

**Exercice 1 :**

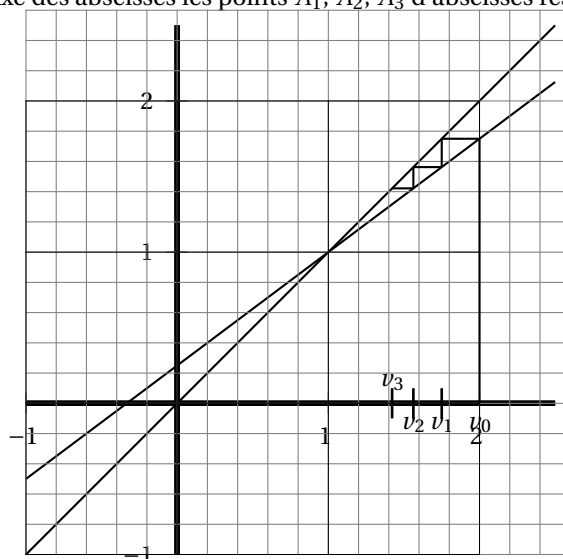
On considère les suites  $(u_n)$  et  $(v_n)$  définies pour tout entier naturel  $n$  par :

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

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

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

En utilisant  $d$  et  $\Delta$ , 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 :**

$u \leftarrow 0$   
 $n \leftarrow 0$

**Traitement :**

Tant que  $n \leq 99$   
 $n \leftarrow n + 1$   
 $u \leftarrow (3 * u + 1) / 4 \dots$

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 :

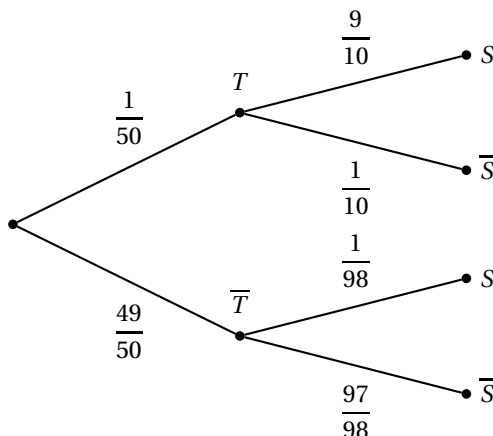
•  $p(T) = \frac{1}{50}$

•  $p(\bar{T} \cap S) = \frac{1}{100}$

•  $p_T(S) = \frac{9}{10}$

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	$\bar{S} \cap \bar{T}$	$\bar{S} \cap S$	$S \cap T$	$S \cap \bar{T}$
$x_i$	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.

1. On a répétition d'expériences identiques indépendantes à deux issues.  
X suit donc la loi binomiale  $\mathcal{B}(200; 0,07)$ .
2. La probabilité que 10 fours présentent un problème technique est  $p(X = 10) \approx 0,065$ .
3. La probabilité qu'au moins 15 fours présentent un problème technique est  $1 - p(X < 15) = 1 - p(X \leq 14) \approx 0.430$ .
4. 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  $14 \times 90 = 1260$  € 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.

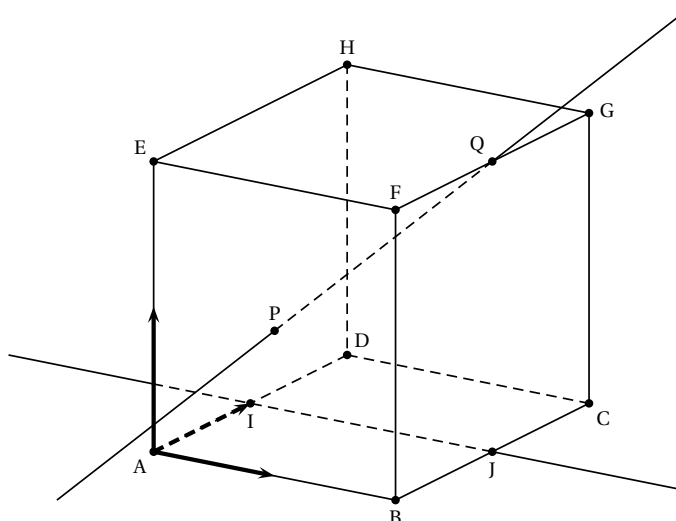
Une étude est réalisée auprès d'une usine fabriquant ces fours. On prélève 200 fours et on note X la variable aléatoire qui compte le nombre de fours présentant un problème technique. Le nombre total de fours produits est supposé suffisamment

### 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 
$$\begin{cases} x = r \\ y = 1 \\ z = 0 \end{cases}, \quad r \in \mathbb{R}$$

1. 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  $\overrightarrow{IJ}$  et  $\overrightarrow{MK}$  sont orthogonaux; leur produit scalaire est donc nul.

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

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

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

- (b) D'après la question précédente, le vecteur  $\overrightarrow{MK}$  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  $\left(1+t; \frac{1}{2}+t; \frac{1}{2}+t\right)$ .

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

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

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

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

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

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

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

- (c) Le vecteur  $\overrightarrow{ML}$  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 :

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

- 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 :  $\lim_{x \rightarrow +\infty} g(x) = -\infty$ .
- $g$  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 :

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

- 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  $\alpha$ .
- À la calculatrice, on trouve  $\alpha \approx -1,137$ .
- On en déduit le signe de  $g$  sous forme de tableau :

$x$	$-\infty$	$\alpha$	$+\infty$
$g(x)$	$+$	$\emptyset$	$-$

#### Partie B : étude de la fonction $f$

- $x \mapsto x^3$  est croissante donc  $x^3 - 1$  ne s'annule que pour  $x = 1$  d'où  $\mathcal{D}_f = \mathbb{R} \setminus \{1\}$ .
- 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.

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

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

**Tableau de variation :**

$x$	$-\infty$	$\alpha$	1	$+\infty$
$f'(x)$	+	0	-	-
$f(x)$	0 ↗	$f(\alpha)$	↘ $-\infty$	$+\infty$ ↘ 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  $y = -2x - 1$ .

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

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

$\mathcal{C}$  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 :

