

Liban**Correction****1. Exercice 1**

1. A, B et C sont alignés si il existe k réel tel que $\overline{AC} = k\overline{AB} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = k \begin{pmatrix} -5 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix}$... ce qui est impossible.

2. a. Un vecteur directeur de (d) est $\vec{n} = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix}$; on calcule les produits scalaires $\vec{n} \cdot \overline{AB} = -10 + 6 + 4 = 0$ et

$\vec{n} \cdot \overline{AC} = 2 - 3 + 1 = 0$ donc (d) est orthogonale à (ABC).

b. $M(x, y, z) \in (ABC) \Leftrightarrow \overline{AM} \cdot \vec{n} = 0 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x-2 \\ y-1 \\ z-3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix} = 0 \Leftrightarrow 2x - 3y + z - 4 = 0$.

3. a. On remplace x, y, z dans l'équation de (ABC) par : $\begin{cases} x = -7 + 2t \\ y = -3t \\ z = 4 + t \end{cases}$, soit

$$2(-7 + 2t) - 3(-3t) + (4 + t) - 4 = 0 \Leftrightarrow 14t - 14 = 0 \Leftrightarrow t = 1 \Rightarrow \begin{cases} x = -7 + 2 = -5 \\ y = -3 \\ z = 4 + 1 = 5 \end{cases}$$

Le barycentre de $\{(A; -2), (B; -1), (C; 2)\}$ a pour coordonnées : $\begin{cases} x = \frac{1}{-1}(-2 \cdot 2 - 1 \cdot (-3) + 2 \cdot 3) = -5 \\ y = \frac{1}{-1}(-2 \cdot 1 - 1 \cdot (-1) + 2 \cdot 2) = -3, \text{ c'est} \\ z = \frac{1}{-1}(-2 \cdot 3 - 1 \cdot 7 + 2 \cdot 4) = 5 \end{cases}$

bien H .

b. On peut le faire avec les coordonnées ou avec le barycentre : $-2\overline{MA} - \overline{MB} + 2\overline{MC} = -\overline{MH}$ et $\overline{MB} - \overline{MC} = \overline{CB}$ d'où $(-2\overline{MA} - \overline{MB} + 2\overline{MC}) \cdot (\overline{MB} - \overline{MC}) = 0 \Leftrightarrow \overline{MH} \cdot \overline{CB} = 0$; Γ_1 est le **plan** passant par H et orthogonal à (CB).

c. $\| -2\overline{MA} - \overline{MB} + 2\overline{MC} \| = \sqrt{29} \Leftrightarrow MH = \sqrt{29}$: Γ_2 est la **sphère** de centre H , de rayon $\sqrt{29}$.

d. Comme Γ_1 contient H , l'intersection de Γ_1 et Γ_2 est le **cercle** de centre H , de rayon $\sqrt{29}$.

e. Il suffit de calculer la distance $SH : \sqrt{(-8+5)^2 + (1+3)^2 + (5-3)^2} = \sqrt{9+16+4} = \sqrt{29}$ donc oui.

2. Exercice 2 (non spécialistes)

1. a. $h_{(A, 2)} : z \rightarrow z' / z' - z_A = \sqrt{2}(z - z_A) \Leftrightarrow z' - i = \sqrt{2}(z - i) z \Rightarrow z_{B_1} = \sqrt{2}(2 - i) + i$.

b. $r_{(A, \pi/4)} : z' \rightarrow z'' / z'' - z_A = e^{i\pi/4}(z' - z_A) \Leftrightarrow z'' = e^{i\pi/4}(z' - i) + i \Rightarrow z_{B'} - i = e^{i\pi/4}[\sqrt{2}(2 - i) + i - i]$, soit

$$z_{B'} = \frac{\sqrt{2}}{2}(1+i)[\sqrt{2}(2-i)] + i = (1+i)(2-i) + i = 3 + 2i.$$

Remarque : si on développe dès le début, les calculs sont vraiment très laids...

2. a. $z' = (1+i)z + 1 = 3 + 2i$.

b. $z = (1+i)z + 1 \Leftrightarrow iz + 1 = 0 \Leftrightarrow z = i$ donc A est le seul point invariant par f .

c. $\frac{z' - z}{i - z} = \frac{z + iz + 1 - z}{i - z} = \frac{i(z - i)}{i - z} = -i$. On a donc avec les vecteurs $\overline{MM'}$ d'affixe $z' - z$ et \overline{MA} d'affixe $i - z$: $\frac{MM'}{MA} = |-i| = 1 \Leftrightarrow MM' = MA$ et $\arg(\overline{MA}, \overline{MM'}) = \arg(-i) = -\frac{\pi}{2} [2\pi]$.

