

Problème 1 (21 points)

a) On complète les carrés :

$$(x-2)^2 + (y+3)^2 + (z-1)^2 + 10 - 4 - 9 - 1 = 0 \Leftrightarrow (x-2)^2 + (y+3)^2 + (z-1)^2 = 4$$

On a donc $C_1(2; -3; 1)$ et $r_1 = 2$.

b) Méthode 1 : On substitue la droite d dans les plans α et β .

$$\begin{aligned} \text{Dans } \alpha : (4+11k) + 3(1+7k) - 4(3+8k) + 5 = 0 &\Leftrightarrow 4 + 11k + 3 + 21k - 12 - 32k + 5 = 0 \\ &\Leftrightarrow 0 = 0 \text{ ok} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Dans } \beta : 2(4+11k) - 2(1+7k) - (3+8k) - 3 = 0 &\Leftrightarrow 8 + 22k - 2 - 14k - 3 - 8k - 3 = 0 \\ &\Leftrightarrow 0 = 0 \text{ ok} \end{aligned}$$

Méthode 2 : Faire l'intersection des deux plans.

$$\begin{aligned} \begin{cases} x + 3y - 4z = -5 \\ 2x - 2y - z = 3 \end{cases} &\Leftrightarrow \begin{cases} -2x - 6y + 8z = 10 \\ 2x - 2y - z = 3 \end{cases} &\Leftrightarrow -8y + 7z = 13 \\ \Leftrightarrow y = \frac{7}{8}z - \frac{13}{8} &\Leftrightarrow x = -3 \left(\frac{7}{8}z - \frac{13}{8} \right) + 4z - 5 = \frac{11}{8}z - \frac{79}{8} \end{aligned}$$

z est une variable libre. On pose $8z = k$, donc $y = 7k - \frac{13}{8}$ et $x = 11k - \frac{79}{8}$. On obtient

$$\text{les équations paramétriques } \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \frac{1}{8} \begin{pmatrix} -79 \\ -13 \\ 0 \end{pmatrix} + k \begin{pmatrix} 11 \\ 7 \\ 8 \end{pmatrix}.$$

On vérifie ensuite que le point $(4; 1; 3)$ appartient à cette droite. C'est le cas avec $k = \frac{3}{8}$.

c) Le vecteur normal de α est $\vec{n}_\alpha = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ -4 \end{pmatrix}$ et le vecteur normal de β est $\vec{n}_\beta = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix}$. Les

plans sont perpendiculaires si les vecteurs normaux le sont, donc si le produit scalaire vaut 0 :

$$\vec{n}_\alpha \cdot \vec{n}_\beta = 2 - 6 + 4 = 0$$

d) $P \in \alpha : 2 - 3 - 4 + 5 = 0$ ok

On cherche une droite e dans le plan α perpendiculaire à d . Comme d est la droite d'intersection des plans α et β et que ces plans sont perpendiculaires, la droite e est

perpendiculaire à β . Ainsi, $\vec{d}_e = \vec{n}_\beta = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix}$. De plus, on sait que e passe par le point

P , donc

$$e : \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} + l \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}, l \in \mathbb{R}$$

e) Il faut montrer que $\delta(C_1; \beta) = r_1$:

$$\delta(C_1; \beta) = \frac{|2 \cdot 2 - 2 \cdot (-3) - 1 \cdot 1 - 3|}{\sqrt{2^2 + (-2)^2 + (-1)^2}} = \frac{6}{\sqrt{9}} = 2 = r_1$$

f) Comme le rayon de la sphère Σ_2 vaut 2, il reste à trouver le centre C_2 . On propose trois méthodes :

Méthode 1 : On commence par chercher le point de tangence T , qui est à l'intersection entre le plan β et la droite p' perpendiculaire au plan passant par C_1 . L'équation de la droite p' est

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix} + k \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

