

Écrit 2-2023. Mayotte

Problème 1 : vrai, faux

1

1. Faux. La proportion est $\frac{362}{410} \times 0,46 = 0,327$ à 0,001 près. Cette proportion est égale à un peu moins d'un tiers.

2. Vrai. Le nombre de possibilités est $\binom{5}{2} \times \binom{3}{1} \times \binom{2}{1} = 60$

3. Vrai. Car $P(\bar{A}) = 0,8$; $P(\bar{B}) = 0,7$ et que $P(\bar{A}) \times P(\bar{B}) = P(\bar{A} \cap \bar{B})$. Les évènements contraires sont indépendants donc A et B le sont aussi.

4. Vrai. Car $0,97^{22} = 0,512$ et $0,97^{23} = 0,496$ à 0,001 près. C'est donc au bout de 23 parties que la probabilité de ne jamais en gagner une passe sous le seuil 0,5.

5. Vrai. En lançant une fois le dé, la probabilité de gagner 6 € est égale à $\frac{1}{6}$ et l'espérance de gain (indépendamment de la mise) est égale à 1. Par linéarité de l'espérance, si on lance 20 fois le dé, l'espérance de gain pour les 20 lancers est égale à 20. Compte tenu d'une mise de 15 €, l'espérance de gain relatif est donc égale à 5.

<p>6. Vrai. D'après l'affichage d'un logiciel de calcul formel.</p>	$\cos\left(\frac{\pi}{12}\right) \qquad \frac{(\sqrt{3}+1) \cdot \sqrt{2}}{4}$
--	--

7. **Vrai** : $\cos(3x) = \sin(x) \Leftrightarrow \cos(3x) = \cos\left(\frac{\pi}{2} - x\right)$

$$\cos(3x) = \cos\left(\frac{\pi}{2} - x\right) \Leftrightarrow \begin{cases} 3x \equiv \frac{\pi}{2} - x \pmod{2\pi} \\ \text{ou} \\ 3x \equiv -\frac{\pi}{2} + x \pmod{2\pi} \end{cases}$$

On obtient : $\begin{cases} 4x \equiv \frac{\pi}{2} \pmod{2\pi} \\ \text{ou} \\ 2x \equiv -\frac{\pi}{2} \pmod{2\pi} \end{cases}$ c'est-à-dire qu'il existe un entier k : $\begin{cases} x = \frac{\pi}{8} + k\frac{\pi}{2} \\ \text{ou} \\ x = -\frac{\pi}{4} + k\pi \end{cases}$

Entre 0 et 2π on trouve $\frac{\pi}{8}$; $\frac{5\pi}{8}$; $\frac{9\pi}{8}$; $\frac{13\pi}{8}$; $\frac{3\pi}{4}$; $\frac{7\pi}{4}$ ce qui fait bien six solutions.

8. **Faux**. La fonction f peut être égale à une constante pour $x < 0$ et à une autre constante, différente de la première, pour $x > 0$. Lorsqu'une fonction a une dérivée nulle sur une réunion d'intervalles disjoints, il se peut qu'elle prenne des valeurs constantes différentes sur chacun des intervalles.

9. **Vrai**. Lorsqu'un polynôme est à coefficients réels, ses racines complexes sont conjuguées deux à deux.

10. **Vrai**. Car f est majorée en valeur absolue par $\frac{3}{\sqrt{x}}$, fonction qui a une limite nulle en plus l'infini.

<p>11. Vrai. Si l'on se fie à un logiciel de calcul formel.</p>	$\int \frac{\ln(t)}{t} dt \qquad \frac{(\ln(t))^2}{2}$ $\int_1^{e^n} \frac{\ln(t)}{t} dt \qquad \frac{n^2}{2}$ <p>©gilbertjulia</p>
--	---

12. **Vrai**. Car la condition indiquée équivaut à $|z - i| = 1$, ce qui caractérise le cercle en question.

