

Question 1

(points 7 + 8)

1.

$$P(z) = z^3 - (\lambda + 2 + i)z^2 + 2(\lambda + 1 + i)z - 2(\lambda + i) \quad \text{avec } \lambda \in \mathbb{R}$$

1)

$$\begin{aligned} P(\lambda + i) &= (\lambda + i)^3 - (\lambda + 2 + i)(\lambda + i)^2 + 2(\lambda + 1 + i)(\lambda + i) - 2(\lambda + i) \\ &= (\lambda + i)[(\lambda + i)^2 - (\lambda + 2 + i)(\lambda + i) + 2(\lambda + 1 + i) - 2] \\ &= (\lambda + i)0 \\ &= 0 \end{aligned}$$

2)

	1	$-\lambda - 2 - i$	$2\lambda + 2 + 2i$	$-2\lambda - 2i$
$\lambda + i$		$\lambda + i$	$-2\lambda - 2i$	$2\lambda + 2i$
	1	-2	2	0

Ainsi :

$$P(z) = (z - \lambda - i)(z^2 - 2z + 2)$$

Il reste à résoudre dans \mathbb{C} l'équation :

$$z^2 - 2z + 2 = 0$$

Réalissant (discriminant) :

$$\rho' = (-1)^2 - 2 = -1$$

Les racines carrées complexes de ρ' sont $-i$ et i et les racines de l'équation sont $1 - i$ et $1 + i$. Finalement $S = \{\lambda + i, 1 - i, 1 + i\}$

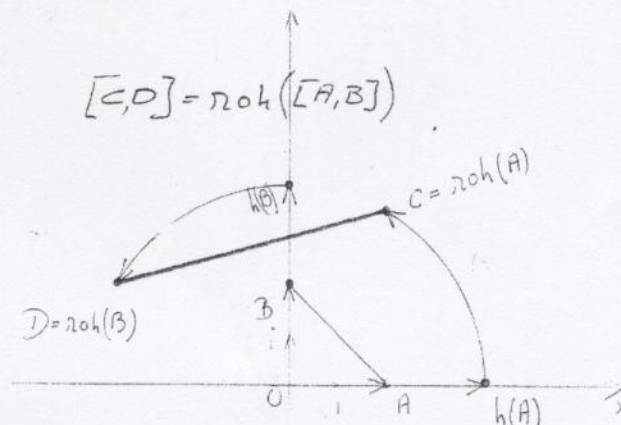
2. 1)

$$\frac{z_C}{z_A} = \frac{2 + 2i\sqrt{3}}{2} = 2 \left(\frac{1}{2} + i\frac{\sqrt{3}}{2} \right) = 2 \operatorname{cis} 60^\circ$$

$$\frac{z_D}{z_B} = \frac{-2\sqrt{3} + 2i}{2i} = \frac{2\sqrt{3}i + 2}{2} = 2 \left(\frac{1}{2} + i\frac{\sqrt{3}}{2} \right) = 2 \operatorname{cis} 60^\circ$$

2) On vient de montrer que $z_C = 2 \operatorname{cis} 60^\circ z_A$ et que $z_D = 2 \operatorname{cis} 60^\circ z_B$ donc C et D sont les images de A et B par l'homothétie h de centre O et de rapport 2, suivie de la rotation r de centre O et d'angle 60° . Il en est de même pour le segment $[C, D]$ qui est l'image du segment $[A, B]$ par $r \circ h$.

3)



Question 2

(points 3 + 7 + 5)

1.

$$\left(4x^2 - \frac{1}{8x}\right)^{16} = \sum_{i=0}^{16} C_{16}^i (4x^2)^{16-i} \left(-\frac{1}{8x}\right)^i$$

terme général :

$$C_{16}^i (4x^2)^{16-i} \left(-\frac{1}{8x}\right)^i = C_{16}^i (-1)^i 2^{32-5i} x^{32-3i}$$

Pour le terme en x^{17} on obtient $32 - 3i = 17 \Leftrightarrow i = 5$ donc le terme en x^{17} est :

$$C_{16}^5 (-1)^5 \cdot 2^7 x^{17} = -559104x^{17}$$

2. atteindre une cible avec une probabilité de succès $p = \frac{1}{4}$ et une probabilité d'échec $q = 1 - p = \frac{3}{4}$ est une épreuve de Bernoulli.

