



Énoncés des exercices

EXERCICE 1 [[Indication](#)] [[Correction](#)]

Trouver la condition nécessaire et suffisante sur les complexes p et q pour que les points images des racines de l'équation $z^3 + pz + q = 0$ forment un triangle rectangle isocèle.

EXERCICE 2 [[Indication](#)] [[Correction](#)]

Trouver une condition nécessaire et suffisante sur z pour que les points $A(z)$, $B(z^2)$, $C(z^4)$ soient alignés.

EXERCICE 3 [[Indication](#)] [[Correction](#)]

Quelle est l'image du cercle $|z - 1| = 1$ par la transformation $m(z) \mapsto M\left(Z = \frac{z}{2 - z}\right)$?

EXERCICE 4 [[Indication](#)] [[Correction](#)]

Identifier la transformation $m(z) \mapsto M(Z)$ du plan complexe définie par $Z = (1 + i)z + 2 - i$.

EXERCICE 5 [[Indication](#)] [[Correction](#)]

Identifier la transformation $m(z) \mapsto M(Z)$ du plan complexe définie par $Z = (-3 + 4i)\bar{z} + 12 + 6i$.

EXERCICE 6 [[Indication](#)] [[Correction](#)]

Identifier la transformation $m(z) \mapsto M(Z)$ du plan complexe définie par $Z = i\bar{z} + 1$.



Indications ou résultats

INDICATION POUR L'EXERCICE 1 [[Retour à l'énoncé](#)]

Si α, β, γ sont les racines, la condition s'écrit $\gamma = (1 - i)\alpha + i\beta$.

On montre qu'elle se résume à l'existence de α tel que $\alpha^2 = \frac{2}{3}p$ et tel que $\alpha^3 = -\frac{2}{5}q$.

Finalement la condition cherchée est : $50p^3 = 27q^2$.

INDICATION POUR L'EXERCICE 2 [[Retour à l'énoncé](#)]

Traiter d'abord les cas où A, B, C ne sont pas tous distincts.

On trouve finalement les axes $y = 0$ et $x = -\frac{1}{2}$.

INDICATION POUR L'EXERCICE 3 [[Retour à l'énoncé](#)]

On obtient l'axe des imaginaires purs.

INDICATION POUR L'EXERCICE 4 [[Retour à l'énoncé](#)]

L'application f est une similitude directe. Elle est la composée de :

– L'homothétie de rapport $\Omega(1, 2)$ de rapport $\sqrt{2}$.

– La rotation de centre Ω et d'angle $\frac{\pi}{4}$.

INDICATION POUR L'EXERCICE 5 [[Retour à l'énoncé](#)]

L'application f est la composée de :

– L'homothétie h de centre $\Omega(0, -3)$ de rapport 5.

– La symétrie orthogonale par rapport à la droite Δ d'équation $y = 2x - 3$.

INDICATION POUR L'EXERCICE 6 [[Retour à l'énoncé](#)]

L'application f est la composée de :

– La symétrie orthogonale s par rapport à la droite Δ d'équation $y = x - \frac{1}{2}$.

– La translation t de vecteur $u = (\frac{1}{2}, \frac{1}{2})$.

Corrigés des exercices

CORRIGÉ DE L'EXERCICE 1 [\[Retour à l'énoncé\]](#)

Notons α, β, γ les racines de $z^3 + pz + q = 0$.

La condition demandée s'écrit $\gamma - \alpha = i(\beta - \alpha)$, ou encore $\gamma = (1 - i)\alpha + i\beta$.

