

Baccalauréat C Amiens septembre 1976

EXERCICE 1

1. Résoudre l'équation $X^2 + X = 0$
 - a. dans $\mathbb{Z}/7\mathbb{Z}$;
 - b. dans $\mathbb{Z}/6\mathbb{Z}$.
2. Dans $\mathbb{Z}/7\mathbb{Z}$, on considère l'équation $X^2 + X - m = 0$.
Discuter suivant les valeurs de m , élément de $\mathbb{Z}/7\mathbb{Z}$, le nombre de solutions de cette équation.

EXERCICE 2

Soit E un espace vectoriel euclidien de base orthonormée $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ directe.

Soit $\vec{u} = \frac{\sqrt{2}}{2}(\vec{j} - \vec{k})$, $\vec{v} = \frac{\sqrt{2}}{2}(\vec{j} + \vec{k})$.

1. Déterminer la nature de l'isométrie vectorielle φ telle que $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ ait pour image $(\vec{i}, \vec{u}, \vec{v})$.
En déduire que $(\vec{i}, \vec{u}, \vec{v})$ est une base orthonormée directe,
2. On considère la rotation vectorielle r d'axe Δ , orienté par \vec{v} et d'angle de mesure θ .
 - a. Déterminer $r(\vec{i})$, $r(\vec{u})$, $r(\vec{v})$ dans la base $(\vec{i}, \vec{u}, \vec{v})$.
 - b. Déterminer $r(\vec{i})$, $r(\vec{j})$, $r(\vec{k})$ dans la base $(\vec{i}, \vec{u}, \vec{v})$ puis dans la base $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$.
 - c. En déduire les composantes $(x'; y'; z')$ de $\vec{w}' = r(\vec{w})$ dans la base $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ en fonction des composantes $(x; y; z)$ de \vec{w} dans cette même base.

PROBLÈME

Dans tout le problème, le plan euclidien P est rapporté à un repère orthonormé (O, \vec{i}, \vec{j}) . Le plan vectoriel euclidien de base (\vec{i}, \vec{j}) est désigné par π .

Les parties A et B sont totalement indépendantes

Une table de valeurs de la fonction exponentielle de base e est donnée en annexe pour faciliter les calculs

Partie A

Soit f l'application de $\mathbb{R} - \{1\}$ vers \mathbb{R} définie par :

$$\begin{cases} f(0) &= 0 \\ f(x) &= \frac{x^2}{x-1} e^{\frac{1}{x}} \quad \text{si } x \text{ est distinct de } 0 \text{ et } 1 \end{cases}$$

1. Étudier si les restrictions de f aux intervalles $] -\infty; 0[$, $]0; 1[$, $]1; +\infty[$ admettent des limites aux bornes de ces intervalles.
Étudier la variation de f (on pourra utiliser le tableau annexe pour calculer des valeurs approchées de f aux points où la fonction dérivée s'annule).

2. Montrer que, pour tout réel u non nul, on a : $e^u - 1 > u$.

En déduire le signe de $\frac{e^u - 1}{u}$ sur chacun des intervalles $] -\infty ; 0[$, $]0 ; +\infty[$.

3. Soient les applications g et h de $\mathbb{R} - \{1\}$ vers \mathbb{R} définies par :

$$\begin{cases} g(x) &= f(x) - xe^{\frac{1}{x}} \\ h(x) &= x(e^{\frac{1}{x}} - 1) \end{cases}$$

- a. Montrer que les fonctions g , h , $g + h$ admettent des limites que l'on calculera quand x tend vers $+\infty$ ou quand x tend vers $-\infty$. En déduire que la courbe C représentative de f dans le repère (O, \vec{i}, \vec{j}) admet la droite Δ , dont une équation est $y = x + 2$ comme asymptote.

- b. Montrer les propriétés suivantes :

$$\begin{aligned} (\forall x \in]1 ; +\infty[), \quad g(x) > 1 \quad \text{et} \quad h(x) > 1 \\ (\forall x \in]-\infty ; 0[), \quad g(x) < 1 \quad \text{et} \quad h(x) < 1 \end{aligned}$$

En déduire la position de C par rapport à Δ .

4. Tracer la courbe C . Préciser la tangente à C au point A d'abscisse 0,5.

Partie B

a est un réel donné.

K_a , T_a désignent des applications affines de P dans P .

k_a , t_a sont les endomorphismes de π associés respectivement aux applications affines précédentes.

L'application K_a fait correspondre à tout point $M(x ; y)$ de P le point $M'(x' ; y')$ de P tel que :

$$\begin{cases} x' &= -x + a \\ y' &= -ax + (3 - a)y + 2 \end{cases}$$

S_a est la symétrie centrale de P , de centre I_a point défini ci-dessous en B 1.

- Montrer que l'application K_a admet toujours au moins un point invariant. Quel est l'ensemble E des valeurs de a pour lesquelles K admet un seul point invariant I_a ?
- On suppose $a \in E$. Montrer que $K_a \circ S_a = S_a \circ K_a$. On désignera par T_a la transformation composée précédente. Dans le cas $a = 3$, déterminer $t_0(i)$, $t_0(j)$. Exprimer, dans le repère (I_0, \vec{i}, \vec{j}) les coordonnées $(X_0 ; Y_0)$ de $M_0 = T_0(M)$ en fonction des coordonnées $(x_0 ; y_0)$ de M dans ce même repère. En déduire une construction simple de l'image M' de M par K_0 .
- On suppose $a = 3$. Montrer que T_3 est une projection que l'on définira avec précision.
- On suppose $a = 2$. K_2 est alors une symétrie par rapport à une droite D suivant une direction S . Préciser la droite D et la direction S . m étant un réel donné, déterminer $k_2(\vec{i} + m\vec{j})$.

Partie C

Soit Γ l'ensemble des transformés des points de C par la symétrie K_2 .

1. Montrer que Γ est la courbe représentative de l'application ψ de $\mathbb{R} - \{1\}$ vers \mathbb{R} définie par :

$$\psi(X) = 2X - 2 + f(2 - X)$$

2. Soit m le coefficient directeur de la tangente à C en l'un de ses points $M(x; f(x))$, $x \in \mathbb{R} - \{1\}$. Quel est le coefficient directeur de la tangente à Γ en $M' = K_2(M)$?
3. Préciser les asymptotes de Γ . Sans étudier la variation de ψ , tracer la courbe Γ ; Γ et C seront dessinées dans le même repère (O, \vec{i}, \vec{j}) .

Annexe. Tableau donnant des valeurs approchées de e^x et e^{-x} pour différentes valeurs de x .

x	e^x	e^{-x}
0,100	1,105 2	0,904 8
0,200	1,221 4	0,818 7
0,250	1,284 0	0,778 8
0,382	1,465 2	0,682 5
0,500	1,648 7	0,606 5
1,000	2,718 3	0,367 9
2,000	7,389 1	0,135 3
2,500	12,182	0,0821
2,618	13,962	0,0716