in \mathbb{R}$ , la forme quadratique  $Q_a$  sur  $\mathbb{R}^2$  définie par

$$Q_a(x, y) = x^2 + 2axy + 4y^2, \quad (x, y) \in \mathbb{R}^2.$$

Discuter suivant les valeurs de  $a$  la nature de la conique

$$C_{a,b} = \{Q_a(x, y) = a(a + 3)\}$$

Pour chacun des cas, on dessinera une conique, avec les axes de symétrie s'il en existe..

II

(1) Donner une base orthogonale de  $\mathbb{R}^2$  pour la forme quadratique  $Q_2$  définie par

$$Q_2(u, v) = uv, \quad (u, v) \in \mathbb{R}^2.$$

(2) Déterminer le rang et la signature de la forme quadratique  $Q_3$  définie par

$$Q_3(x_1, x_2, x_3) = x_1x_2 + x_2x_3 + x_3x_1, \quad (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3.$$

### III

On se place dans l'espace euclidien  $\mathbb{R}^3$ . Si  $\gamma$  est une isométrie, on désigne sa partie vectorielle par  $\vec{\gamma}$ . Un demi-tour  $\rho$  est une rotation telle que la restriction de  $\vec{\rho}$  au plan orthogonal de la direction de l'axe  $\Delta$  de  $\rho$  soit l'homothétie de rapport  $-1$ . On ne considère que des rotations distinctes de Id.

(1) Soit  $\vec{\gamma}$  une rotation non triviale et  $\vec{v} \in \mathbb{R}^3$  tel que  $\vec{\gamma}(\vec{v})$  soit colinéaire à  $\vec{v}$ . Montrer que ou bien  $\vec{\gamma}(\vec{v}) = \vec{v}$  ou bien  $\vec{\gamma}$  est un demi-tour et  $\vec{\gamma}(\vec{v}) = -\vec{v}$ .

(2) Soient  $\rho, \rho'$  deux rotations de l'espace euclidien  $\mathbb{R}^3$  d'axes respectifs  $\Delta, \Delta'$ .

(2.a) Si  $\Delta = \Delta'$ , montrer que  $\rho \circ \rho' = \rho' \circ \rho$ .

(2.b) Si  $\rho$  et  $\rho'$  sont des demi-tours, d'axes  $\Delta$  et  $\Delta'$  s'intersectant orthogonalement, montrer que  $\rho \circ \rho' = \rho' \circ \rho$ . Montrer en outre que  $\rho \circ \rho'$  est un demi-tour, dont on précisera l'axe.