On écrit les relations coefficients racines et on y ajoute la condition précédente. On obtient :

$$\begin{cases} \gamma = (1 - i)\alpha + i\beta \\ \alpha + \beta + \gamma = 0 \\ \alpha\beta + \alpha\gamma + \beta\gamma = p \\ \alpha\beta\gamma = -q \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \gamma = (1 - i)\alpha + i\beta \\ (2 - i)\alpha + (1 + i)\beta = 0 \\ \alpha(\beta + \gamma) + \beta\gamma = p \\ \alpha\beta\gamma = -q \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \gamma = (1 - i)\alpha + i\beta \\ \beta = \frac{-1+3i}{2}\alpha \\ -\alpha^2 + \beta\gamma = p \\ \alpha\beta\gamma = -q \end{cases}$$

$$\begin{cases} \gamma = \frac{-1-3i}{2}\alpha \\ \beta = \frac{-1+3i}{2}\alpha \\ -\alpha^2 + \beta\gamma = p \\ \alpha\beta\gamma = -q \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \gamma = \frac{-1-3i}{2}\alpha \\ \beta = \frac{-1+3i}{2}\alpha \\ \frac{3}{2}\alpha^2 = p \\ \frac{5}{2}\alpha^3 = -q \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \gamma = \frac{-1-3i}{2}\alpha \\ \beta = \frac{-1+3i}{2}\alpha \\ \alpha^2 = \frac{2}{3}p \\ \alpha^3 = -\frac{2}{5}q \end{cases}$$

Finalement la condition sur p, q se résume à l'existence de α tel que $\alpha^2 = \frac{2}{3}p$ et $\alpha^3 = -\frac{2}{5}q$.

Ces conditions impliquent $(\frac{2}{3}p)^3 = (-\frac{2}{5}q)^2$ donc $50p^3 = 27q^2$.

Réciproquement, et si cette condition est réalisée, c'est-à-dire si $(\frac{2}{3}p)^3 = (-\frac{2}{5}q)^2$, alors toute racine carrée α de $\frac{2}{3}p$ vérifie $\alpha^6 = (-\frac{2}{5}q)^2$ donc $\alpha^3 = \pm\frac{2}{5}q$. Comme α est défini au signe près, on peut le choisir de telle sorte que $\alpha^3 = -\frac{2}{5}q$.

Conclusion : la condition sur p, q pour que les points images des racines de $z^3 + pz + q = 0$ forment un triangle rectangle isocèle est $50p^3 = 27q^2$.

CORRIGÉ DE L'EXERCICE 2 [\[Retour à l'énoncé\]](#)

Si $z \in \{0, 1, -1, j, j^2\}$, les points A, B, C ne sont pas tous distincts, donc sont alignés.

Si $z \notin \{0, 1, -1, j, j^2\}$, A, B, C sont alignés $\Leftrightarrow \frac{z^4 - z^2}{z^2 - z} \in \mathbb{R} \Leftrightarrow z(z+1) \in \mathbb{R}$.

Posons $z = x + iy$, avec $(x, y) \in \mathbb{R}^2$. Alors $z(z+1) = x^2 - y^2 + x + iy(2x+1)$.

$z(z+1)$ est donc réel si et seulement si $y = 0$ ou $x = -\frac{1}{2}$.

Les solutions forment donc l'axe $y = 0$ (dont $0, 1, -1$) et l'axe $x = -\frac{1}{2}$ (dont j, j^2).

CORRIGÉ DE L'EXERCICE 3 [\[Retour à l'énoncé\]](#)

Si $z = 1 + e^{i\theta}$, avec $-\pi < \theta \leq \pi$, $Z = \frac{1 + e^{i\theta}}{1 - e^{i\theta}} = \frac{e^{-i\frac{\theta}{2}} + e^{i\frac{\theta}{2}}}{e^{-i\frac{\theta}{2}} - e^{i\frac{\theta}{2}}} = \frac{2 \cos \frac{\theta}{2}}{-2i \sin \frac{\theta}{2}} = i \cotan \frac{\theta}{2}$

Quand $m(z)$ parcourt le cercle $|z - 1| = 1$, θ parcourt $] -\pi, \pi]$ et $\cotan \frac{\theta}{2}$ parcourt \mathbb{R} .

L'image du cercle $|z - 1| = 1$ est donc l'axe des imaginaires purs.

