

## ♣ Baccalauréat C groupe 4<sup>1</sup> juin 1984 ♣

### EXERCICE 1

4 POINTS

Soit  $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  un repère orthonormé direct de l'espace E.

On désigne par :

- $R_1$  la rotation d'axe Oz orienté par  $\vec{k}$ , et d'angle  $\frac{\pi}{6}$
- $R_2$  la rotation d'axe Oz orienté par  $\vec{k}$ , et d'angle  $\frac{5\pi}{6}$
- $T_1$  la translation de vecteur  $\left(\frac{1}{2}\vec{k}\right)$
- $T_2$  la translation de vecteur  $\left(-2\vec{k}\right)$

On considère les vissages :  $V_1 = R_1 \circ T_1 = T_1 \circ R_1$  et  $V_2 = R_2 \circ T_2 = T_2 \circ R_2$ .

1. Étant donné un point  $M$  quelconque de E, calculer en fonction des coordonnées  $(x; y; z)$  de  $M$  les coordonnées des points suivants :

$$V_1(M), V_2(M), V_1 \circ V_2(M), V_2 \circ V_1(M).$$

2. Caractériser les transformations  $V_1 \circ V_2$  et  $V_2 \circ V_1$ , et expliquer sans calculs les résultats obtenus.

### EXERCICE 2

4 POINTS

Dans le plan P muni du repère orthonormé  $(O; \vec{i}, \vec{j})$ , on définit les trois points :

$$A(1; 0) \quad ; \quad B\left(\frac{3}{2}; \frac{1}{2}\right) \quad ; \quad C\left(\frac{3}{2}; -\frac{1}{2}\right)$$

et la droite  $D$  dont une équation est :  $x = 1$ .

1. Déterminer les coordonnées du point G tel que  $\overrightarrow{CG} = \overrightarrow{AB}$ .  
Quelle est la nature du quadrilatère (A, B, G, C) ?
2. On note  $(\Gamma)$  l'ensemble des points  $M$  de P, de coordonnées  $(x; y)$ , qui vérifient la relation :

$$-MA^2 + MB^2 + MC^2 = 2(x - 1)^2.$$

- a. Montrer que B et C appartiennent à  $(\Gamma)$ .
- b. Montrer que  $(\Gamma)$  est l'ensemble des points  $M$  de P tels que :

$$MG = \sqrt{2}d(M, D)$$

où  $d(M, D)$  désigne la distance de  $M$  à la droite  $D$ .

- c. En déduire la nature de  $(\Gamma)$  et préciser ses éléments remarquables. Représenter  $(\Gamma)$  dans le repère  $(O; \vec{i}, \vec{j})$ .

## PROBLÈME

12 POINTS

**N.B. : Il n'est pas nécessaire d'avoir traité la partie A pour aborder la suite.**

Soit  $P$  un plan affine euclidien orienté rapporté au repère orthonormé direct  $(O; \vec{i}, \vec{j})$ ; les points de  $P$  sont repérés, soit par leurs coordonnées  $(x; y)$ , soit par leur affixe  $x + iy$ .

Le but du problème est l'étude de l'ensemble  $(\Gamma)$  des points  $M(t)$ ,  $t \in \mathbb{R}$ , du plan  $P$ , de coordonnées  $(x(t); y(t))$  telles que :

$$\begin{cases} x(t) = e^t \cos t \\ y(t) = e^t \sin t. \end{cases}$$

## Partie A

1. a. Vérifier, pour tout réel  $t$ , les relations :

$$\cos t - \sin t = \sqrt{2} \cos\left(t + \frac{\pi}{4}\right)$$

et

$$\cos t + \sin t = \sqrt{2} \sin\left(t + \frac{\pi}{4}\right).$$

- b. Étudier les variations des fonctions  $x: t \mapsto x(t)$  et  $y: t \mapsto y(t)$  sur l'intervalle  $\left[0; \frac{\pi}{2}\right]$ .
- c. Tracer dans le repère  $(O; \vec{i}, \vec{j})$  la portion de  $(\Gamma)$ , ensemble des points  $M(t)$  lorsque  $t$  décrit  $\left[0; \frac{\pi}{2}\right]$ .  
(on aura soin, en particulier, de représenter les points  $M(0)$ ,  $M(\pi/4)$ ,  $M(\pi/2)$  et les tangentes à  $(\Gamma)$  en ces points.)

