

## DÉTERMINATION DES ÉLÉMENTS CARACTÉRISTIQUES D'UNE ROTATION DE L'ESPACE VECTORIEL

### REMARQUE PRÉLIMINAIRE :

Si  $M = \begin{pmatrix} 0 & -c & b \\ c & 0 & -a \\ -b & a & 0 \end{pmatrix}$  est la matrice (antisymétrique) d'un endomorphisme  $f$ , alors on vérifie par le calcul que :

$$f(\vec{x}) = \vec{a} \wedge \vec{x} \quad \text{où} \quad \vec{a} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}.$$

Soit  $R$  la matrice de la rotation  $r = \text{rot}(\vec{u}, \theta)$ . Notons :

- $\vec{u}$  un vecteur normé et invariant (qui dirige l'axe)
- $\vec{v}$  un vecteur normé quelconque de  $\text{Vect}(\vec{u})^\perp$
- $\vec{w} = \vec{u} \wedge \vec{v}$ .

En évaluant sur chacun des vecteurs  $\vec{u}, \vec{v}$  et  $\vec{w}$ , on montre que :

$$r(\vec{x}) = \vec{x} \cos \theta + (1 - \cos \theta)(\vec{u} \cdot \vec{x})\vec{u} + \sin \theta (\vec{u} \wedge \vec{x}).$$

En décomposant  $r$  en ses parties symétrique et antisymétrique :

$$r = \frac{r + r^*}{2} + \frac{r - r^*}{2}$$

on voit que sa partie antisymétrique est l'endomorphisme :

$$\frac{r - r^*}{2} : \vec{x} \mapsto \sin \theta (\vec{u} \wedge \vec{x}).$$

Comme on l'a rappelé ci-dessus, un endomorphisme antisymétrique est de la forme

$$\vec{x} \mapsto \vec{a} \wedge \vec{x},$$

on en déduit que :  $\vec{a} = \sin \theta \cdot \vec{u}$ .

### POUR DÉTERMINER LES ÉLÉMENTS CARACTÉRISTIQUES DE LA ROTATION $r = \text{rot}(\vec{u}, \theta)$ ,

a) On forme la matrice antisymétrique  $\frac{1}{2}(R - {}^tR)$  qui est de la forme  $\begin{pmatrix} 0 & -c & b \\ c & 0 & -a \\ -b & a & 0 \end{pmatrix}$

b) On pose :  $\vec{u} = \frac{\vec{a}}{\|\vec{a}\|}$  où  $\vec{a} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$

c) On détermine la mesure de  $\theta$  en utilisant la trace :

$$2 \cos \theta + 1 = \text{tr}(R) \quad \text{et le fait que} \quad \sin \theta = \|\vec{a}\| > 0.$$

**EXEMPLE :** Dans le sujet d'Agrégation interne 2003 (sur le dodécaèdre), on avait :

▪  $R = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ , d'où :  $\frac{1}{2}(R - {}^tR) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$

▪  $\vec{u} = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

▪  $\theta \equiv \frac{2\pi}{3} [2\pi]$  car  $2 \cos \theta + 1 = 0$  et  $\sin \theta > 0$ .