

∞ Baccalauréat C Alger–Tunis juin 1973 ∞

EXERCICE 1

On considère les entiers naturels n vérifiant la condition :
 n est le produit de trois naturels premiers a, b, c , ($a < b < c$), dont l'un est la somme des deux autres ; par exemple 286 est un tel nombre : $286 = 2 \times 11 \times 13$.

1. Déterminer a ; encadrer b de sorte que $N_1 \leq n \leq N_2$, N_1 et N_2 étant deux naturels donnés.
2. En déduire les naturels n pour lesquels $N_1 = 6 \cdot 10^4$ et $N_2 = 8 \cdot 10^4$.

N. B. - L'emploi de tables numériques est autorisé (circulaire du 1^{er} mars 1972) ; aussi les candidats peuvent, mais ce n'est nullement nécessaire, utiliser une table de nombres premiers ; ils affirmeront donc, sans avoir à le justifier, que tel naturel envisagé est premier ou non.

EXERCICE 2

Soit f la fonction définie par :

$$x \in \mathbb{R}, \quad x \longmapsto f(x) = x - 2 + (x + 2)e^{-x}.$$

et soit C sa courbe représentative (repère orthonormé, unité 1 cm).

1. Calculer $f'(x)$ et $f''(x)$; noter dans un même tableau le signe de $f''(x)$, puis le sens de variation de $f'(x)$ et son signe, enfin le sens de variation de f et ses valeurs aux limites.
2. Tracer C , donner sans calcul son asymptote Δ . Soit λ un réel positif ; Δ , C et la droite $x = \lambda$ limitent une région fermée du plan, dont on calculera l'aire $\mathcal{A}(\lambda)$; trouver la limite de $\mathcal{A}(\lambda)$ pour λ infini.

PROBLÈME

Un espace vectoriel euclidien orienté E est rapporté à la base orthonormée directe $(\vec{I}, \vec{J}, \vec{K})$.
 R_1, R_2, R_3 sont des rotations vectorielles, dont les axes respectifs ont pour vecteurs unitaires $\vec{I}, \vec{J}, \vec{K}$ et dont l'angle commun a une mesure donnée α (radians).
On pose $R = R_3 \circ R_2 \circ R_1$.

1. Soit $\vec{V}(x; y; z)$ un vecteur de E ; calculer les coordonnées de :

$$R_1(\vec{V}), \quad R_2(\vec{V}), \quad R_3(\vec{V}), \quad R_1^{-1}(\vec{V})$$

le calcul des coordonnées de $R(\vec{V})$ est exclu.

Calculer les coordonnées de $\vec{A} = R_1^{-1}(\vec{J})$ et de $\vec{A}' = R(\vec{A})$.

En déduire les cas où R est l'identité de E ; ces cas dorénavant écartés, R est une rotation vectorielle déterminée.

2. On pose $u = \frac{\alpha}{2} + \frac{\pi}{4}$; soit $\vec{\Omega}(\cos u; \sin u; \cos u)$, vérifier que :

$$R(\vec{\Omega}) = \vec{\Omega}.$$

L'axe de R porte $\vec{\Omega}$, on l'oriente dans le sens de $\vec{\Omega}$; l'angle de R ayant alors pour mesure φ , ce qui suit vise à calculer φ en utilisant \vec{A} et \vec{A}' .

Reconnaitre d'abord $\vec{\Omega}$ et φ pour $\alpha = \frac{\pi}{2}$, puis pour $\alpha = -\frac{\pi}{2}$.

3. Calculer en fonction de u les coordonnées de \vec{A} et \vec{A}' , puis celles des produits vectoriels $\vec{B} = \vec{\Omega} \wedge \vec{A}$ et $\vec{B}' = \vec{\Omega} \wedge \vec{A}'$.

Vérifier que \vec{B} et \vec{B}' sont unitaires.

$(\vec{\Omega}, \vec{A}, \vec{B})$ est une base de E , étudier sans calcul sa transformée par R , conclure à l'égalité $\vec{B}' = R(\vec{B})$.

Établir les formules (voir N. B.) :

$$\vec{B} \cdot \vec{B}' = \cos^2 u (3 - 4 \cos^4 u), \quad \vec{B} \wedge \vec{B}' = \vec{\Omega} \sin u (1 - 4 \cos^4 u).$$

4. Dédurre des formules précédentes $\cos \varphi$ et $\sin \varphi$?

On définit v par $-\frac{\pi}{2} \leq v \leq \frac{\pi}{2}$, $\cos v = \cos^2 u$, $\sin v \cdot \sin u \geq 0$; démontrer la relation $\varphi = 3v + \pi \pmod{2\pi}$.

On change α en $\alpha + 2\pi$; en quoi $\vec{\Omega}$ et φ sont-ils changés? Trouver l'ensemble des valeurs de α qui donnent $\varphi = \frac{\pi}{2} \pmod{2\pi}$, puis sans nouveau calcul $\varphi = -\frac{\pi}{2} \pmod{2\pi}$; on posera

$$\sqrt{3} - 1 = \sin \theta, \quad 0 < \theta < \frac{\pi}{2} \quad (\theta \approx 0,82133)$$

N. B. - Il ne sera tenu compte au 3. que des calculs entièrement explicités; le candidat peut traiter le 4. en admettant ces formules.