

Exercice 1 :

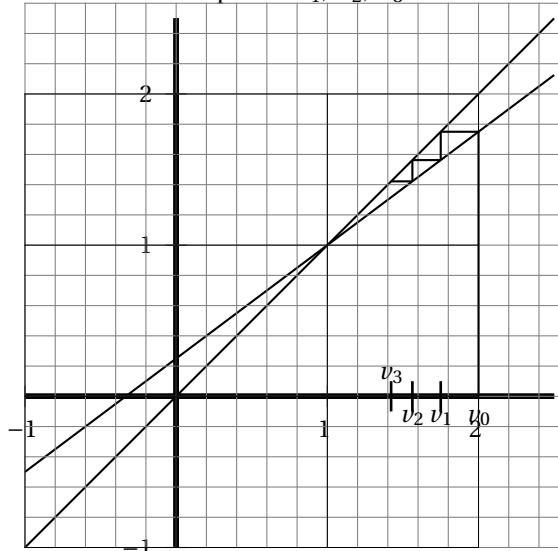
On considère les suites (u_n) et (v_n) définies pour tout entier naturel n par :

$$\begin{cases} u_0 = 0 \\ u_{n+1} = \frac{3u_n + 1}{4} \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} v_0 = 2 \\ v_{n+1} = \frac{3v_n + 1}{4} \end{cases}$$

1. Dans le repère orthonormé $(O; \vec{i}; \vec{j})$ donné ci-dessous, on a tracé les droites d et Δ d'équations respectives :

$$d : y = \frac{3}{4}x + \frac{1}{4} \quad \text{et} \quad \Delta : y = x$$

En utilisant d et Δ , construire sur l'axe des abscisses les points A_1, A_2, A_3 d'abscisses respectives v_1, v_2, v_3 .



2. On trouve : $u_1 = \frac{1}{4}$, $u_2 = \frac{7}{16}$, $u_3 = \frac{37}{64}$, $v_1 = \frac{7}{4}$, $v_2 = \frac{25}{16}$, $v_3 = \frac{91}{64}$.

3. a. Compléter l'algorithme suivant afin qu'il calcule les 100 premiers termes de la suite u_n :

Initialisation :

```
u ← 0
n ← 0
```

Traitements :

```
Tant que n ≤ 99
    n ← n + 1
    u ← (3 * u + 1) / 4 ...

```

Fin Tant que

- b. Pour qu'il affiche chacun des termes calculés, il faut mettre « Afficher u »

- c. Pour qu'il affiche seulement le dernier terme, il faut mettre « Afficher u » après Fin Tant que.

4. On considère la suite (s_n) définie pour tout entier naturel n par $s_n = u_n + v_n$.

- a. On trouve $s_0 = s_1 = s_2 = s_3 = 2$; on conjecture que la suite (s_n) est constante.

- b. Démontrons-le par récurrence :

- Initialisation : $s_0 = 2$; c'est vrai
- Hérédité : on suppose que $s_n = 2$ pour un entier n quelconque.

$$s_{n+1} = \frac{3u_n + 1}{4} + \frac{3v_n + 1}{4} = \frac{3(u_n + v_n) + 2}{4} = \frac{3 \times 2 + 2}{4} = \frac{8}{4} = 2 \text{ donc } s_{n+1} = 2.$$

La propriété est héréditaire.

D'après l'axiome de récurrence, $s_n = 2$ pour tout n .

5. On considère la suite (d_n) définie pour tout entier naturel n par $d_n = v_n - u_n$.

a. Pour tout n , $d_{n+1} = \frac{3u_n + 1}{4} - \frac{3u_n + 1}{4} = \frac{3(v_n - u_n)}{4} = \frac{3}{4}d_n$.

La suite (d_n) est géométrique, de raison $q = \frac{3}{4}$ et d' premier terme $d_0 = 2$.

b. Puisque (d_n) est géométrique, on a $d_n = d_0 q^n = 2 \left(\frac{3}{4}\right)^n$.

c. On a : $\begin{cases} v_n + u_n = 2 \\ v_n - u_n = 2 \left(\frac{3}{4}\right)^n \end{cases}$.