Pour un point M quelconque on trace le cercle de centre M , de rayon MA puis la perpendiculaire à (MA) passant par M qui va couper le cercle précédent en un seul point M' pour lequel l'angle droit sera négatif.

3. a. $|z - 2| = \sqrt{2}$ caractérise le cercle de centre B , de rayon $\sqrt{2}$.

b. On vérifie par le calcul : $z' - 3 - 2i = (1+i)z + 1 - 3 - 2i = (1+i)z - 2 - 2i = (1+i)(z - 2)$.

Donc lorsque $|z - 2| = \sqrt{2}$, on a $|z' - z_{B'}| = |1+i||z - 2| = \sqrt{2} \times \sqrt{2} = 2$ donc M' appartient au cercle de centre B' , de rayon 2.

c. La figure est laissée au lecteur, le correcteur est fatigué...

3. Exercice 2 (spécialistes)

A d'affixe $3i$ et B d'affixe 6 .

Partie A

1. $\begin{cases} 0 = a \times 3i + b \\ 6 = a \times 0 + b \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} b = 6 \\ a = 2i \end{cases} \Rightarrow z' = 2iz + 6$.

Angle : $\frac{\pi}{2}$, rapport : 2, point invariant : $\omega = 2i\omega + 6 \Leftrightarrow \omega(1 - 2i) = 6 \Leftrightarrow \omega = \frac{6}{5}(1 + 2i)$.

2. $\begin{cases} 0 = a \times \overline{3i} + b \\ 6 = a \times 0 + b \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 0 = a \times -3i + b \\ 6 = a \times 0 + b \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} b = 6 \\ a = -2i \end{cases} \Rightarrow z' = -2i\overline{z} + 6$.

Partie B

1. $z' = -2i\overline{z} + 6 \Leftrightarrow x' + iy' = -2i(x - iy) + 6 \Leftrightarrow \begin{cases} x' = -2y + 6 \\ y' = -2x \end{cases}$.

On cherche le point invariant : $\begin{cases} x = -2y + 6 \\ y = -2x \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 4x + 6 \\ y = -2x \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = -2 \\ y = 4 \end{cases}$; K a pour affixe $-2 + 4i$.

2. a. et b. $h : z \rightarrow z' / z' + 2 - 4i = \frac{1}{2}(z + 2 - 4i) \Leftrightarrow z' = \frac{1}{2}z - 1 + 2i$.

$g = f \circ h : z \rightarrow z' \rightarrow z'' = -2i\overline{z'} + 6 = -2i\left(\frac{1}{2}\overline{z} - 1 - 2i\right) + 6 = -i\overline{z} + 2i + 2$. Il s'agit bien d'une isométrie car le module du coefficient de \overline{z} est 1 ; l'image de K est $-i(-2 - 4i) + 2i + 2 = 2i - 4 + 2i + 2 = -2 + 4i$, on retrouve bien K .

c. $z'' = -i\overline{z} + 2i + 2 \Leftrightarrow x'' + iy'' = -i(x - iy) + 2i + 2 \Leftrightarrow \begin{cases} x'' = -y + 2 \\ y'' = -x + 2 \end{cases}$; si L est invariant il est tel que

$\begin{cases} x = -y + 2 \\ y = -x + 2 \end{cases} \Leftrightarrow x + y - 2 = 0$; s'il est sur $(O; \vec{v})$, son abscisse est nulle, soit $x = 0$, ce qui donne le point $2i$.

g. est donc la réflexion d'axe (KL) , d'équation $x + y - 2 = 0$.

d. On a $f = f \circ h \circ h^{-1} = g \circ h^{-1}$ donc h' est l'homothétie de centre K , de rapport 2.

3. Comme h^{-1} transforme une droite en une droite parallèle, il suffit que Δ soit parallèle à (KL) pour que son image le soit également.

4. Exercice 3

Partie A : étude d'une fonction

Soit f la fonction définie sur l'intervalle $[0; +\infty[$ par $f(x) = x \ln(x + 1)$.