On peut donc calculer le point d'intersection

$$2(2+2k) - 2(-3-2k) - (1-k) - 3 = 0 \Leftrightarrow 4+4k+6+4k-1+k-3 = 0 \Leftrightarrow 9k = -6 \Leftrightarrow k = -\frac{2}{3}$$

Le point de tangence est donc $T \left(\frac{2}{3}; -\frac{5}{3}; \frac{5}{3} \right)$. Ainsi, on a

$$\overrightarrow{OC_2} = \overrightarrow{OC_1} + \overrightarrow{C_1C_2} = \overrightarrow{OC_1} + 2\overrightarrow{C_1T} = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix} + 2 \begin{pmatrix} -4/3 \\ 4/3 \\ 2/3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2/3 \\ -1/3 \\ 7/3 \end{pmatrix}$$

Méthode 2 : On utilise la formule du symétrique du formulaire : le centre C_2 symétrique de C_1 par rapport à β est donné par $\overrightarrow{OC_2} = \overrightarrow{OC_1} - 2 \cdot \frac{\overrightarrow{AC_1} \cdot \vec{n}_\beta}{\|\vec{n}_\beta\|^2} \cdot \vec{n}_\beta$ avec A un point du plan β .

Posons par exemple $A(0; 0; -3)$. Alors $\overrightarrow{AC_1} = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 4 \end{pmatrix}$, $\overrightarrow{AC_1} \cdot \vec{n}_\beta = 6$ et $\|\vec{n}_\beta\|^2 = 9$ et on a

$$\overrightarrow{OC_2} = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix} - 2 \cdot \frac{6}{9} \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 8/3 \\ -8/3 \\ -4/3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2/3 \\ -1/3 \\ 7/3 \end{pmatrix}$$

Méthode 3 : On normalise le vecteur \vec{n}_β : $\|\vec{n}_\beta\| = 3 \Rightarrow \vec{u} = \frac{1}{3}\vec{n}_\beta$ est un vecteur unitaire.

Comme $\|\overrightarrow{C_1C_2}\| = 4$, on a

$$\overrightarrow{OC_2} = \overrightarrow{OC_1} \pm 4\vec{u} = \begin{pmatrix} 14/3 \\ -17/3 \\ -1/3 \end{pmatrix} \text{ ou } \begin{pmatrix} -2/3 \\ -1/3 \\ 7/3 \end{pmatrix}$$

Il faut ensuite tester lequel vérifie $\delta(C_2; \beta) = 2$. Il s'agit du deuxième.

On a ainsi trouvé $C_2 \left(-\frac{2}{3}; -\frac{1}{3}; \frac{7}{3} \right)$, donc l'équation de la sphère est

$$\left(x + \frac{2}{3} \right)^2 + \left(y + \frac{1}{3} \right)^2 + \left(z - \frac{7}{3} \right)^2 = 4$$

g) Méthode 1 : On construit la droite p perpendiculaire au plan passant par C_1 :

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix} + m \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Le centre C_3 se trouve à l'intersection du plan β et de la droite p . Comme $z = 0$, on obtient $1 + m = 0 \Rightarrow m = -1$, donc $C_3(2; -3; 0)$.

Pour déterminer le rayon, on utilise Pythagore dans le triangle C_1C_3P avec P un point sur la sphère et sur le cercle. Comme $\overrightarrow{C_1C_3} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, on obtient

$$r_3 = \sqrt{r_1^2 - \|\overrightarrow{C_1C_3}\|^2} = \sqrt{4 - 1} = \sqrt{3}$$

Méthode 2 : On se place dans le plan Oxy car $z = 0$ et on travaille en deux dimensions :

$$x^2 + y^2 - 4x + 6y + 10 = 0 \Leftrightarrow (x - 2)^2 + (y + 3)^2 + 10 - 4 - 9 = 0 \Leftrightarrow (x - 2)^2 + (y + 3)^2 = 3$$

Le centre cherché est donc $C_3(2; -3; 0)$ et le rayon est $r_3 = \sqrt{3}$.