En additionnant, on trouve $2v_n = 2 + 2 \left(\frac{3}{4}\right)^n$ d'où $v_n = 1 + \left(\frac{3}{4}\right)^n$.

En soustrayant : $2u_n = 2 - \left(\frac{3}{4}\right)^n$ donc $u_n = 1 - \left(\frac{3}{4}\right)^n$.

d. $-1 < \frac{3}{4} < 1$, donc $\lim_{n \rightarrow +\infty} \left(\frac{3}{4}\right)^n = 0$ donc $\lim_{n \rightarrow +\infty} u_n = 1$ et $\lim_{n \rightarrow +\infty} v_n = 1$.

Exercice 2 :

Partie A :

Dans toute cette partie, les probabilités seront données sous forme de fractions irréductibles.

1. En traduisant les renseignements à l'aide de T et S , on obtient :

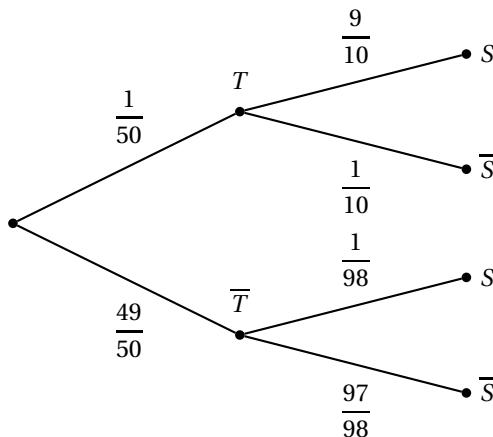
• $p(T) = \frac{1}{50}$

• $p(\bar{T} \cap S) = \frac{1}{100}$

• $p_T(S) = \frac{9}{10}$

2. a. $p_{\bar{T}}(S) = \frac{p(\bar{T} \cap S)}{p(\bar{T})} = \frac{\frac{1}{100}}{1 - \frac{1}{50}} = \frac{\frac{1}{100}}{\frac{49}{50}} = \frac{1}{100} \times \frac{50}{49} = \frac{1}{98}$

b. Représentons la situation à l'aide d'un arbre pondéré :



- c. La probabilité que le système ne se déclenche pas mais que la température dépasse pourtant 500°C est :

$$p(T \cap \bar{S}) = p_T(\bar{S}) \times p(T) = \frac{1}{10} \times \frac{1}{50} = \frac{1}{500}.$$

- d. La probabilité que le système de sécurité se déclenche est :

$p(S) = p_T(S) \times p(T) + p_{\bar{T}}(S) \times p(\bar{T})$ (formule des probabilités totales)

$$= \frac{9}{10} \times \frac{1}{50} + \frac{1}{100} = \frac{9}{500} + \frac{1}{100} = \frac{14}{500} = \frac{7}{250} \text{ donc } p(S) = \frac{7}{250}.$$

3. Le système de sécurité vient de se déclencher. La probabilité que la température ait réellement dépassé 500°C est :

$$p_S(T) = \frac{p(T \cap S)}{p(S)} = \frac{\frac{9}{500}}{\frac{7}{250}} = \frac{9}{500} \times \frac{250}{7} = \frac{9}{14} \text{ donc :}$$

$p_S(T) = \frac{9}{14}$

Partie B :

Le coût des anomalies est le suivant :

- ◊ 500 euros quand la température dépasse 500°C et que la sécurité se déclenche.
- ◊ 1500 euros quand la température dépasse 500°C et que la sécurité ne se déclenche pas.
- ◊ 100 euros lorsque la sécurité se déclenche par erreur.

On considère qu'il ne se produit pas plus d'une anomalie par jour.

On appelle X la variable aléatoire donnant le coût journalier des anomalies.

1. la loi de probabilité de X est donnée par le tableau suivant :

Événement	$\bar{S} \cap T$	$\bar{S} \cap S$	$S \cap T$	$S \cap \bar{T}$
x_i	0	100	500	1500
$p(X = x_i)$	$\frac{97}{100}$	$\frac{1}{100}$	$\frac{9}{500}$	$\frac{1}{500}$

2. Le coût journalier moyen des anomalies correspond à l'espérance de X .

$$E(X) = \sum_{i=1}^{i=4} x_i p(X = x_i)$$

$$= \left(0 \times \frac{97}{100}\right) + \left(100 \times \frac{1}{100}\right) + \left(500 \times \frac{9}{500}\right) + \left(1500 \times \frac{1}{500}\right) =$$

13.

