

Durée : 4 heures

## ∞ Baccalauréat E Limoges juin 1969 ∞

### PARTIE I.

Le plan est rapporté au repère orthonormé  $(O, xyz)$  on considère le tétraèdre ABCD dont les sommets ont pour coordonnées  $A(+1; -2; +1)$ ,  $B(0; +1; +2)$ ,  $C(+1; +3; +4)$ ,  $D(+5; +1; +3)$ .

1. Écrire l'équation cartésienne du plan ABC.
2. Écrire des équations paramétriques de la hauteur du tétraèdre issue de D et déterminer les coordonnées du pied, H, de cette hauteur.

### PARTIE II.

Soit le plan rapporté au repère orthonormé  $xOy$ .

Soit  $T_1$  la transformation qui associe au point  $m$  d'affixe  $z$  le point  $M_1$  d'affixe  $z_1 = (-1 + i\sqrt{3})z$ .

Soit  $T_2$  la transformation qui associe au point  $M_1$  d'affixe  $z_1$  le point  $M$  d'affixe  $Z = \frac{1}{2}(-1 + i\sqrt{3})z_1$ .

1. Préciser la nature des transformations  $T_1$  et  $T_2$ ; quels sont les éléments de  $T_1$  et  $T_2$ ?
2. Calculer  $Z$  en fonction de  $z$ ; en déduire la nature et les éléments de la transformation  $T = T_2 \circ T_1$  produit de  $T_1$  par  $T_2$ .

### PARTIE III.

Le plan est rapporté au repère orthonormé  $(Ox, Oy)$

On considère le cercle (O), de centre O et de rayon unité, et la droite (D) d'équation  $x = \lambda$  ( $\lambda$  positif).

Soit  $m$  un point de (O); Om coupe la droite (D) en P et l'on désigne par M le conjugué harmonique de  $m$  par rapport à O et P.

1. On pose  $(\overrightarrow{Ox}, \overrightarrow{Om}) = \theta$  (modulo  $2\pi$ )  
Calculer en fonction de  $\theta$  les coordonnées des points  $m$  et P, puis celles,  $x$  et  $y$ , du point M.  
En déduire que, lorsque  $m$  décrit le cercle (O), l'ensemble des points M a pour équation

$$(\lambda^2 - 4)x^2 + \lambda^2 y^2 + 4\lambda x - \lambda^2 = 0. \quad (1)$$

2.  $\lambda$ , positif, étant un paramètre réel, l'équation (1) représente une famille de courbes  $(C_\lambda)$ .
  - a. Montrer que les courbes  $(C_\lambda)$  passent, quel que soit  $\lambda$ , par deux points fixes, que l'on précisera.  
Peut-on expliquer géométriquement ce résultat?
  - b. Discuter, suivant les valeurs de  $\lambda$ , la nature des courbes  $(C_\lambda)$ .  
Étudier de façon détaillée les cas  $\lambda = 1$ ,  $\lambda = 2$ ,  $\lambda = 4$  et construire sur un même graphique les courbes  $(C_1)$ ,  $(C_2)$  et  $(C_4)$  correspondantes (unité de longueur : 3 cm).  
Préciser, dans chaque cas, les éléments remarquables et étudier, lorsqu'elles existent, les branches infinies.
3. Les coordonnées d'un point M mobile sont données en fonction du temps par :

$$x = \frac{1}{2}(1 - e^{2t}) \quad \text{et} \quad y = e^t.$$

**a.** Montrer que la trajectoire du point  $M$  appartient à une courbe de la famille  $(C_\lambda)$  et préciser comment se déplace  $M$  sur sa trajectoire lorsque  $t$  varie de  $-\infty$  à  $+\infty$ .

**b.** Déterminer les composantes scalaires du vecteur vitesse  $\vec{V}$  et du vecteur accélération  $\vec{\Gamma}$  du point  $M$ .

Le mouvement de  $M$  est-il accéléré ou retardé?

Calculer les coordonnées de  $M$ , les composantes du vecteur  $\vec{V}$  et  $\vec{\Gamma}$ , pour  $t = 0$ .

Placer, dans ce cas, point  $M$  et construire les vecteurs  $\vec{V}$  et  $\vec{\Gamma}$  correspondants.

À quel instant le vecteur vitesse  $\vec{V}$  a-t-il pour module  $\sqrt{6}$ ?