

Deuxième session : corrigé

I

1. $z_1 = \sqrt{2} e^{i\pi/4}$ et $z_2 = 2 e^{-i\pi/3}$

2. $z_1^n = 2^{n/2} e^{in\pi/4}$ et $z_2^n = 2^n e^{-in\pi/3}$

3.
$$z^4 = \frac{z_1}{z_2} = \frac{\sqrt{2} e^{i\pi/4}}{2 e^{-i\pi/3}} = \frac{1}{\sqrt{2}} e^{i\pi(\frac{1}{4} + \frac{1}{3})}$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2}} e^{i7\pi/12}$$

Si on écrit $z = \rho e^{i\theta}$, on voit qu'il faut

$\rho^4 = 2^{-1/2}$ et $4\theta = \frac{7}{12}\pi + 2k\pi$

ce qui donne quatre solutions pour z :

$2^{-1/8} e^{i\frac{7}{48}\pi}$	$2^{-1/8} e^{i\frac{31}{48}\pi}$	$2^{-1/8} e^{i\frac{55}{48}\pi}$	$2^{-1/8} e^{i\frac{79}{48}\pi}$
---------------------------------	----------------------------------	----------------------------------	----------------------------------

II

1. Comme $\vec{AB} \begin{vmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{vmatrix}$ et $\vec{AC} \begin{vmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \end{vmatrix}$, on obtient que les coordonnées de $\vec{AB} \wedge \vec{AC}$ vérifient $\vec{AB} \wedge \vec{AC} \begin{vmatrix} -2 \\ -5 \\ 4 \end{vmatrix}$. On voit que

$\|\vec{AB}\| = \sqrt{14}$, $\|\vec{AC}\| = \sqrt{5}$ et $\|\vec{AB} \wedge \vec{AC}\| = 3\sqrt{5}$, d'où

$\sin(\vec{AB}, \vec{AC}) = \frac{3}{\sqrt{14}}$.

2. Si $M(x, y, z)$ appartient à la droite passant par les points A et B, on doit avoir pour un certain nombre réel t :

$\vec{AM} = t \vec{AB}$

ce qui donne
$$\begin{aligned} x &= 4+t \\ y &= 4+2t \\ z &= 4+3t. \end{aligned}$$

3. On écrit que le point $M(x, y, z)$ appartient en même temps à la droite (D) et au plan (P), d'où

$(4+t) + 2(4+2t) + 3(4+3t) + 1 = 0$,

ce qui donne $14t + 10 = 0$. Le paramètre t doit donc être égal à $-\frac{5}{7}$ et le point d'intersection correspondant a pour coordon.

nées $\left(\frac{23}{7}, -\frac{3}{7}, -\frac{8}{7}\right)$.

4. Le plan (P) ayant pour équation cartésienne $x+2y+3z+4=0$, et sachant que les coefficients de x, y et z donnent les coordonnées d'un vecteur normal à (P), on voit que $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ est un vecteur normal à (P). C'est exactement le vecteur $\overrightarrow{AB}$ qui est un vecteur directeur de la droite (D).

La distance de A au plan (P) est exactement la longueur du vecteur $\overrightarrow{AC}$ si C est l'intersection de (D) et (P). Ainsi on a

$$d(A, (P)) = \|\overrightarrow{AC}\| = \sqrt{\left(\frac{33}{7} - 4\right)^2 + \left(\frac{17}{7} - 1\right)^2 + \left(\frac{22}{7} - 1\right)^2}$$

$$= \frac{5\sqrt{2}}{\sqrt{7}}$$

III

1. Les fonctions $t \rightarrow x(t)$ et $t \rightarrow y(t)$ sont définies, continues et dérivables sur $\mathbb{R}$. Comme les valeurs de $x(t)$ et $y(t)$ ne changent pas lorsque l'on remplace t par $-t$, il suffit d'étudier et tracer la courbe pour les valeurs $t \geq 0$. On a

$$x'(t) = 2t \frac{1-3t^8}{(1+t^8)^2} \quad \text{et} \quad y'(t) = 2t^5 \frac{3-t^8}{(1+t^8)^2}$$

ce qui donne d'une part le vecteur vitesse $\overrightarrow{V'(t)}$

$$\overrightarrow{V'(t)} = \frac{2t}{(1+t^8)^2} \begin{pmatrix} 1-3t^8 \\ t^4(3-t^8) \end{pmatrix}$$

et d'autre part, le tableau ci contre

t	0	$3^{1/8}$	$3^{1/8}$	$+\infty$
x'	0	+	0	-
x	0	$\frac{3^{3/4}}{4}$	$\frac{3^{1/4}}{4}$	0
y	0	$\frac{3^{1/4}}{4}$	$\frac{3^{3/4}}{4}$	0
y'	0	+	0	-

