

Université Claude Bernard Lyon 1

M1 HPDS EADM – Géométrie

Examen du 29 novembre 2013 - durée 2h

Les documents et les calculatrices sont interdits. Il sera tenu compte de la qualité de la rédaction pour l'attribution d'une note.

Les questions. – Les questions sont indépendantes les unes des autres. Chaque question rapporte 2 points.

1.– Soit $ABCD$ un tétraèdre régulier. Ecrire la permutation sur les sommets A, B, C, D induite par :

- i) le retournement autour de la bimédiane des arêtes AC et BD
- ii) la réflexion selon le plan médiateur de l'arête AC .

2.– Montrer que les trois médiatrices d'un triangle ABC non plat sont concourantes.

3.– Montrer que l'équation polaire d'une droite D ne passant pas par l'origine O est donnée par

$$\forall \theta \in]\alpha - \frac{\pi}{2}, \alpha + \frac{\pi}{2}[, \quad r(\theta) = \frac{h}{\cos(\theta - \alpha)}$$

où h est la distance de O à D , α l'angle entre le segment $[OP]$ et l'horizontale, P étant le projeté orthogonal de O sur D .

4.– Montrer que le birapport de quatre nombres complexes est invariant par les similitudes directes.

5.– Soit $\gamma : I \rightarrow \mathbb{R}^3$ une courbe C^1 et $\beta = \gamma \circ \varphi$ un C^1 -reparamétrage avec $\varphi : J \rightarrow I$. Montrer que $Long(\gamma) = Long(\beta)$.

Le problème. – (10 pts) Soient E l'espace affine euclidien de dimension 3 orienté, D une droite de E , $\vec{u} \in \vec{D}$ un vecteur non nul et $\alpha \in \mathbb{R}^*$. On note,

pour $\lambda \in \mathbb{R}$, r_λ la rotation d'axe D (orienté par \vec{u}) et d'angle $\alpha\lambda$ et $t_\lambda \vec{u}$ la translation de vecteur $\lambda \vec{u}$.

1) On définit $f_\lambda := r_\lambda \circ t_\lambda \vec{u}$.

i) Préciser la nature géométrique de f_λ (on discutera selon la valeur de λ).

ii) Montrer que $r_\lambda \circ t_\lambda \vec{u} = t_\lambda \vec{u} \circ r_\lambda$.

2) Soit

$$\begin{aligned} \Phi : \mathbb{R} &\longrightarrow Is_+(E) \\ \lambda &\longmapsto f_\lambda \end{aligned}$$

i) Montrer que Φ est un morphisme de groupe, c'est-à-dire que pour tout $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ on a : $\Phi(\lambda) \circ \Phi(\mu) = \Phi(\lambda + \mu)$.

ii) Montrer que Φ est injectif.

3) Soit A un point de D et Δ une droite perpendiculaire en A à D . On note, pour tout réel λ , $A_\lambda = f_\lambda(A)$ et $\Delta_\lambda = f_\lambda(\Delta)$ et s_λ le retournement d'axe Δ_λ . En particulier, s_0 est le retournement d'axe $\Delta_0 = \Delta$. On pose $g := f_\lambda \circ s_0 \circ f_\lambda^{-1}$.

i) Montrer que $Fix\ g = \Delta_\lambda$.

ii) Montrer que g est une involution i.e. $g \circ g = id_E$.

iii) Énoncer le théorème de classification des déplacements de l'espace.

En déduire que $g = s_\lambda$.

4) Montrer que Δ_λ est perpendiculaire à D .

5) Soient \vec{s}_0 et \vec{s}_λ les parties linéaires de s_0 et s_λ .

i) Montrer que les vecteurs de \vec{D} sont fixes par $\vec{s}_\lambda \circ \vec{s}_0$.

ii) Soit $(\vec{e}_1, \vec{e}_\lambda, \vec{e}_\lambda^\perp)$ une base orthonormée directe de \vec{E} telle que $\vec{e}_1 \in \vec{D}$ et $\vec{e}_\lambda \in \vec{\Delta}_\lambda$. Écrire la matrice de \vec{s}_λ dans cette base. En déduire que la restriction de \vec{s}_λ au plan perpendiculaire à \vec{D} est une réflexion vectorielle d'axe $\vec{\Delta}_\lambda$.

iii) Soit $\vec{v} \in \vec{\Delta}$ un vecteur non nul. Montrer que l'angle $\angle(\vec{v}, \vec{s}_\lambda(\vec{v}))$ vaut $2\lambda\alpha$.

iv) En déduire que $\vec{s}_\lambda \circ \vec{s}_0$ est la rotation vectorielle d'axe \vec{D} et d'angle $2\lambda\alpha$.

- 6) Montrer que $s_\lambda \circ s_0 = f_{2\lambda}$
- 7) Montrer que $f_{2\lambda} \circ s_0 = s_0 \circ f_{-2\lambda}$ (indication : s_λ est une involution).
- 8) Pour tout $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$, écrire les composées $s_\lambda \circ f_\mu$, $f_\mu \circ s_\lambda$ et $s_\lambda \circ s_\mu$ sous la forme $f_\nu \circ s_0$ et déterminer ν .
- 9) Soit $M \neq A$ un point de Δ . On pose $H := \{f_\mu(M) \mid \mu \in \mathbb{R}\}$.
- i) Soit $\lambda \in \mathbb{R}$. Montrer que l'ensemble H est globalement invariant par f_λ , i. e. $f_\lambda(H) = H$.
 - ii) Montrer que $s_0(H) = H$.
 - iii) Quelle est la nature géométrique de H ?