13. **Vrai**. $(n + 1)K_n = \int_1^e \left[\frac{(n+1)}{x} (\ln x)^n\right] \times \frac{1}{x} dx = \left[(\ln x)^{n+1} \times \left(\frac{1}{x}\right)\right]_1^e + \int_1^e \frac{(\ln x)^{n+1}}{x^2} dx = \frac{1}{e} + K_{n+1}$.

3

<p>14. Vrai. L'algorithme construit les puissances successives de 2.</p>	<pre>>>> def surprise(n): k=0 u=1 while k<n: k=k+1 u=u*2 print(u) return u >>> surprise(4) 2 4 8 16 16</pre>
---	--

15. Vrai. Car $n^3 - n = (n - 1) \times n \times (n + 1)$ et, sur trois entiers consécutifs, il y en a exactement un qui est multiple de 3 et au moins un qui est multiple de 2.

<p>16. Vrai. Car $3^5 \equiv 1 \pmod{11}$ donc $3^{2020} \equiv 1 \pmod{11}$ aussi et $3^{2023} \equiv 5 \pmod{11}$. Si on ajoute 6, on obtient un multiple de 11.</p>	<pre>>>> def restemodulo(): k=1 u=3 while u!=1: u=(3*u)%11 k=k+1 print("3 puissance",k,"congru à",u,"modulo 11") >>> restemodulo() 3 puissance 2 congru à 9 modulo 11 3 puissance 3 congru à 5 modulo 11 3 puissance 4 congru à 4 modulo 11 3 puissance 5 congru à 1 modulo 11</pre>
--	---

17. Vrai. Car $7 \times (2k + 1) - 2 \times (7k + 3) = 1$, la relation de Bézout est vérifiée pour les nombres $(2k + 1)$ et $(7k + 3)$. Ils sont premiers entre eux.

18. Faux. Car 51 et 39 sont tous les deux multiples de 3 : leur PGCD est égal à 3, la relation de Bézout ne peut pas être vérifiée pour ces entiers.

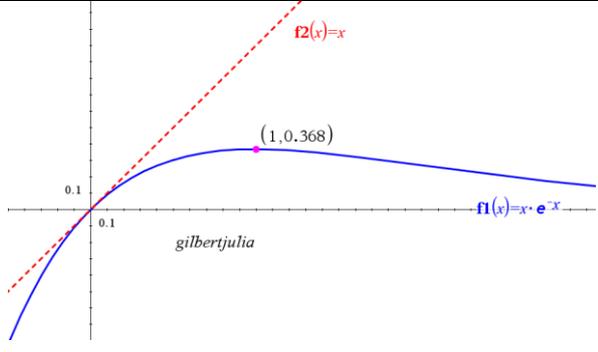
19. Faux. Si c'était le cas, il existerait deux entiers naturels non nuls p et q tels que $q \cdot \ln 2 = p \cdot \ln 3$ c'est-à-dire tels que $2^q = 3^p$. Or, les entiers 2 et 3 sont premiers entre eux et il en est de même de leurs puissances strictement positives, quelles qu'elles soient. Il est impossible que des puissances strictement positives de 2 et de 3 coïncident.