Le coût journalier moyen des anomalies est **13 €**

grand pour pouvoir considérer l'étude des fours comme un tirage indépendant avec remise.

- On a une répétition d'expériences identiques indépendantes à deux issues.

X suit donc la loi binomiale $\mathcal{B}(200 ; 0,07)$.

- La probabilité que 10 fours présentent un problème technique est $p(X = 10) \approx 0,065$.

- La probabilité qu'au moins 15 fours présentent un problème technique est $1 - p(X < 15) = 1 - p(X \leq 14) \approx 0,430$.

- L'espérance est $np = 200 \times 0,07 = 14$; il y a en moyenne 14 fours subissant cette panne.

L'entreprise doit s'attendre à dépenser $14 \times 90 = 1260 \text{ €}$ pour la réparation de ses fours.

Partie C :

Une étude a montré qu'un four d'une certaine marque, pris au hasard, présentait un problème technique dans 7 % des cas.

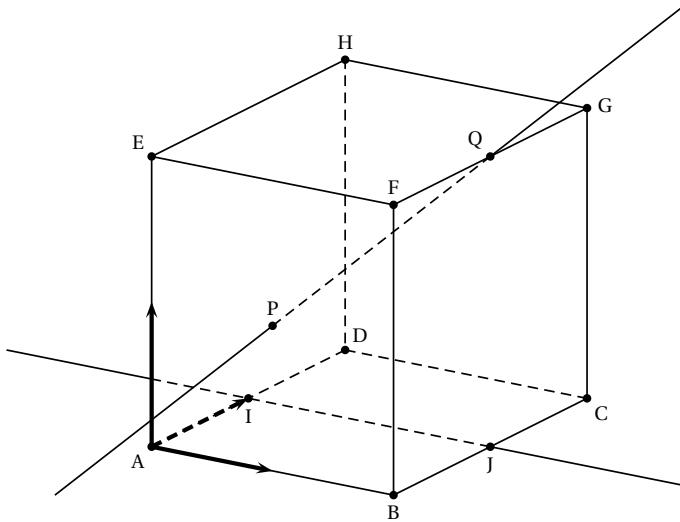
Une étude est réalisée auprès d'une usine fabriquant ces fours. On préleve 200 fours et on note X la variable aléatoire qui compte le nombre de fours présentant un problème technique. Le nombre total de fours produits est supposé suffisamment

Exercice 3 :

Soit ABCDEFGH le cube représenté ci-dessous.

On considère :

- I et J les milieux respectifs des segments [AD] et [BC];
- P le centre de la face ABFE, c'est-à-dire l'intersection des diagonales (AF) et (BE);
- Q le milieu du segment [FG].



On se place dans le repère orthonormé $\left(A ; \frac{1}{2}\overrightarrow{AB}, \frac{1}{2}\overrightarrow{AD}, \frac{1}{2}\overrightarrow{AE}\right)$.

Dans tout l'exercice, on pourra utiliser les coordonnées des points de la figure sans les justifier.

Ces points ont pour coordonnées :

$A(0 ; 0 ; 0)$; $B(2 ; 0 ; 0)$; $D(0 ; 2 ; 0)$; $E(0 ; 0 ; 2)$; $C(2 ; 2 ; 0)$; $F(2 ; 0 ; 2)$; $H(0 ; 2 ; 2)$; $G(2 ; 2 ; 2)$; $I(0 ; 1 ; 0)$; $J(2 ; 1 ; 0)$; $P(1 ; 0 ; 1)$ et $Q(2 ; 1 ; 2)$

On admet qu'une représentation paramétrique de la droite (IJ) est $\begin{cases} x = r \\ y = 1 \\ z = 0 \end{cases}, r \in \mathbb{R}$

- La droite (PQ) est l'ensemble des points $M(x ; y ; z)$ tels que les vecteurs \overrightarrow{PM} et \overrightarrow{PQ} soient colinéaires, c'est-à-dire tels que $\overrightarrow{PM} = t \cdot \overrightarrow{PQ}$ avec $t \in \mathbb{R}$.

