

∞ Baccalauréat Rouen septembre 1967 ∞
Mathématiques élémentaires et mathématiques et technique

I.

Construire, dans un repère orthonormé la représentation graphique de la fonction

$$y = \sqrt{4 - 2x^2}.$$

II.

Résoudre l'équation

$$3 \cos^2 x + 2\sqrt{3} \sin x \cos x + 5 \sin^2 x = 2$$

(x : arc exprimé en radians).

Représenter sur le cercle trigonométrique les extrémités des arcs solutions.

III.

Dans tout le problème, le plan est rapporté à un repère orthonormé $x'Ox, y'Oy$.

Partie A

1. Soit un point m variable du plan, de coordonnées $(x ; y)$, μ le symétrique de m par rapport à la première bissectrice des axes, m' le symétrique de μ par rapport à $x'x$.
Calculer les coordonnées, x' et y' , de m' , connaissant x et y . Préciser la transformation qui fait passer de m à m' .
2. On associe au point $m(x ; y)$ le point M , de coordonnées X, Y , définies par les formules

$$(I) \quad \begin{cases} X &= 1 + y, \\ Y &= 1 - x. \end{cases}$$

Montrer que cette transformation, notée (T_1) est une rotation, que l'on caractérisera par son centre, ω , et son angle.

3. m décrit la première bissectrice. Quel est l'ensemble des points M correspondants?
Montrer que les cercles de diamètre mM ont même axe radical.
Quel est l'ensemble des milieux des segments mM ?

Partie B

1. On associe au point $m(x ; y)$ le point m' de coordonnées x', y' définies par les formules

$$(II) \quad \begin{cases} x' &= x \sin \theta + y \cos \theta, \\ y' &= -x \cos \theta + y \sin \theta. \end{cases}$$

θ étant un angle donné, défini à 2π près.

Montrer que cette transformation, notée (T_2) , possède, dans le cas où $\sin \theta$ est différent de 1, un point double, qui est l'origine, O , du repère.

Dans ces conditions, montrer que $Om = Om'$ et que (T_2) est une rotation.

Que peut-on dire de (T_2) lorsque $\sin \theta = 1$?

2. On associe au point $m(x; y)$ le point M de coordonnées $(X; Y)$ définies par les formules

$$(III) \quad \begin{cases} X &= a + x \sin \theta + y \cos \theta, \\ Y &= a - x \cos \theta + y \sin \theta, \end{cases}$$

a étant un nombre réel donné non nul et θ un angle donné défini à $2k\pi$ près.

Montrer que cette transformation, (T_3) , est, dans le cas où $\sin \theta$ est différent de 1, une rotation.

Calculer les coordonnées, x_0, y_0 , du centre, ω , en fonction de a et θ .

Calculer $x_0 + y_0$ et $\frac{y_0}{x_0}$ (rapport exprimé en fonction de $\operatorname{tg} \frac{\theta}{2}$). Montrer que, si θ varie, a restant fixe, l'ensemble des points Ω est une droite, (D) ; que, si a varie, θ étant fixe, l'ensemble des points ω est une droite, (D') .

Calculer, en fonction de θ , l'angle orienté (Ox, D') .

Utiliser les résultats précédents pour donner une construction géométrique simple de (T_3) , connaissant a et θ .

Partie C

Montrer que la transformation (T_1) est un cas particulier de la transformation (T_3) et retrouver ainsi les résultats de la question A 2.

N. B. - Les parties A et B peuvent être traitées indépendamment l'une de l'autre.