

AUTOMORPHISMES ORTHOGONAUX

1 - Automorphismes orthogonaux :

- définitions équivalentes des applications linéaires qui conservent les produits scalaires, les normes, toutes les bases orthonormales ou au moins une base orthonormale,
- démonstrations de ces équivalences,
- $(\mathcal{O}(E), \circ)$ est un groupe.

2 - Matrices orthogonales définies par ${}^t A A = \mathbb{I}_n$:

- lien entre le produit scalaire canonique des colonnes et ${}^t A A$,
- $(\mathcal{O}_n(\mathbb{R}), \times)$ est un groupe,
- une fois une base orthonormale \mathcal{B} fixée, isomorphisme canonique $\text{mat}(\bullet, \mathcal{B}, \mathcal{B})$ entre les groupes $(\mathcal{O}(E), \circ)$ et $(\mathcal{O}_n(\mathbb{R}), \times)$.

3 - Propriétés des automorphismes orthogonaux :

- si $f \in \mathcal{O}(E)$ et F sous-espace stable de f
alors $f|_F \in \mathcal{O}(F)$, $f(F^\perp) \subset F^\perp$ et $f|_{F^\perp} \in \mathcal{O}(F^\perp)$,
- si $f \in \mathcal{O}(E)$ et $f(\mathbf{u}) = \lambda \mathbf{u}$ et $\mathbf{u} \neq \mathbf{0}_E$ alors $\lambda = \pm 1$.
- si $f \in \mathcal{O}(\mathbb{R}^3)$ alors il existe $\mathbf{u} \in E$ vérifiant $f(\mathbf{u}) = \mathbf{u}$ ou $f(\mathbf{u}) = -\mathbf{u}$, par l'étude de $\det(f - \lambda \text{Id})$.

4 - Équivalences sur les endomorphismes et les matrices :

- si $f \in \mathcal{O}(E)$, \mathcal{B} base orthonormale et $M = \text{mat}(f, \mathcal{B}, \mathcal{B})$:
 f est une symétrie si et seulement si M est symétrique,
- si $p \in \mathcal{L}(E)$ est une projection :
elle est orthogonale si et seulement si elle diminue les normes.

5 - Cas de la dimension 2 :

- matrices de rotation R_α et matrices de symétrie orthogonale S_α :

$$R_\alpha = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix} \quad S_\alpha = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$$

$$\mathcal{R} = \{R_\alpha \mid \alpha \in]-\pi, \pi]\} \quad \mathcal{S} = \{S_\alpha \mid \alpha \in]-\pi, \pi]\}$$

- $\mathcal{O}_2(\mathbb{R}) = \mathcal{R}$, $\mathcal{O}_2(\mathbb{R}) = \mathcal{S} \cup \mathcal{R}$ et $\mathcal{R} \cap \mathcal{S} = \emptyset$,
- représentation graphique de $r_\alpha(\mathbf{u})$ et de $s_\alpha(\mathbf{u})$,
- calculs de $R_\alpha R_\beta$, $R_\alpha S_\beta$, $S_\alpha R_\beta$ et $S_\alpha S_\beta$, R_α^{-1} et S_α^{-1} ,

les groupes $\mathcal{SO}_2(\mathbb{R})$ et $\mathcal{SO}(\mathbb{R}^2)$ sont commutatifs,

- matrice de passage d'une base orthonormale,
base directe quand $\det(P_{\mathcal{B}_c \rightarrow \mathcal{B}}) > 0$,

la matrice d'une rotation est la même dans toute base orthonormale directe,

il existe une base orthonormale directe telle que $\text{mat}(s_\alpha, \mathcal{B}, \mathcal{B}) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$.