20. Vrai. Une récurrence facile laissée au lecteur montrerait que $u_n = (n + 1)^2$.

Problème 2 : Suites

Partie A. Etude de f

4

<p>1. La fonction f apparaît comme étant une fonction strictement croissante sur l'intervalle $]-\infty; 1]$ puis strictement décroissante sur $[1; +\infty[$ avec un maximum en 1 qui est égal à $\frac{1}{e}$. L'équation $f(x) = x$ admet une solution unique qui est $x = 0$. Deux choses intéressantes à retenir :</p>									
<ul style="list-style-type: none"> • L'intervalle $[0; 1]$ est un intervalle stable par f (son image est l'intervalle $[0; \frac{1}{e}]$). • Pour tout réel x de $[0; +\infty[$: $0 \leq f(x) \leq x$ (car dans cet intervalle $0 \leq e^{-x} \leq 1$) et les inégalités sont strictes quand $x > 0$. C'est en particulier le cas pour tout réel x de $[0; 1]$. 	<table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="padding: 5px;">Define $f(x) = x \cdot e^{-x}$</td> <td style="text-align: right; padding: 5px;"><i>Terminé</i></td> </tr> <tr> <td style="padding: 5px;">$\frac{d}{dx}(f(x))$</td> <td style="text-align: right; padding: 5px;">$(1-x) \cdot e^{-x}$</td> </tr> <tr> <td style="padding: 5px;">$\lim_{x \rightarrow -\infty} (f(x))$</td> <td style="text-align: right; padding: 5px;">$-\infty$</td> </tr> <tr> <td style="padding: 5px;">$\lim_{x \rightarrow \infty} (f(x))$</td> <td style="text-align: right; padding: 5px;">0</td> </tr> </table>	Define $f(x) = x \cdot e^{-x}$	<i>Terminé</i>	$\frac{d}{dx}(f(x))$	$(1-x) \cdot e^{-x}$	$\lim_{x \rightarrow -\infty} (f(x))$	$-\infty$	$\lim_{x \rightarrow \infty} (f(x))$	0
Define $f(x) = x \cdot e^{-x}$	<i>Terminé</i>								
$\frac{d}{dx}(f(x))$	$(1-x) \cdot e^{-x}$								
$\lim_{x \rightarrow -\infty} (f(x))$	$-\infty$								
$\lim_{x \rightarrow \infty} (f(x))$	0								

Partie B.

En raison de la stabilité de l'intervalle $[0; 1]$, et du fait que pour tout réel x tel que $0 < x \leq 1$ les inégalités strictes $0 < f(x) < x$ sont vérifiées, on peut dire que :

- Dès lors que $u_0 \in]0; 1]$, tous les termes de la suite (u_n) appartiennent à $]0; 1]$.
- Pour tout indice $n : 0 < u_{n+1} = f(u_n) < u_n$ en raison des inégalités strictes vues à propos de f .

La suite (u_n) apparaît comme une suite strictement décroissante de termes strictement positifs.

Etant décroissante et minorée par zéro, **cette suite est convergente.**

Elle ne peut converger que vers une solution de l'équation $f(x) = x$, et comme cette équation n'a qu'une seule solution, égale à zéro, la suite (u_n) **converge vers zéro.**

Partie C.

La suite (S_n) étant définie pour tout indice n comme somme des termes d'une suite dont les termes sont strictement positifs est **une suite strictement croissante**.

Montrons que pour tout entier naturel n : $u_{n+1} = e^{-S_n}$.

5

Initialisation : Au rang zéro : $u_{0+1} = u_1 = f(1) = f(0) = \frac{1}{e}$ et d'autre part $e^{-S_0} = e^{-1} = \frac{1}{e}$. Il y a bien égalité : $u_1 = e^{-S_0} = e^{-1}$, la relation à démontrer est vérifiée au rang zéro.

Hérédité : Supposons que pour un certain rang $u_n = e^{-S_{n-1}}$

Alors au rang suivant : $u_{n+1} = u_n \times e^{-u_n} = e^{-S_{n-1}} \times e^{-u_n} = e^{-S_{n-1}-u_n} = e^{-S_n}$.

La relation à démontrer est encore vérifiée au rang suivant.

Étant initialisée au rang zéro et héréditaire, la relation « $u_{n+1} = e^{-S_n}$ » est vérifiée pour tout entier naturel.

La relation $u_{n+1} = e^{-S_n}$ est équivalente à $S_n = -\ln(u_{n+1})$.

La suite (u_n) convergeant vers zéro, son logarithme a pour limite moins l'infini quand n tend vers plus l'infini et on en déduit que : $\lim_{n \rightarrow \infty} S_n = +\infty$

Problème 3 : Equation différentielle

1. La fonction h' est solution de l'équation homogène du premier ordre $y' + 2my = 0$.

Cette équation a pour solutions les fonctions de la forme : $x \mapsto h'(x) = K \cdot e^{-2mx}$ où K est une constante réelle.