Problème 2 (8 points)

a) Par définition, $\text{Ker}(h) = \{x \in \mathbb{R}^5 \mid Ax = 0\}$. On échelonne la matrice A :

$$\begin{pmatrix} 1 & 4 & 5 & 9 \\ 2 & 3 & 5 & 8 \\ -1 & 0 & -1 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow[\substack{-2L_1+L_2 \\ L_1+L_3}]{L_1+L_3} \begin{pmatrix} 1 & 4 & 5 & 9 \\ 0 & -5 & -5 & -10 \\ 0 & 4 & 4 & 8 \end{pmatrix} \xrightarrow{-\frac{1}{5} \cdot L_2} \begin{pmatrix} 1 & 4 & 5 & 9 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 4 & 4 & 8 \end{pmatrix} \\ \xrightarrow[\substack{-4L_2+L_1 \\ -4L_2+L_3}]{-4L_2+L_3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

x_3 et x_4 sont des variables libres : on pose $x_3 = k$ et $x_4 = \ell$, où $k, \ell \in \mathbb{R}$.

Ainsi, $x_1 = -k - \ell$ et $x_2 = -k - 2\ell$, d'où

$$\begin{aligned} \text{Ker}(h) &= \{(-k - \ell; -k - 2\ell; k; \ell) \mid k, \ell \in \mathbb{R}\} \\ &= \mathcal{L}((-1; -1; 1; 0); (-1; -2; 0; 1)) \end{aligned}$$

Ainsi,

$$\boxed{((-1; -1; 1; 0); (-1; -2; 0; 1)) \text{ est une base de } \text{Ker}(h).$$

Par définition de la dimension d'un espace vectoriel, $\boxed{\dim(\text{Ker}(h)) = 2}$.

b) Puisque la matrice échelonnée réduite contient des pivots dans les 1^{ère} et 2^{ème} colonnes, les vecteurs-colonnes correspondants de A forment une base de $\text{Im}(h)$, *i.e.*,

$$\boxed{((1; 2; -1); (4; 3; 0)) \text{ est une base de } \text{Im}(h).$$

Par définition du rang d'une application linéaire, $\boxed{\text{rang}(h) = 2}$.

Problème 3 (13 points)

a)

$$h(1; 2; -1) = \begin{pmatrix} 8 & -2 & 2 \\ -2 & 5 & 4 \\ 2 & 4 & 5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = \boxed{(2; 4; 5)}$$

b)

$$\begin{aligned} p_A(\lambda) = \det(A - \lambda I) &= \begin{vmatrix} 8 - \lambda & -2 & 2 \\ -2 & 5 - \lambda & 4 \\ 2 & 4 & 5 - \lambda \end{vmatrix} \\ &= (8 - \lambda) \cdot (5 - \lambda)^2 - 16 - 16 - 4(5 - \lambda) - 16(8 - \lambda) - 4(5 - \lambda) \\ &= -\lambda^3 + 18\lambda^2 - 81\lambda = \boxed{-\lambda(\lambda - 9)^2} \end{aligned}$$

Puisque les valeurs propres de h sont les zéros de $p_A(\lambda)$, on a $\lambda_1 = 0$ et $\lambda_2 = 9$.

c) Échelonçons $A - 0I = A$:

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} 8 & -2 & 2 \\ -2 & 5 & 4 \\ 2 & 4 & 5 \end{pmatrix} &\xrightarrow[\substack{\frac{1}{8} \cdot L_1 \\ L_2 + L_3}]{\substack{\frac{1}{8} \cdot L_1 \\ L_2 + L_3}} \begin{pmatrix} 1 & -1/4 & 1/4 \\ -2 & 5 & 4 \\ 0 & 9 & 9 \end{pmatrix} \xrightarrow{2L_1 + L_2} \begin{pmatrix} 1 & -1/4 & 1/4 \\ 0 & 9/2 & 9/2 \\ 0 & 9 & 9 \end{pmatrix} \\ &\xrightarrow[\substack{\frac{2}{9} \cdot L_2 \\ \frac{1}{9} \cdot L_3}]{\substack{\frac{2}{9} \cdot L_2 \\ \frac{1}{9} \cdot L_3}} \begin{pmatrix} 1 & -1/4 & 1/4 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow[\substack{\frac{1}{4} \cdot L_2 + L_1 \\ -L_2 + L_3}]{\substack{\frac{1}{4} \cdot L_2 + L_1 \\ -L_2 + L_3}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1/2 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

x_3 est une variable libre : on pose $x_3 = k$ où $k \in \mathbb{R}$.

