

Baccalauréat C Nantes juin 1974

EXERCICE 1

Étudier les restes des divisions par 9 des puissances successives de 2.

Démontrer que le nombre $2^{2n}(2^{2n+1} - 1) - 1$ est toujours divisible par 9, quel que soit l'entier naturel n .

EXERCICE 2

a et b étant deux réels donnés, on note f l'application de \mathbb{R} dans \mathbb{R} définie par

$$\begin{cases} f(x) = xe^x & \text{pour tout } x \text{ de } \mathbb{R} \text{ vérifiant } x \leq 1 \\ f(x) = ax + b & \text{pour tout } x \text{ de } \mathbb{R} \text{ vérifiant } x > 1 \end{cases}$$

1. **a.** Indiquer une condition nécessaire et suffisante portant sur a et b pour que la fonction f soit continue au point 1.
- b.** Déterminer les valeurs de a et b pour que la fonction f soit dérivable au point 1.
2. Étudier les variations de la fonction g définie par

$$\begin{cases} g(x) = xe^x & \text{pour tout } x \text{ de } \mathbb{R} \text{ vérifiant } x \leq 1 \\ g(x) = e(2x - 1) & \text{pour tout } x \text{ de } \mathbb{R} \text{ vérifiant } x > 1 \end{cases}$$

Tracer sa courbe représentative dans le plan rapporté au repère orthonormé $(O; \vec{i}, \vec{j})$.

3. À l'aide d'une intégration par parties, déterminer une primitive de la fonction h définie par

$$h(x) = xe^x.$$

Calculer l'aire du domaine plan défini par

$$0 \leq x \leq 2 \quad \text{et} \quad 0 \leq y \leq g(x)$$

PROBLÈME

\mathcal{E} désigne un espace affine euclidien dont la dimension est 3. E désigne l'espace vectoriel euclidien orienté associé à \mathcal{E} . Un repère cartésien orthonormé direct de \mathcal{E} est $\mathcal{R} = (O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$. Soit \vec{e}_1 et \vec{e}_2 les vecteurs de E définis par

$$\vec{e}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}}(\vec{i} + \vec{j}) \quad \text{et} \quad \vec{e}_2 = \frac{1}{\sqrt{2}}(-\vec{i} + \vec{j})$$

On désigne par D la droite vectorielle de E dont \vec{e}_1 est une base et par P le plan vectoriel de E orthogonal à D .

\mathcal{D} et \mathcal{P} sont la droite affine et le plan affine de \mathcal{E} , issus de O et associés respectivement à D et à P .

1. **a.** Démontrer que \vec{e}_1 et \vec{e}_2 sont des vecteurs unitaires.
- b.** Démontrer qu'il existe une rotation vectorielle de E qui transforme $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ en $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{k})$.
- c.** Si \mathcal{D} est orienté par \vec{e}_1 , \mathcal{P} se trouve orienté : démontrer que (O, \vec{e}_2, \vec{k}) est un repère orthonormé direct de \mathcal{P} .

2. On envisage l'application affine f de \mathcal{E} vers \mathcal{E} qui laisse O invariant et dont l'endomorphisme associé φ est défini par

$$\begin{cases} \varphi(\vec{i}) &= 3\vec{i} + \vec{j} - \sqrt{6}\vec{k} \\ \varphi(\vec{j}) &= \vec{i} + 3\vec{j} + \sqrt{6}\vec{k} \\ \varphi(\vec{k}) &= \sqrt{6}\vec{i} - \sqrt{6}\vec{j} + 2\vec{k} \end{cases}$$

- a. Si M' est l'image par f d'un point M de \mathcal{E} , calculer les coordonnées $(x'; y'; z')$ de M' dans le repère \mathcal{R} en fonction des coordonnées $(x; y; z)$ de M dans ce même repère.
Démontrer que O est le seul point de \mathcal{E} qui soit invariant par f .
- b. Préciser le noyau de l'endomorphisme φ ; en déduire que f est bijective,
- c. Démontrer que D est globalement invariante par φ . Quelle est la restriction h de f à \mathcal{D} ?
- d. La restriction de f à \mathcal{P} est notée s ; l'application linéaire associée, restriction de φ à P, est notée σ .
Démontrer que σ est défini par

$$\sigma(\vec{e}_2) = 2\vec{e}_2 + 2\sqrt{3}\vec{k} \quad \text{et} \quad \sigma(\vec{k}) = -2\sqrt{3}\vec{e}_2 + 2\vec{k}.$$

En conclure que s est une similitude dont on précisera les éléments.

- e. Déduire des questions précédentes que f est la composée d'une homothétie (dont le centre est O) et d'une rotation r (dont on précisera les éléments).
Démontrer que ces deux applications commutent.
3. On désigne par g l'application affine de \mathcal{P} vers \mathcal{P} laissant O invariant et dont l'endomorphisme associé γ est défini par

$$\gamma(\vec{e}_2) = \frac{1}{8}(\vec{e}_2 + \sqrt{3}\vec{k}) \quad \text{et} \quad \gamma(\vec{k}) = \frac{1}{8}(\sqrt{3}\vec{e}_2 - \sqrt{3}\vec{k})$$

- a. L'équation $\gamma(\vec{u}) = \lambda \vec{u}$ (où λ est un réel) admet la solution $\vec{u} = \vec{0}$ pour toute valeur de λ : démontrer qu'il existe deux valeurs particulières de λ , et deux seulement, pour lesquelles cette équation admet d'autres solutions que $\vec{u} = \vec{0}$.
En déduire que γ laisse globalement invariantes deux droites vectorielles D_1 et D_2 de P que l'on précisera,
Démontrer que D_1 et D_2 sont deux sous-espaces vectoriels orthogonaux de P.
- b. Utiliser les résultats précédents pour démontrer que g s'écrit comme la composée d'une homothétie k (dont le centre est O) et d'une symétrie affine orthogonale a dont on précisera l'axe \mathcal{A} .
Démontrer que k et a commutent,
- c. Démontrer qu'il existe dans \mathcal{P} une droite \mathcal{A}' telle que, si a' désigne la symétrie orthogonale par rapport à \mathcal{A}' , la similitude de s (voir 2. d.) puisse s'écrire

$$s = k^{-1} \circ a \circ a'$$

Déterminer alors $g \circ s$.

- d. Démontrer que l'application affine u de \mathcal{E} dont les restrictions à \mathcal{D} et à \mathcal{P} sont respectivement h^{-1} et g est la composée d'une homothétie (dont le centre est O) et d'une symétrie affine orthogonale par rapport à un plan que l'on précisera.