\overrightarrow{PM} a pour coordonnées $\begin{pmatrix} x-1 \\ y \\ z-1 \end{pmatrix}$ et \overrightarrow{PQ} a pour coordonnées $\begin{pmatrix} 2-1 \\ 1-0 \\ 2-1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$\overrightarrow{PM} = t \cdot \overrightarrow{PQ} \iff \begin{cases} x - 1 = t \times 1 \\ y = t \times 1 \\ z - 1 = t \times 1 \end{cases} \iff \begin{cases} x = 1 + t \\ y = t \\ z = 1 + t \end{cases}$$

La droite (PQ) a pour représentation paramétrique $\begin{cases} x = 1 + t \\ y = t \\ z = 1 + t \end{cases}, \quad t \in \mathbb{R}$.

Soient t un nombre réel et $M(1+t; t; 1+t)$ le point de la droite (PQ) de paramètre t .

2. (a) On admet qu'il existe un unique point K appartenant à la droite (IJ) tel que (MK) soit orthogonale à (IJ).

Les coordonnées de K sont de la forme $(r; 1; 0)$.

Les droites (IJ) et (MK) sont orthogonales donc les vecteurs \vec{IJ} et \vec{MK} sont orthogonaux; leur produit scalaire est donc nul.

\vec{IJ} a pour coordonnées $(2-0; 1-1; 0-0) = (2; 0; 0)$, et \vec{MK} a pour coordonnées $(x_K - x_M; y_K - y_M; z_K - z_M) = (r-1-t; 1-t; -t)$.

$$\vec{IJ} \cdot \vec{MK} = 0 \iff 2(r-1-t) + 0(1-t) + 0(-1-t) = 0 \iff r = 1+t$$

Le point K a donc pour coordonnées $(1+t; 1; 0)$.

$$(b) D'après la question précédente, le vecteur \vec{MK} a pour coordonnées $(0; 1-t; -1-t)$ donc $MK = \sqrt{0^2 + (1-t)^2 + (-1-t)^2} = \sqrt{1-2t+t^2+1+2t+t^2} = \sqrt{2+2t^2}$.$$

3. (a) Les trois points H, G et B ne sont pas alignés donc ils définissent le plan (HGB).

Soit \mathcal{P} le plan d'équation $y - z = 0$.

$y_H - z_H = 2 - 2 = 0$ donc le point H appartient au plan \mathcal{P} .

$y_G - z_G = 2 - 2 = 0$ donc le point G appartient au plan \mathcal{P} .

$y_B - z_B = 0 - 0 = 0$ donc le point B appartient au plan \mathcal{P} .

Le plan \mathcal{P} est donc le plan (HGB) ce qui veut dire que le plan (HGB) a pour équation cartésienne $y - z = 0$.

- (b) On admet qu'il existe un unique point L appartenant au plan (HGB) tel que (ML) soit orthogonale à (HGB).

On suppose que le point L a pour coordonnées $(1+t; \frac{1}{2}+t; \frac{1}{2}+t)$.

- $y_L - z_L = \frac{1}{2} + t - \left(\frac{1}{2} + t\right) = 0$ donc $L \in (\text{HGB})$.

- Le vecteur \vec{ML} a pour coordonnées $\left(1+t-(1+t); \frac{1}{2}+t-t; \frac{1}{2}+t-(1+t)\right) = \left(0; \frac{1}{2}; -\frac{1}{2}\right)$.

- Le vecteur \vec{HG} a pour coordonnées $(2-0; 2-2; 2-2) = (2; 0; 0)$.

- $\vec{ML} \cdot \vec{HG} = 0 \times 2 + \frac{1}{2} \times 0 + \left(-\frac{1}{2}\right) \times 0 = 0$ donc $\vec{ML} \perp \vec{HG}$.

- Le vecteur \vec{HB} a pour coordonnées $(2-0; 0-2; 0-2) = (2; -2; -2)$.