1. a. $f'(x) = \ln(1+x) + \frac{x}{1+x}$; sur $[0; +\infty[$ les deux termes $\ln(1+x)$ et $\frac{x}{1+x}$ sont positifs donc f est croissante sur cet intervalle.

b. La tangente en O a pour équation $y = (\ln 1 + 0)(x - 0) + 0 = 0$ donc l'axe des abscisses est tangent à (C) au point O .

2. a. $\frac{x^2}{x+1} = \frac{x^2-1}{x+1} + \frac{1}{x+1} = x-1 + \frac{1}{x+1}$.

b. $I = \int_0^1 \frac{x^2}{x+1} dx = \int_0^1 x-1 + \frac{1}{x+1} dx = \left[\frac{1}{2}x^2 - x + \ln|x+1| \right]_0^1 = -\frac{1}{2} + \ln 2$.

3. $\int_0^1 x \ln(1+x) dx = \left[\frac{1}{2}x^2 \ln(1+x) \right]_0^1 - \int_0^1 \frac{1}{2}x^2 \frac{1}{1+x} dx = \frac{1}{2} \ln 2 - \frac{1}{2} I = \frac{1}{4}$.

4. La fonction f est continue, monotone strictement croissante et donc bijective de $f(0) = 0$ vers $f(1) = \ln 2 \approx 0,69$; comme $0,25 \in [0; \ln 2]$, $0,25$ a un unique antécédent dans $[0; 1]$. On obtient

x	$f(x)$
0,56020942	0,24919239
0,56544503	0,25341558

d'où $\alpha \approx 0,56$.

Partie B : étude d'une suite

1. $u_{n+1} - u_n = \int_0^1 x^{n+1} \ln(x+1) dx - \int_0^1 x^n \ln(x+1) dx = \int_0^1 x^n (x-1) \ln(x+1) dx$; comme $(x-1)$ est négatif et que les autres termes sont positifs sur $[0; 1]$, l'intégrale est négative et (u_n) est décroissante. Par ailleurs il est évident que (u_n) est positive donc (u_n) décroissante, minorée par 0 converge.

2. On a $\ln(x+1) < \ln 2$ sur $[0; 1]$ donc $u_n = \int_0^1 x^n \ln(x+1) dx \leq \int_0^1 x^n \ln 2 dx = \ln 2 \left[\frac{1}{n+1} x^{n+1} \right]_0^1 = \frac{\ln 2}{n+1}$.

On a donc bien $0 \leq u_n \leq \frac{\ln 2}{n+1}$. Comme $\frac{\ln 2}{n+1}$ tend vers 0 à l'infini, la suite converge vers 0.

5. Exercice 4

Ainsi, la probabilité qu'un robot tombe en panne avant l'instant t est égale à $P(X \leq t) = \int_0^t \lambda e^{-\lambda x} dx$.

1. $P(X > 6) = 1 - P(X \leq 6) = 1 - \int_0^6 \lambda e^{-\lambda x} dx = 1 - [e^{-\lambda x}]_0^6 = e^{-6\lambda}$; on résoud :

$$e^{-6\lambda} = 0,3 \Leftrightarrow -6\lambda = \ln 0,3 \Leftrightarrow \lambda = \frac{\ln 0,3}{-6} = 0,20066213... \approx 0,2.$$

2. $P(X \leq t) = \int_0^t 0,2e^{-0,2x} dx = 1 - e^{-0,2t} = 0,5 \Leftrightarrow e^{-0,2t} = 0,5 \Leftrightarrow -0,2t = -\ln 2 \Leftrightarrow t = \frac{\ln 2}{0,2} = 3,47$, soit environ trois ans et demi.

3. La probabilité qu'un robot n'ait pas eu de panne au cours des deux premières années est $P(X > 2) = 1 - (1 - e^{-0,2 \times 2}) = e^{-0,4}$.

4. On cherche $P_{(X > 2)}(X > 6) = \frac{P[(X > 2) \cap (X > 6)]}{P(X > 2)} = \frac{P(X > 6)}{P(X > 2)} = \frac{e^{-0,2 \times 6}}{e^{-0,4}} = e^{0,4 - 1,2} = e^{-0,8} \approx 0,45$.

5. Y le nombre de robots sans pannes au cours des deux premières années suit une loi binomiale de paramètres $n = 10$, $p = e^{-0,4}$; on cherche donc

$$P(Y \geq 1) = 1 - P(Y = 0) = 1 - (e^{-0,4})^0 (1 - e^{-0,4})^{10} \approx 0,9999.$$

C'est du bon matériel...