Répéter 5 fois cette épreuve dans les mêmes conditions est un schéma de Bernoulli.

Soit la variable aléatoire X est le nombre de succès dont la loi de probabilité est la loi binomiale.

1)

$$P(X \geq 1) = 1 - P(X = 0) = 1 - C_5^0 p^0 q^5 = 1 - 1 \left(\frac{3}{4}\right)^5 = \frac{1024 - 243}{1024} = \frac{781}{1024} \approx 0,76$$

2) Probabilité pour qu'il atteigne la cible au moins une fois en tirant n fois :

$$P(X \geq 1) = 1 - P(X = 0) = 1 - C_n^0 p^0 q^n = 1 - \left(\frac{3}{4}\right)^n$$

Condition :

$$\begin{aligned} 1 - \left(\frac{3}{4}\right)^n &> \frac{9}{10} \\ \left(\frac{3}{4}\right)^n &< \frac{1}{10} \\ \ln \left(\frac{3}{4}\right)^n &< \ln \frac{1}{10} \\ n \ln \frac{3}{4} &< \ln \frac{1}{10} \\ n &> \frac{\ln \frac{1}{10}}{\ln \frac{3}{4}} \\ n &> 8,004 \end{aligned}$$

Il doit tirer au moins 9 fois.

3. 1) la loi de probabilité de X :

x_i	10	4	-2
$P(X = x_i)$	$\frac{1}{36}$	$2 \frac{5}{36}$	$\frac{25}{36}$

2) Espérance mathématique :

$$E(x) = 10 \cdot \frac{1}{36} + 4 \cdot 2 \frac{5}{36} - 2 \cdot \frac{25}{36} = 0$$

Le jeu est parfaitement équilibré.

Question 3

(points 6 + 9)

1. 1) Une équation focale de
- \mathcal{E}
- est :

$$\begin{aligned}
 d(M, F) &= \epsilon d(M, d) \\
 (d(M, F))^2 &= \epsilon^2 (d(M, d))^2 \\
 (x-1)^2 + (y-1)^2 &= \frac{1}{5}(y-13)^2 \\
 (x-1)^2 + y^2 - 2y + 1 &= \frac{1}{5}(y^2 - 26y + 169) \\
 5(x-1)^2 + 5y^2 - 10y + 5 - y^2 + 26y - 169 &= 0 \\
 5(x-1)^2 + 4(y+2)^2 &= 180 \\
 \frac{(x-1)^2}{36} + \frac{(y+2)^2}{45} &= 1 \quad \text{équation réduite dans } (O, \vec{i}, \vec{j}) \\
 \frac{X^2}{36} + \frac{Y^2}{45} &= 1 \\
 \text{équation réduite dans } (\Omega, \vec{i}, \vec{j}) &\text{ avec } \Omega(1, -2)
 \end{aligned}$$

- 2)
- \mathcal{E}
- est une ellipse de centre
- Ω
- et d'axe focal l'axe des
- y

$$\begin{cases} a = 6 \\ b = 3\sqrt{5} \end{cases} \implies c^2 = b^2 - a^2 = 45 - 36 = 9 \implies c = 3$$

Les foyers $F(0, 3)$ et $F'(0, -3)$ et les directrices $d \equiv Y = 15$ et $d' \equiv Y = -15$ dans le repère $(\Omega, \vec{i}, \vec{j})$

c'est à dire :

 $F'(1, -5)$ et $d' \equiv y = -17$ dans le repère (O, \vec{i}, \vec{j})

2. 1) La méthode du dédoublement donne une équation de la tangente à
- \mathcal{P}
- au point
- $M(\alpha, \beta)$
- :

$$t_M \equiv \beta y = 2x + 2\alpha$$

On en déduit l'équation explicite :

$$y = \frac{2}{\beta}x + \frac{2\alpha}{\beta}$$

- 2) intersection de
- t_M
- avec l'axe des
- x
- :

$$\begin{cases} y = \frac{2}{\beta}x + \frac{2\alpha}{\beta} \\ y = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} x = -\alpha \\ y = 0 \end{cases}$$

