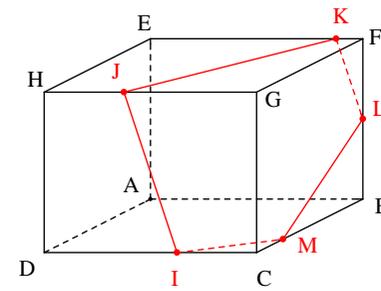
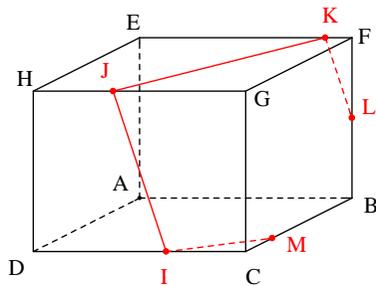
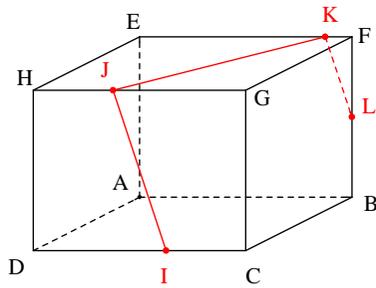
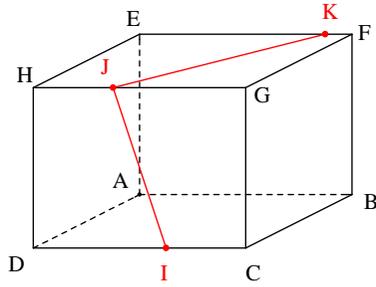


I.

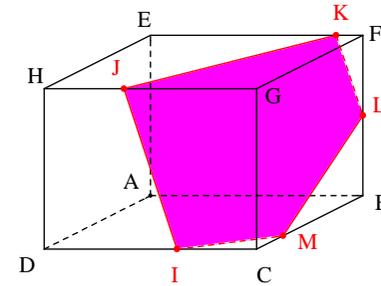
1°) Tracé de la section du pavé droit par le plan (IJK)

1^{ère} méthode : par parallélisme (on utilise le fait que dans un pavé droit, les faces opposées sont parallèles)