Pour trouver les demi-tangentes à l'origine, on regarde le rapport

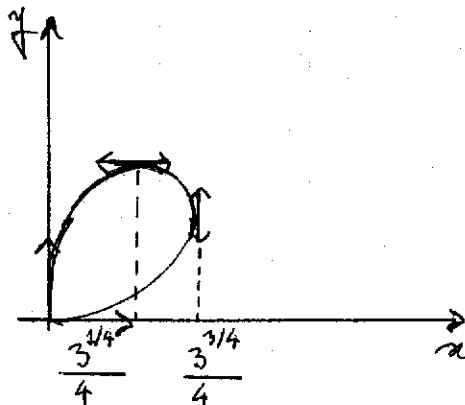
$$\frac{y(t)}{x(t)} = \frac{t^5}{1+t^8} \cdot \frac{1+t^8}{t^2} = t^4$$

d'où

$$\frac{y(t)}{x(t)} \xrightarrow[t \rightarrow 0]{} 0 \quad \text{et} \quad \frac{y(t)}{x(t)} \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} +\infty$$

ce qui donne les deux demi-tangentes suivantes à l'origine:

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$



2. On note que $\rho^2 = x^2(t) + y^2(t) = \frac{t^4}{1+t^8}$ et $x(t)y(t) = \rho^2 \cos(\theta) \sin(\theta)$
 Par ailleurs, $x(t)y(t) = \frac{t^8}{(1+t^8)^2}$ ce qui montre que $\frac{t^8}{(1+t^8)^2} = \frac{\rho^2}{2} \sin(2\theta)$
 et $\rho^4 = \frac{\rho^2}{2} \sin(2\theta)$. Ainsi $\rho^2 = \frac{1}{2} \sin(2\theta)$. La figure montre que $0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}$ ce qui permet de prendre la racine carrée puisque $\sin(2\theta) \geq 0$.

IV

1. Théorème de Cauchy

Soient a et x_0 deux nombres réels ou complexes et f une fonction continue, ces trois éléments étant connus et donnés. Alors le problème

$$\begin{cases} x'(t) = a x(t) + f(t) \\ x(0) = x_0 \end{cases}$$

admet une solution $t \rightarrow x(t)$ unique.

Il y a d'autres formulations de ce théorème.

2. Nous cherchons une solution de la forme

$$y(x) = ax^2 + bx + c.$$

Elle doit vérifier la relation

$$2ax + b - 2x(ax^2 + bx + c) = 2x + 2x^3,$$

ce qui donne, en regroupant les termes de même degré,

$$-2ax^3 - 2bx^2 + 2(a-c)x + b = 2x + 2x^3.$$

Comme cette égalité doit être vérifiée pour toutes les valeurs de x , on a

$$-2a = 2, -2b = 0, 2(a-c) = 2, b = 0,$$

ce qui s'écrit encore

$$a = -1, b = 0, c = -2,$$

et donne

$$y_p(x) = -x^2 - 2.$$

3. On sait que les solutions de l'équation homogène

$$y'(x) - 2x y(x) = 0$$

s'écrivent

$$y(x) = C e^{\int 2x dx}, \text{ c'est à dire } y(x) = C e^{x^2}.$$

Ainsi, la solution générale y_g de (E) est de la forme

$$y_g(x) = C e^{x^2} - x^2 - 2$$

et il suffira de choisir convenablement la constante C .

On voit que

$$y_g(0) = C - 2.$$

Il faut donc que $C = 3$ et on arrive à la solution cherchée, soit

$$y(x) = 3e^{x^2} - x^2 - 2$$