Ainsi, $x_1 = -\frac{1}{2}k$ et $x_2 = -k$, et on obtient

$$E(\lambda_1) = \left\{ \left(-\frac{1}{2}k; -k; k \right) \mid k \in \mathbb{R} \right\} = \mathcal{L} \left(\left(-\frac{1}{2}; -1; 1 \right) \right).$$

D'où

$$\boxed{\left(\left(-\frac{1}{2}; -1; 1 \right) \right)} \text{ est une base de } E(\lambda_1).$$

Échelonçons $A - 9\lambda$:

$$\begin{pmatrix} -1 & -2 & 2 \\ -2 & -4 & 4 \\ 2 & 4 & -4 \end{pmatrix} \xrightarrow{(-1) \cdot L_1} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 \\ -2 & -4 & 4 \\ 2 & 4 & -4 \end{pmatrix} \xrightarrow[\substack{2L_1 + L_2 \\ 2L_1 - L_3}]{\substack{2L_1 + L_2 \\ 2L_1 - L_3}} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

x_2 et x_3 sont des variables libres : on pose $x_2 = k$ et $x_3 = \ell$.

Ainsi, $x_1 = -2k + 2\ell$ et on obtient

$$E(\lambda_2) = \left\{ (-2k + 2\ell; k; \ell) \mid k, \ell \in \mathbb{R} \right\} = \mathcal{L}((-2; 1; 0); (2; 0; 1)).$$

D'où

$$((-2; 1; 0); (2; 0; 1)) \text{ est une base de } E(\lambda_2).$$

- d) Puisque $\dim(E(\lambda_1)) + \dim(E(\lambda_2)) = 3 = \dim(\mathbb{R}^3)$, A est diagonalisable.

De plus, P est la matrice dont les colonnes sont les vecteurs propres de A , et D est la matrice dont la diagonale est constituée des valeurs propres de h :

$$P = \begin{pmatrix} -1/2 & -2 & 2 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ et } D = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 9 & 0 \\ 0 & 0 & 9 \end{pmatrix}$$

On peut vérifier que $P \cdot D = A \cdot P \Leftrightarrow D = P^{-1}AP$.

Problème 4 (36 points)

a) $ED(f) = \mathbb{R} \setminus \{-2\}$

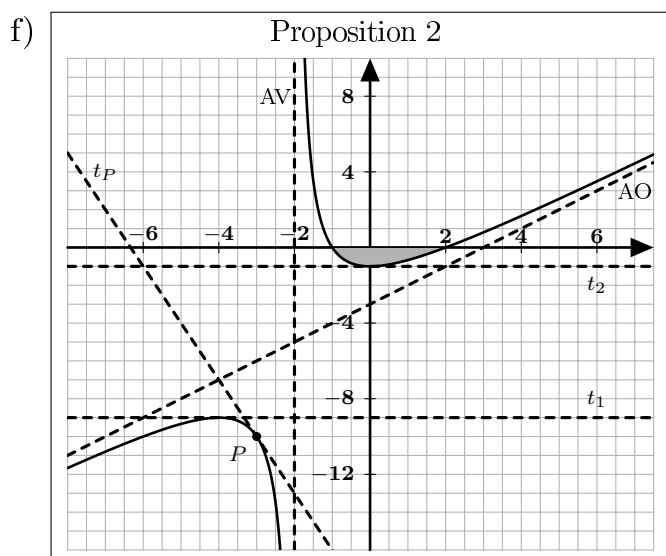
b) Comme $f(x) = \frac{(x-2)(x+1)}{x+2}$, on déduit que $\begin{array}{c} -2 \quad -1 \quad 2 \\ - \quad || \quad + \quad 0 \quad - \quad 0 \quad + \end{array} \rightarrow \text{sgn}(f)$

c) $\lim_{x \rightarrow -2} \frac{(x-2)(x+1)}{x+2} = \pm\infty \Rightarrow \text{AV} : x = -2$