- $\vec{ML} \cdot \vec{HB} = 0 \times 2 + \frac{1}{2} \times (-2) + \left(-\frac{1}{2}\right) \times 2 = 0 - 1 + 1 = 0$ donc $\vec{ML} \perp \vec{HB}$.

Le vecteur \vec{ML} est orthogonal à deux vecteurs \vec{HG} et \vec{HB} non colinéaires, donc le vecteur \vec{ML} est orthogonal au plan (HGB).

Si L a pour coordonnées $(1+t; \frac{1}{2}+t; \frac{1}{2}+t)$, alors L appartient au plan (HGB) et la droite (ML) est orthogonale au plan (HGB).

- (c) Le vecteur \vec{ML} a pour coordonnées $\left(0; \frac{1}{2}; -\frac{1}{2}\right)$; ces coordonnées ne dépendent pas de t donc la distance ML ne dépend pas de t .

$$ML = \sqrt{0^2 + \left(\frac{1}{2}\right)^2 + \left(-\frac{1}{2}\right)^2} = \sqrt{\frac{1}{4} + \frac{1}{4}} = \sqrt{\frac{1}{2}} = \frac{\sqrt{2}}{2}$$

4. La distance MK est égale à ML si et seulement si $\sqrt{2+2t^2} = \sqrt{\frac{1}{2}}$ ce qui équivaut à $2+2t^2 = \frac{1}{2}$ ou encore $2t^2 = -\frac{3}{2}$.

L'équation $2t^2 = -\frac{3}{2}$ n'a pas de solution donc il n'existe pas de valeur de t pour laquelle les distances MK et ML sont égales.

Exercice 4 :

L'objectif de cet exercice est l'étude de la fonction f définie sur $\mathbb{R} \setminus \{1\}$ par :

$$f(x) = \frac{2x+1}{x^3-1}$$

Soit $(O; \vec{i}; \vec{j})$ un repère orthogonal du plan. On note \mathcal{C} la courbe représentative de f dans ce repère.

Partie A : étude d'une fonction auxiliaire

On considère la fonction g définie sur \mathbb{R} par :

$$g(x) = -4x^3 - 3x^2 - 2$$

1. • Limite de $-\infty$: $g(x) = x^3 \left(-4 - \frac{3}{x} - \frac{2}{x^3} \right)$; $\lim_{x \rightarrow -\infty} x^3 = -\infty$ et $\lim_{x \rightarrow -\infty} \left(-4 - \frac{3}{x} - \frac{2}{x^3} \right) = -4$ donc, par produit : $\lim_{x \rightarrow -\infty} g(x) = +\infty$.
- Limite en $+\infty$: même factorisation ; $\lim_{x \rightarrow +\infty} x^3 = +\infty$ et $\lim_{x \rightarrow +\infty} \left(-4 - \frac{3}{x} - \frac{2}{x^3} \right) = -4$ donc par produit : $\lim_{x \rightarrow +\infty} g(x) = -\infty$.
2. g est dérivable sur \mathbb{R} ; $g'(x) = -12x^2 - 6x = -6x(2x+1)$ qui a pour racines -2 et 0 .
 $g'(x)$ est un polynôme des second degré, qui est négatif (du signe du coefficient de x^2 , -12), à l'extérieur de l'intervalle formé par les racines.

Tableau de variation :

x	$-\infty$	$-\frac{1}{2}$	0	$+\infty$
$g'(x)$	-	0	+	0
$g(x)$	$+\infty$	$-\frac{9}{4}$	-2	$-\infty$

3. • Sur $\left[-\frac{1}{2}; +\infty\right]$, $g(x)$ est négatif d'après le tableau de variation.
- Sur $\left[-\infty; -\frac{1}{2}\right]$, $\lim_{x \rightarrow -\infty} g(x) = +\infty$ (donc $g(x)$ prend des valeurs positives), $g\left(-\frac{1}{2}\right) < 0$ et g est continue (polynôme).
D'après le théorème des valeurs intermédiaires, l'équation $g(x) = 0$ a une solution sur cet intervalle; comme g est monotone, cette solution est unique.. on la note α .
4. À la calculatrice, on trouve $\alpha \approx -1,137$.
5. On en déduit le signe de g sous forme de tableau :

x	$-\infty$	α	$+\infty$
$g(x)$	+	0	-

Partie B : étude de la fonction f

1. $x \mapsto x^3$ est croissante donc $x^3 - 1$ ne s'annule que pour $x = 1$ d'où $\mathcal{D}_f = \mathbb{R} \setminus \{1\}$.
2. • Limite en $-\infty$: on a une forme indéterminée : on factorise par les termes de plus haut degrés pour lever l'indétermination.