CORRIGÉ DE L'EXERCICE 4 [[Retour à l'énoncé](#)]

C'est une similitude directe f de rapport $|1 + i| = \sqrt{2}$ et d'angle $\arg(1 + i) = \frac{\pi}{4}$.

Le centre Ω de f est le point dont l'affixe ω vérifie $\omega = (1 + i)\omega + 2 - i$.

On trouve $\omega = 1 + 2i$. f est donc la composée (commutative) de l'homothétie de rapport $\Omega(1, 2)$ de rapport $\sqrt{2}$, et de la rotation de centre Ω et d'angle $\frac{\pi}{4}$.

CORRIGÉ DE L'EXERCICE 5 [[Retour à l'énoncé](#)]

C'est une similitude indirecte f , de rapport $|-3 + 4i| = 5$.

Comme le rapport est différent de 1, il y a un point fixe unique Ω , d'affixe ω .

$$\begin{aligned}\omega &= (-3 + 4i)\bar{z} + 12 + 6i = (-3 + 4i)\overline{((-3 + 4i)\bar{z} + 12 + 6i)} + 12 + 6i \\ &= 25z + (-3 + 4i)(12 - 6i) + 12 + 6i = 25z + 72i\end{aligned}$$

Le point fixe est donc donné par : $\omega = -3i$.

L'égalité $Z = (-3 + 4i)\bar{z} + 12 + 6i$ devient $\begin{cases} Z = (-3 + 4i)\bar{z} + 12 + 6i \\ \omega = (-3 + 4i)\bar{\omega} + 12 + 6i \end{cases}$

Autrement dit, Z est donné par $Z - \omega = (-3 + 4i)\overline{(z - \omega)}$.

L'application f est la composée de l'homothétie h de centre $\Omega(0, -3)$ de rapport 5, et de la symétrie orthogonale par rapport à une droite Δ passant par Ω .

Pour trouver Δ , on cherche les points qui ne sont affectés que par l'homothétie.

On résout $Z - \omega = 5(z - \omega)$, c'est-à-dire $(-3 + 4i)(\bar{z} - 3i) = 5(z + 3i)$.

En posant $z = x + iy$, il vient $(-3 + 4i)(x - i(y + 3)) = 5x + 5(y + 3)i$.

On trouve $\begin{cases} -3x + 4(y + 3) = 5x \\ 4x + 3(y + 3) = 5(y + 3) \end{cases}$ c'est-à-dire $y = 2x - 3$.

Ainsi f est la composée de l'homothétie h et de la symétrie orthogonale par rapport à la droite Δ d'équation $y = 2x - 3$ (on vérifie que Δ passe par le point Ω).

CORRIGÉ DE L'EXERCICE 6 [[Retour à l'énoncé](#)]

C'est une similitude indirecte f de rapport $|i| = 1$, donc un antidéplacement.

L'application f est la composée commutative de la symétrie orthogonale s par rapport à une droite Δ et d'une translation t de vecteur u parallèle à Δ .

On trouve u en notant que $f \circ f$ est la translation de vecteur $2u$.

Or $f(f(z)) = i(\overline{i\bar{z} + 1}) + 1 = z + 1 + i$: la translation t est de vecteur $(\frac{1}{2}, \frac{1}{2})$.

Pour trouver Δ , on cherche les points qui ne sont affectés que par la translation t .

On résout donc $f(z) = z + \frac{1+i}{2}$ c'est-à-dire $i\bar{z} + 1 = z + \frac{1+i}{2}$.

Avec $z = x + iy$, on trouve $2(y + 1 + ix) = 2x + 1 + i(2y + 1)$, donc $y = x - \frac{1}{2}$.

L'application f est la composée commutative de la symétrie orthogonale s par rapport à la droite Δ d'équation $y = x - \frac{1}{2}$, et de la translation t de vecteur $u = (\frac{1}{2}, \frac{1}{2})$.