6

Par primitivation, les fonctions h qui vérifient la propriété (P_m) sont les fonctions de la forme :

$$x \mapsto h(x) = -\frac{1}{2m} K \cdot e^{-2mx} + C_1 \text{ où } K \text{ et } C_1 \text{ sont deux constantes réelles.}$$

En posant $-\frac{1}{2m} K = C$, on obtient de façon équivalente que **les fonctions h qui vérifient la propriété (P_m) sont les fonctions de la forme : $x \mapsto h(x) = C \cdot e^{-2mx} + C_1$ où C et C_1 sont deux constantes réelles.**

2. Posons : $f(x) = h(x) \times e^{mx}$.

$$\text{Alors } f'(x) = (h'(x) + m \cdot h(x)) \cdot e^{mx} \text{ et } f''(x) = (h''(x) + 2m \cdot h'(x) + m^2 h(x)) \cdot e^{mx}$$

La fonction f vérifie l'équation (E_m) si et seulement si pour tout réel x : $f''(x) - m^2 f(x) = 0$, c'est-à-dire si et seulement si pour tout réel x : $(h''(x) + 2m \cdot h'(x) + m^2 h(x)) \cdot e^{mx} - m^2 h(x) \cdot e^{mx} = 0$.

Puisque e^{mx} est non nul pour tout x , cette condition est équivalente à : $h''(x) + 2m \cdot h'(x) = 0$.

On en déduit que **f vérifie l'équation (E_m) si et seulement si la fonction h vérifie la propriété (P_m) .**

3. Compte tenu de cette équivalence, les solutions de l'équation (E_m) sont les fonctions de la forme :

$$x \mapsto f(x) = h(x) \times e^{mx} = (C \cdot e^{-2mx} + C_1) \times e^{mx} = C \cdot e^{-mx} + C_1 \cdot e^{mx} \text{ où } C \text{ et } C_1 \text{ sont deux constantes réelles.}$$

4. On applique la question précédente avec $m = 0,5$.

La fonction recherchée est de la forme $t \mapsto x(t) = C \cdot e^{-0,5t} + C_1 \cdot e^{0,5t}$.

En tenant compte des conditions initiales : $\begin{cases} C + C_1 = 4 \\ -0,5C + 0,5C_1 = 0 \end{cases}$ donc $C = C_1 = 2$.

7

La fonction recherchée est la fonction : $t \mapsto x(t) = 2 \cdot e^{-0,5t} + 2 \cdot e^{0,5t}$.

Problème 4 : Géométrie dans l'espace

Partie A

8

1. Les deux plans P et P' ont pour vecteurs normaux respectifs les vecteurs $\vec{n} : \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \\ -1 \end{pmatrix}$ et $\vec{n}' : \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ qui sont des **vecteurs non colinéaires** : P et P' sont **sécants**.

Un point $M(x ; y ; z)$ appartient aux deux plans P et P' si et seulement si $\begin{cases} 2x + 5y - z + 20 = 0 \\ -2x + y + z - 8 = 0 \end{cases}$ soit si et seulement si : $\begin{cases} 5y - z = -2x - 20 \\ y + z = 2x + 8 \end{cases}$ soit $\begin{cases} 6y = -12 \\ z = 2x + 10 \end{cases}$.

En choisissant $x = \lambda$ comme paramètre, un point $M(x ; y ; z)$ appartient à la droite D d'intersection des deux plans P et P' si et seulement s'il existe $\lambda \in \mathbb{R} : \begin{cases} x = \lambda \\ y = -2 \\ z = 2\lambda + 10 \end{cases}$. Ce qui amène à caractériser la droite d'intersection comme étant **la droite passant par le point de coordonnées $(0 ; -2 ; 10)$ et dont un vecteur directeur est le vecteur $\vec{d} : \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$** .