$$f(x) = \frac{x(2 + \frac{1}{x})}{x^3(1 - \frac{1}{x^3})} = \frac{2 + \frac{1}{x}}{x^2(1 - \frac{1}{x^3})}$$

$$\lim_{x \rightarrow -\infty} \left(2 + \frac{1}{x}\right) = 2; \lim_{x \rightarrow -\infty} x^2 = +\infty \text{ et } \lim_{x \rightarrow -\infty} \left(1 - \frac{1}{x^3}\right) = 1.$$
Par produit et quotient $\lim_{x \rightarrow -\infty} f(x) = 0$.
- Limite en $+\infty$; on effectue la même factorisation et on trouve la même limite : $\lim_{x \rightarrow +\infty} f(x) = 0$.
- Limite en 1 :

$$\lim_{x \rightarrow 1} (2x+1) = 3; \lim_{x \rightarrow 1} (x^3 - 1) = 0.$$
Si $x < 1$, $x^3 - 1 < 0$ donc $\lim_{\substack{x \rightarrow 1 \\ x < 1}} f(x) = -\infty$ et $\lim_{\substack{x \rightarrow 1 \\ x > 1}} f(x) = +\infty$.

3. $\lim_{x \rightarrow \pm\infty} f(x) = 0$ donc l'axe des abscisses est asymptote à la courbe \mathcal{C} en $-\infty$ et en $+\infty$. • $\lim_{x \rightarrow 1} f(x) = -\infty$ ou $+\infty$, donc la droite d'équation $x = 1$ est symptôme à la courbe \mathcal{C} .

4. g est dérivable comme quotient de fonction dérivables.

$$g'(x) = \frac{2(x^3 - 1) - 3x^2(2x + 1)}{(x^3 - 1)^2} = \frac{2x^3 - 2 - 6x^3 - 3x^2}{(x^3 - 1)^2} = \frac{-4x^3 - 3x^2 - 2}{(x^3 - 1)^2} = \frac{g(x)}{(x^3 - 1)^2}.$$

5. Le dénominateur est positif : $f'(x)$ est donc du signe du numérateur $g(x)$ étudié précédemment.

Tableau de variation :

x	$-\infty$	α	1	$+\infty$
$f'(x)$	+	0	-	-
$f(x)$	0	$f(\alpha)$	$-\infty$	0

6. l'équation réduite de la tangente T à la courbe \mathcal{C} au point d'abscisse 0 est $y = f'(0)x + f(0)$ donc $\boxed{y = -2x - 1}$.

$$7. f(x) - (-2x - 1) = \frac{2x + 1}{x^3 - 1} - (-2x - 1) = \frac{2x + 1 - (x^3 - 1)(-2x - 1)}{x^3 - 1} = \frac{2x + 1 + 2x^4 + x^3 - 2x - 1}{x^3 - 1} = \frac{2x^4 + x^3}{x^3 - 1} = \frac{x^3(2x + 1)}{x^3 - 1}.$$

Le numérateur s'annule en 0 et en $-\frac{1}{2}$.

Tableau de signes :

x	$-\infty$	$-\frac{1}{2}$	0	1	$+\infty$
x^3	-	-	0	+	+
$2x + 1$	-	0	+	+	+
$x^3 - 1$	-	-			+
$\frac{x^3(2x + 1)}{x^3 - 1}$	-	0	+	0	+

\mathcal{C} est en dessous de sa tangente pour $x \in \left]-\infty ; -\frac{1}{2}\right] \cup [0 ; 1[$ et au-dessus pour $x \in \left[-\frac{1}{2} ; 0\right] \cup]1 ; +\infty[$.

Voilà la courbe, qui était pas demandée :

