

## ∞ Baccalauréat C Grenoble juin 1971 ∞

### EXERCICE 1

$\mathbb{R}$  étant l'ensemble des nombres réels, on désigne par  $f$  l'application de  $\mathbb{R}$  dans  $\mathbb{R}$  définie par

$$\begin{cases} f(x) = xe^{\frac{1}{x}} & \text{pour } x < 0, \\ f(x) = 0 & \text{pour } x \geq 0. \end{cases}$$

1. Montrer que la fonction  $f$  est continue pour  $x = 0$ .
2.  $f$  admet-elle une dérivée pour  $x = 0$ ?

### EXERCICE 2

$n$  étant un entier naturel, on pose

$$A_n = 2^n + 22^n + 23^n.$$

Montrer que, pour tout  $n$ ,  $A_{n+3}$  est congru à  $A_n$  modulo 7.

En déduire les entiers  $n$  tels que  $A_n$  soit divisible par 7.

Les nombres qui, dans le système de numération à base deux, s'écrivent

1 110,

1 010 100,

1 001 001 000

sont-ils divisibles par 7?

### PROBLÈME

On considère les deux fonctions de la variable  $t$  définies par

$$a(t) = \frac{e^t + e^{-t}}{2} \quad \text{et} \quad b(t) = \frac{e^t - e^{-t}}{2}$$

où  $e$  désigne la base des logarithmes népériens.

1. Démontrer les identités suivantes :

$$\begin{aligned} a^2(t) - b^2(t) &= 1, \\ a^2(t) + b^2(t) &= a(2t) \text{ et} \\ 2a(t).b(t) &= b(2t). \end{aligned}$$

2.  $t$  est fixé. - Dans le plan rapporté à un repère orthonormé  $(O; \vec{i}, \vec{j})$  d'axes  $x'Ox, y'Oy$ , on définit la transformation ponctuelle  $T_t$  qui, à tout point  $M$  de coordonnées  $(x; y)$ , fait correspondre le point  $M'$  de coordonnées  $(x'; y')$  tel que

$$\begin{aligned} x' &= a(t)x + b(t)y, \\ y' &= b(t)x + a(t)y. \end{aligned}$$

- a.** Démontrer que la transformation  $T_t$  est une application bijective du plan sur lui-même.  
Exprimer  $x$  et  $y$  en fonction de  $x'$  et de  $y'$ .
- b.** Déterminer les points doubles de cette transformation.
- c.** Soit  $M'$  le transformé de  $M$  par  $T_t$  et  $M''$  le transformé de  $M'$  par  $T_t$ . Exprimer les coordonnées  $(x'' ; y'')$  de  $M''$  en fonction des coordonnées  $(x ; y)$  de  $M$ .
- 3.**  $M'$  étant le transformé de  $M$  par  $T_t$  démontrer que, si  $M'$  est en outre l'homologue de  $M$  dans une homothétie de centre  $O$  et de rapport  $\lambda$ ,  $\lambda$  est solution de l'équation  $\lambda^2 - 2\lambda a(t) + 1 = 0$ .  
Calculer les valeurs de  $\lambda$ .  
En déduire que  $M$  et  $M'$  appartiennent à l'une ou l'autre de deux droites, que l'on déterminera.
- 4.** Soit  $(D)$  la droite d'équation  $ux + vy + h = 0$ . Montrer que l'homologue de  $(D)$  par  $T_t$  est une droite  $(D')$ .  
Quelles sont les droites  $(D)$  qui sont parallèles à leur homologue  $(D')$ ?
- 5.** Soit  $A$  le point de coordonnées  $(+1 ; 0)$  et  $A'$  le transformé de  $A$  par  $T_t$ . Déterminer les coordonnées  $(\alpha ; \beta)$  de  $A'$  dans le repère  $(O ; \vec{i}, \vec{j})$  et les coordonnées de  $A'$  dans le repère  $(O ; \vec{u}, \vec{v})$  déduit du précédent par la rotation de centre  $O$  et d'angle  $(-\frac{\pi}{4})$ .
- 6.** On considère le point,  $P$ , dont les coordonnées dans le repère  $(O ; \vec{u}, \vec{v})$  sont  $X = e^{-t}$  et  $Y = e^t$ .  
Par quelle transformation se déduit-il du point  $A'$ ?  
En supposant que  $t$  désigne le temps, construire la trajectoire  $(C)$  du point  $P$ . On désigne par  $\vec{V}$  et  $\vec{\Gamma}$  les vecteurs vitesse et accélération du point  $P$ .  
Déterminer l'ensemble des points,  $S$ , tels que  $\vec{PS} = \vec{V}$ . Comment peut-on déduire de  $(C)$  l'ensemble des points,  $G$ , tels que  $\vec{PG} = \vec{\Gamma}$ ? Écrire l'équation de cet ensemble.  
 $r$  étant une longueur donnée, former l'équation permettant de déterminer à quelle date le mobile se trouve à une distance  $r$  de l'origine  $O$ .  
Pour certaines valeurs de  $r$  il existe deux dates possibles,  $t_1$  et  $t_2$ .  
Quelle relation, indépendante de  $r$ , existe-t-il entre  $t_1$  et  $t_2$ ?  
Résoudre l'équation dans le cas où  $r = \sqrt{6}$ .