2 et 3. Le point de paramètre $\lambda = -4$ est le point de coordonnées $(-4 ; -2 ; 2)$: c'est le point A de l'énoncé. On peut caractériser la droite D à l'aide de ce point A et du même vecteur directeur \vec{d} déjà utilisé. Ce qui amène au système d'équations paramétriques équivalent à celui que nous avons proposé :

Un point $M(x ; y ; z)$ appartient à la droite D d'intersection des deux plans P et P' si et seulement s'il existe $t \in \mathbb{R} : \begin{cases} x = -4 + t \\ y = -2 \\ z = 2 + 2t \end{cases}$.

Partie B

1. La droite Δ est la droite passant par le point B de coordonnées $(5 ; 2 ; 0)$ et dont un vecteur directeur

est le vecteur $\vec{d}' : \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Les vecteurs directeurs $\vec{d} : \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$ et $\vec{d}' : \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ des deux droites sont non colinéaires, donc **ces droites ne sont pas parallèles**.

2. Cherchons si elles ont un point commun $M(x ; y ; z)$. C'est le cas si et seulement s'il existe deux réels t et u vérifiant l'un le système d'équations paramétriques de D et l'autre celui de Δ :

$$\begin{cases} x = -4 + t = 5 \\ y = -2 = 2 + u \\ z = 2 + 2t = u \end{cases}$$

On est conduit à : $\begin{cases} t = 1 \\ u = -4 \\ 2 + 2t = u \end{cases}$ et la troisième équation est incompatible avec les valeurs candidates

de t et de u : les deux droites n'ont aucun point commun, **elles ne sont pas sécantes**.

3. **N'étant ni parallèles ni sécantes, elles sont non coplanaires.**

Partie C

1. Soit $I : \begin{cases} x_I = -4 + t \\ y_I = -2 \\ z_I = 2 + 2t \end{cases}$ un point de D de paramètre t .

Soit $J : \begin{cases} x_J = 5 \\ y_J = 2 + u \\ z_J = u \end{cases}$ un point de Δ de paramètre u (nécessairement distinct de I car les deux droites

n'ont pas de point commun).

Exprimons les coordonnées du vecteur \vec{IJ} :

$$\begin{pmatrix} x_J - x_I \\ y_J - y_I \\ z_J - z_I \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 - (-4 + t) \\ (2 + u) - (-2) \\ u - (2 + 2t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 - t \\ 4 + u \\ u - 2t - 2 \end{pmatrix}$$

La droite (IJ) est perpendiculaire à la fois à D et à Δ si et seulement si le vecteur \vec{IJ} est orthogonal à la fois à un vecteur directeur de D et à un vecteur directeur de Δ .

10

Ce qui amène aux conditions : $\begin{cases} \vec{IJ} \cdot \vec{d} = 0 \\ \vec{IJ} \cdot \vec{d}' = 0 \end{cases}$ où $\vec{d} : \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}$ et $\vec{d}' : \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ sont les vecteurs directeurs de D

et Δ que nous avons vus.

Nous obtenons : $\begin{cases} (9 - t) + 2(u - 2t - 2) = 0 \\ (4 + u) + (u - 2t - 2) = 0 \end{cases}$ soit : $\begin{cases} -5t + 2u + 5 = 0 \\ -2t + 2u + 2 = 0 \end{cases}$ ce qui donne : $t = 1 ; u = 0$

Le point I est le point de coordonnées : $\begin{cases} x_I = -3 \\ y_I = -2 \\ z_I = 4 \end{cases}$ et le point J est le point de coordonnées : $\begin{cases} x_J = 5 \\ y_J = 2 \\ z_J = 0 \end{cases}$.

La droite (IJ) est l'unique droite perpendiculaire commune aux droites D et Δ .

On vérifie qu'alors $\vec{IJ} : \begin{pmatrix} 8 \\ 4 \\ -4 \end{pmatrix}$ et que $\|\vec{IJ}\| = 4\sqrt{4 + 1 + 1} = 4\sqrt{6}$, ce qui représente la distance entre la droite D et la droite Δ .