Par une division euclidienne, on obtient que $f(x) = x - 3 + \frac{4}{x+2} \Rightarrow \text{AO} : y = x - 3$

d) $f'(x) = \frac{(2x-1) \cdot (x+2) - (x^2-x-2) \cdot 1}{(x+2)^2} = \frac{x^2+4x}{(x+2)^2} = \frac{x(x+4)}{(x+2)^2}$

e) $\begin{array}{c} -4 \quad -2 \quad 0 \\ + \quad - \quad - \quad 0 \quad + \\ \uparrow \quad \downarrow \quad \downarrow \quad \uparrow \\ \text{Max} \quad \text{AV} \quad \text{Min} \end{array} \rightarrow \text{sgn}(f') \Rightarrow \begin{array}{l} \text{Max}(-4; f(-4)) = (-4; -9) \\ \text{Min}(0; f(0)) = (0; -1) \end{array}$



g) On connaît tous les points à tangente horizontale grâce aux coordonnées des extrema
 $\Rightarrow (t_1) : y = -9$ et $(t_2) : y = -1$

h) $P(-3; f(-3)) = (-3; -10)$ et la pente est donnée par la dérivée : $m = f'(-3) = -3$
 $\Rightarrow (t_P) : y = -3x + h$, et comme $P \in t_P$, on a $-10 = -3 \cdot (-3) + h \Rightarrow h = -19$
 Ainsi $(t_P) : y = -3x - 19$

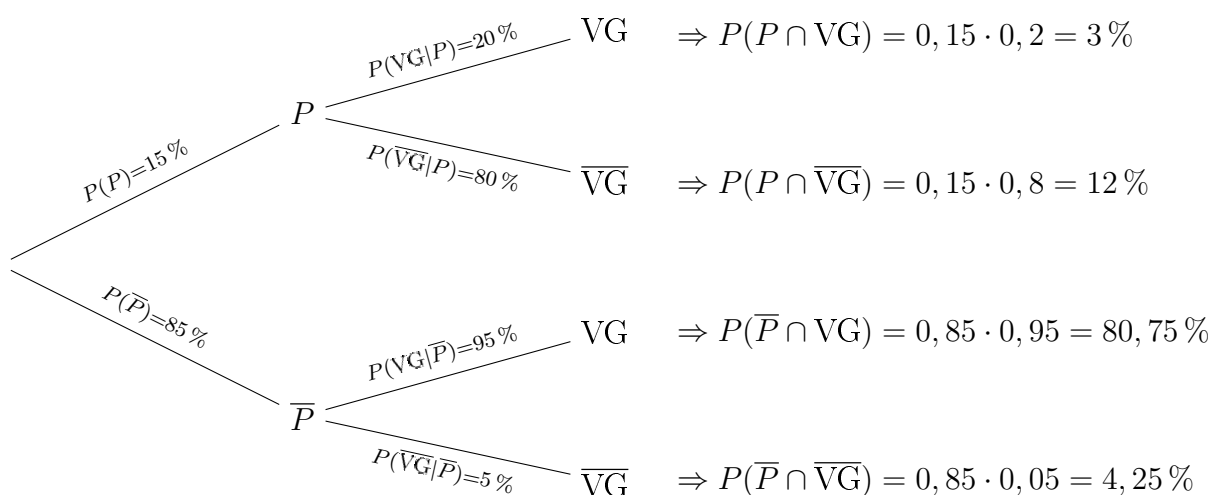
i) On réutilise la forme obtenue après division euclidienne