2. Calculer, pour tout réel  $t$  :

$$\cos\left(\widehat{\overrightarrow{OM}; \frac{d\overrightarrow{OM}}{dt}}\right) \quad \text{et} \quad \sin\left(\widehat{\overrightarrow{OM}; \frac{d\overrightarrow{OM}}{dt}}\right).$$

En déduire que l'angle  $\left(\widehat{\overrightarrow{OM}; \frac{d\overrightarrow{OM}}{dt}}\right)$  est constant et en donner une mesure.

3. On pose, pour tout réel  $a$  et  $b$ ,  $L_a^b = \int_a^b \left\| \frac{d\overrightarrow{OM}}{dt} \right\| dt$ .

Donner l'expression  $L_0^{\frac{\pi}{2}}$  et en calculer une valeur approchée à  $10^{-2}$  près.

Étudier la limite éventuelle de  $L_t^0$  lorsque  $t$  tend vers  $-\infty$ .

## Partie B

1. Montrer que les fonctions  $x$  et  $y$  sont des solutions sur  $\mathbb{R}$  d'une même équation différentielle linéaire et homogène du second ordre à coefficients constants.
2. Résoudre dans  $\mathbb{R}$  l'équation différentielle :

$$X'' - 2X' + 2X = 0.$$

## Partie C

1. Pour tout réel  $t$ , on note  $f_t$  l'application de  $P$  dans  $P$  qui, au point  $M$  d'affixe  $Z$  fait correspondre le point  $M_1$  d'affixe  $Z_1$  telle que  $Z_1 = z(t)Z$ , où  $z(t)$  est l'affixe du point  $M(t)$  défini dans la partie A.
  - a. Préciser la nature de  $f_t$  et ses éléments remarquables.
  - b. Montrer que, pour tout  $t$  et  $t'$  réels,  $f_t \circ f_{t'} = f_{t+t'}$ .  
Soit  $G$  l'ensemble des applications  $f_t$ ,  $t \in \mathbb{R}$ . Montrer que  $(G, \circ)$  est un groupe commutatif des transformations du plan  $P$ .
2. a. Montrer que, pour tout  $t$  et  $t_1$  réels,  $f_t(M(t_1)) = M(t + t_1)$ . En déduire que, pour tout réel  $t$ ,  $f_t(\Gamma) = \Gamma$ .
  - b. Montrer que, si  $M_1 = M(t_1)$  est un point quelconque de  $(\Gamma)$ , l'ensemble :  $\{f_t(M_1), t \in \mathbb{R}\}$  est égal à  $(\Gamma)$ .

### Partie D

Soit  $t$  un réel fixé non nul. On note  $A_0$  le point  $M(0)$  et on définit les points  $A_n$  ( $n \in \mathbb{N}^*$ ) par la relation de récurrence :

$$A_n = f_t(A_{n-1}) \text{ si } n \geq 1.$$

1. a. Calculer en fonction de  $t$  la longueur  $A_0A_1$ .
  - b. Montrer que la suite  $(A_{n-1}A_n)$  des longueurs  $A_{n-1}A_n$  est une suite géométrique.
  - c. En déduire une expression de :

$$L_n(t) = A_0A_1 + A_1A_2 + \cdots + A_{n-1}A_n \text{ en fonction de } n \text{ et } t.$$

2. On suppose  $t < 0$ . Montrer l'existence de  $\lim_{n \rightarrow +\infty} L_n(t)$  et calculer sa valeur  $L(t)$ .

Montrer que 
$$\frac{e^{2t} - 2e^t \cos t + 1}{(1 - e^t)^2} = 1 + 2e^t \frac{1 - \cos t}{(1 - e^t)^2}.$$

En déduire la limite de  $L(t)$  lorsque  $t$  tend vers zéro par valeurs négatives. Comparer ce résultat à la limite de  $L_t^0$  trouvée au A 3.