

Déroulement d'une colle :

- Au début de colle, une question de cours sera systématiquement posée : **Tout énoncé de proposition ou définition doit être particulièrement PRÉCIS.**  
Ce sera soit une définition, soit propriété soulignée, ou une formule encadrée dont les hypothèses précises permettant de l'utiliser doivent être connues.  
Quelques **[preuves]** signalées en crochet gras colorié sont exigibles de tous les étudiants.  
Quelques **[preuves\*]** signalées en crochet gras colorié sont exigibles des étudiants qui ont une compréhension du cours plus avancée.
- Vous passez ensuite aux exercices.

## ch. X : Isométries des espaces euclidiens

### 3) Isométries du plan

- Orientation du plan ou de l'espace, é l'aide du déterminant d'une matrice de passage.
- Groupe matriciel  $(\mathcal{O}_2(\mathbb{R}), \times)$  des isométries du plan. Toute matrice de  $\mathcal{O}_2(\mathbb{R})$  est de l'une des formes suivantes :  
$$\begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix} = R_\theta$$
 matrice de rotation pour un réel  $\theta$  si son déterminant vaut  $+1$  ;  
$$\begin{pmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ \sin(\theta) & -\cos(\theta) \end{pmatrix} = S_\theta$$
 matrice de réflexion pour un réel  $\theta$  si son déterminant vaut  $-1$ .
- Groupe matriciel  $(\mathcal{SO}_2(\mathbb{R}), \times)$  des rotations du plan : Ecritures des coefficients à l'aide d'une mesure angulaire.
- On appelle **rotation d'un plan** euclidien orienté  $E$  toute application linéaire  $r$  telle que dans une base orthonormée directe  $\mathcal{B}$ , il existe  $\theta \in \mathbb{R}$  tel que :  $Mat_{\mathcal{B}}(r) = \begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix}$
- **produit de matrices de rotations** de  $\mathcal{SO}_2(\mathbb{R})$ . Composée de deux rotations planes.
- Classification des isométries (vectorielles) du plan : ce sont soit des rotations (isométries directes), soit des réflexions planes.

les étudiants peuvent savoir à titre culturel que les réflexions dans un espace euclidien sont les symétries orthogonales par rapport à un hyperplan. Ecriture matricielle de la réflexion par rapport à  $F$  dans une base adaptée é la somme directe  $E = F \oplus F^\perp$  :

$$Mat_{\mathcal{B}}(s_F) = \begin{pmatrix} I_{n-1} & 0_{n-1,1} \\ 0_{1,n-1} & -1 \end{pmatrix}$$

### 4) Endomorphismes auto-adjoints

- **Endomorphisme auto-adjoint** : pour un endomorphisme  $u$  de  $E$  euclidien,  
 $u \in \mathcal{S}(E) \iff (\forall x, y \in E, \langle u(x)|y \rangle = \langle x|u(y) \rangle)$
- **Caractérisation des auto-adjoints** par l'**écriture matricielle** dans une base orthonormée.
- Si  $F$  est stable par  $u \in \mathcal{S}(E)$ , alors  $F^\perp$  l'est aussi. **[preuve \*]**

Les sous-espaces propres des endomorphismes symétriques sont 2 à 2 orthogonaux

- **Théorème spectral** :
  - tout endomorphisme auto-adjoint d'un espace euclidien est à **spectre réel** et est **diagonalisable** dans une **base orthonormée** de vecteurs propres.
  - toute matrice **symétrique réelle** est à spectre réel et **diagonalisable dans une base orthonormée** :  
Si  $S \in \mathcal{S}_n(\mathbb{R})$ , il existe  $P \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R})$  et  $D$  diagonale réelle telles que  $P^T S P = D$
- **Endomorphisme auto-adjoint positif** :  $u \in \mathcal{S}(E)$  est positif si  $\forall x \in E, \langle u(x)|x \rangle \geq 0$
- **Endomorphisme auto-adjoint défini positif** :  $u \in \mathcal{S}(E)$  est positif si  $\forall x \in E, x \neq 0_E \implies \langle u(x)|x \rangle > 0$   
Notations  $\mathcal{S}^+(E), \mathcal{S}^{++}(E), \mathcal{S}_n^+(\mathbb{R}), \mathcal{S}_n^{++}(\mathbb{R})$
- **Caractérisation spectrale des auto-adjoints** positifs ou définis positifs. Caractérisation spectrale des matrices de  $\mathcal{S}_n^+(\mathbb{R})$  et  $\mathcal{S}_n^{++}(\mathbb{R})$
- Projecteurs orthogonaux.  
**Caractérisation des projecteurs orthogonaux** ce sont les projecteurs auto-adjoints.

## ch. XI : Variables aléatoires, fonctions génératrices

- Variable aléatoire discrète  $X$  sur  $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$ ,
- L'**image d'une v.a.**  $X(\Omega)$  est l'ensemble des valeurs prises  
**La loi de  $X$**  se note  $\mathbb{P}_X$ .  
$$\mathbb{P}_X(\{k\}) = \mathbb{P}[X = k] = \mathbb{P}(\{\omega \in \Omega; X(\omega) = k\}), \forall k \in X(\Omega)$$

- **Variables aléatoires suivant une loi usuelle** :  
$$Unif(\llbracket 1, N \rrbracket), \mathcal{B}(p), \mathcal{B}(N, p), \mathcal{G}(p), \mathcal{P}(\lambda)$$
  
les étudiants doivent connaître les images  $X(\Omega)$  les valeurs de  $\mathbb{P}(X = k)$  pour  $k \in X(\Omega)$  et si possible une expérience aléatoire associée.

attention! : pas d'interrogations orales la semaine du 24/02

Liste (en construction) **[préparation avancée ✖]** :

Leïna T1,  
Erell T3,  
Arthus (5/2) T4 ,  
Manu (5/2) T5,  
Gwendal T6, Louis (5/2) T6,  
Ollie (5/2) T8