$$\begin{aligned} \Rightarrow \int_{-1}^2 f(x)dx &= \int_{-1}^2 \left(x - 3 + \frac{4}{x+2} \right) dx = \left(\frac{1}{2}x^2 - 3x + 4 \ln(|x+2|) \right) \Big|_{-1}^2 = \\ &= \left(\frac{1}{2} \cdot 2^2 - 3 \cdot 2 + 4 \ln(|2+2|) \right) - \left(\frac{1}{2} \cdot (-1)^2 - 3 \cdot (-1) + 4 \ln(|(-1)+2|) \right) = \\ &= -\frac{15}{2} + 4 \ln(4) \cong -1,95 \end{aligned}$$

L'aire géométrique vaut donc $|-1,95| = 1,95 \text{ u}^2$

Problème 5 (15 points)

a) Diagramme en arbre :



où P = acquisition du Picasso
 VG = acquisition du Van Gogh

\bar{P} = échec pour l'acquisition du Picasso
 \bar{VG} = échec pour l'acquisition du Van Gogh

b) $P(VG|P) = \frac{P(P \cap VG)}{P(P)} = \frac{3\%}{15\%} = 20\%$

c) $P(\bar{P} \cap \bar{VG}) = 85\% \cdot 5\% = 4,25\%$

d) $P(P|\bar{VG}) = \frac{P(P \cap \bar{VG})}{P(\bar{VG})} = \frac{12\%}{12\% + 4,25\%} = 73,85\%$

e) $P(1 \text{ seul tableau}) = P(P \cap \bar{VG}) + P(\bar{P} \cap VG) + P(\bar{P} \cap \bar{VG} \cap M)$
 $= 12\% + 80,75\% + (4,25\% \cdot 10\%)$
 $= 12\% + 80,75\% + 0,425\%$
 $= 93,175\%$

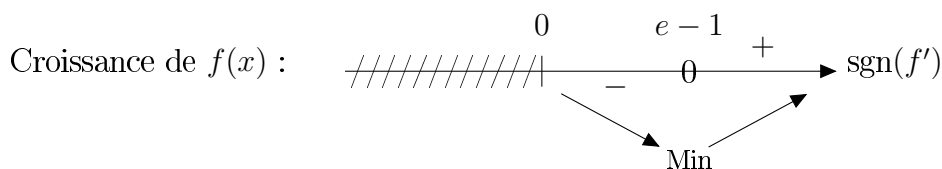
Problème 6 (17 points)

a) $f(0) = 4'000 - 0 = 4'000$ mètres

b) $f'(x) = 0 - 10'000 \frac{\frac{1}{x+1} \cdot (x+1) - \ln(x+1) \cdot 1}{(x+1)^2} = -10'000 \frac{1 - \ln(x+1)}{(x+1)^2}$
 $= 10'000 \frac{\ln(x+1) - 1}{(x+1)^2} = \frac{10'000 [\ln(x+1) - 1]}{(x+1)^2}$ cqfd

c) Contrainte : $x \geq 0$ (donc la condition mathématique $x > -1$ n'a plus d'importance)

Zéro de f' : $\ln(x+1) - 1 = 0 \Leftrightarrow \ln(x+1) = 1 \Leftrightarrow x+1 = e \Leftrightarrow x = e - 1 \cong 1,72$



L'avion atteindra donc son altitude minimale après 1,72 minutes environ, c'est-à-dire 1 min 43 sec environ.

d) $f(e - 1) = 4'000 - \frac{10'000 \ln(e)}{e} \cong 321,2$

L'altitude minimale sera alors de 321,2 mètres.

Donc, en effet, l'avion ne touchera pas le sol car $321,2 > 297$

e) $\lim_{x \rightarrow +\infty} f(x) \stackrel{BH}{=} 4'000 - \lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{10'000 \frac{1}{x+1}}{1} = 4'000 - \lim_{x \rightarrow +\infty} \underbrace{\frac{10'000}{x+1}}_{\rightarrow 0} = 4'000$