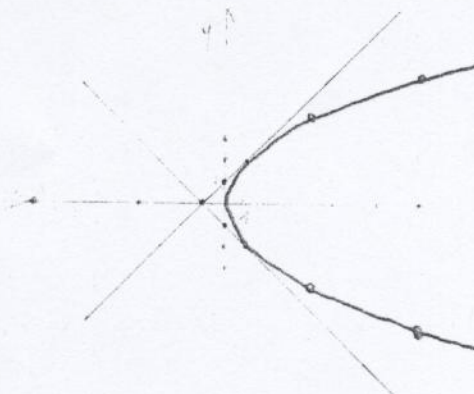
Donc $A(-\alpha, 0)$

- 3) L'ordonnée à l'origine pour
- t_M
- est
- $\frac{2\alpha}{\beta}$

$$\text{De plus } M(\alpha, \beta) \in \mathcal{P} \iff \beta^2 = 4\alpha \iff 2\alpha = \frac{\beta^2}{2}$$

On en déduit le point d'intersection de t_M avec l'axe des y : $B(0, \frac{\beta}{2})$

- 4)

 $M_1(1, 2)$ avec $A_1(-1, 0)$ et $B_1(0, 1)$ $M_2(4, 4)$ avec $A_2(-4, 0)$ et $B_2(0, 2)$ $M_3(9, 6)$ avec $A_3(-9, 0)$ et $B_3(0, 3)$ $M_4(1, -2)$ avec $A_4(-1, 0)$ et $B_4(0, -1)$ $M_5(4, -4)$ avec $A_5(-4, 0)$ et $B_5(0, -2)$ $M_6(9, -6)$ avec $A_6(-9, 0)$ et $B_6(0, -3)$ 

Question 4

(points 1 + 2 + 5 + 2 + 5)

- La plus petite période commune aux fonctions x et y est évidemment 2π
- Soient :

$$M(t) = M(x, y) = M\left(\frac{1}{\cos t}, \tan t\right)$$

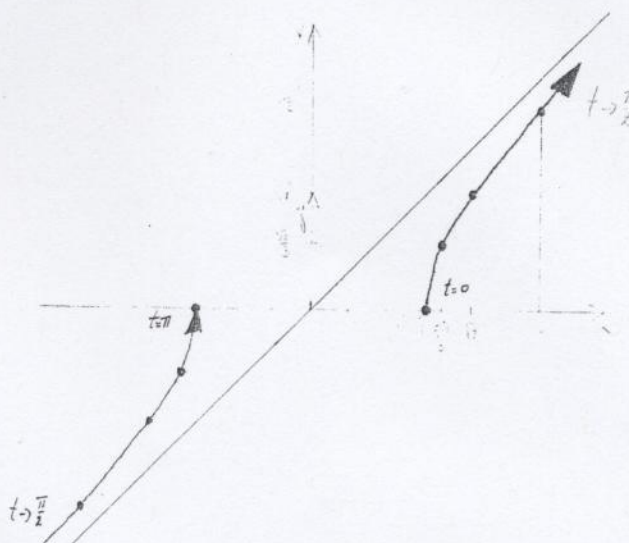
$$M(-t) = M'(x', y') = M'\left(\frac{1}{\cos -t}, \tan -t\right) = M'\left(\frac{1}{\cos t}, -\tan t\right) = M'(x, -y)$$

$$t \in \mathbb{R} \setminus \left\{ \frac{\pi}{2} + k\pi \mid k \in \mathbb{Z} \right\} \implies -t \in \mathbb{R} \setminus \left\{ \frac{\pi}{2} + k\pi \mid k \in \mathbb{Z} \right\}$$

La courbe Γ est symétrique par rapport à l'axe des x .

3.

t	0	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{3}$
x	1	$\frac{2\sqrt{3}}{3}$	$\sqrt{2}$	2
y	0	$\frac{\sqrt{3}}{3}$	1	$\sqrt{3}$



- On constate que les angles supplémentaires donnent des points symétriques par rapport à l'origine.
-

5.

$$\Gamma \equiv \begin{cases} x = \frac{1}{\cos t} \\ y = \tan t \end{cases} \implies \begin{cases} x^2 = \left(\frac{1}{\cos t}\right)^2 \\ y^2 = \tan^2 t \end{cases}$$

$$\implies \begin{cases} x^2 = \frac{1}{\cos^2 t} \\ y^2 + 1 = \frac{1}{\tan^2 t} + 1 \end{cases} \implies x^2 = y^2 + 1 \implies x^2 - y^2 = 1$$

Γ est une hyperbole équilatère d'axe focal l'axe des x .