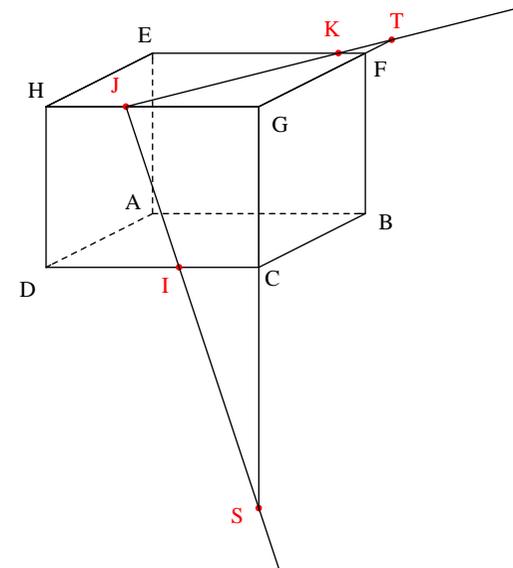


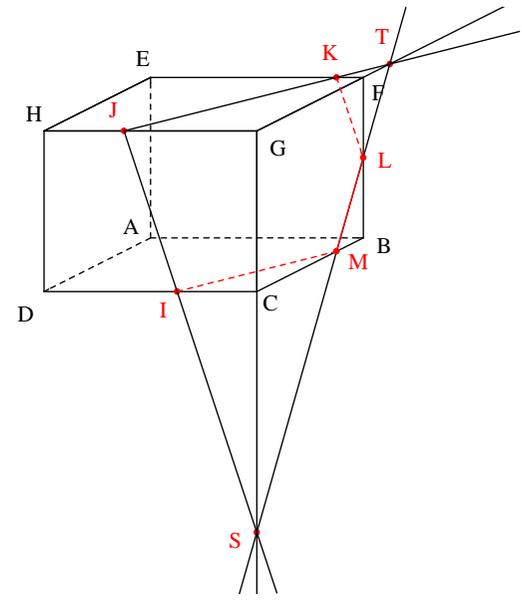
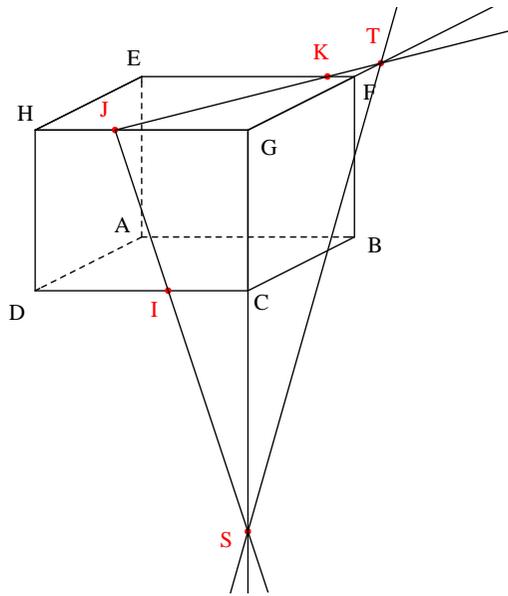
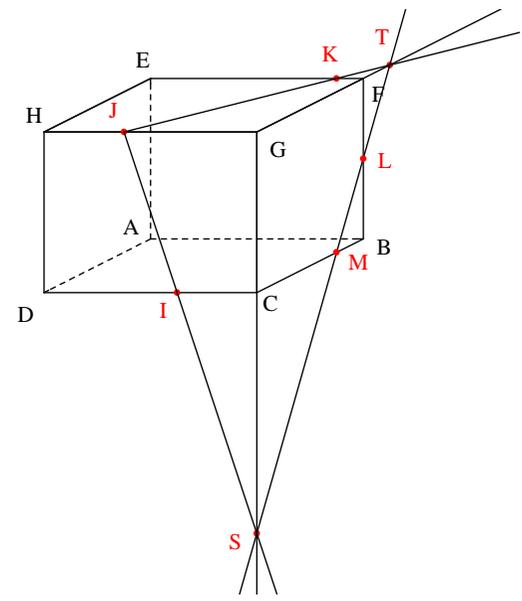
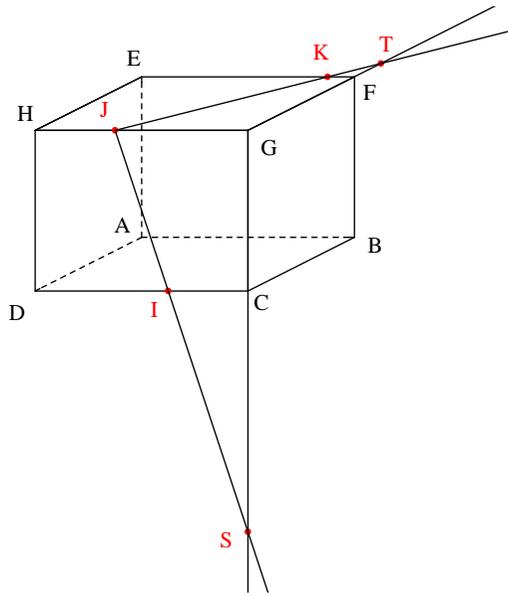
La section du pavé droit par le plan (IJK) est le pentagone IJKLM (on a : $(IJ) \parallel (KL)$ et $(IM) \parallel (JK)$).

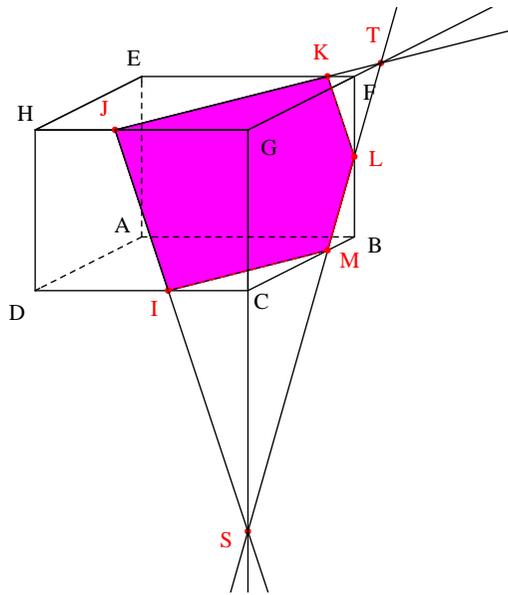
Le plan (IJK) coupe 5 faces du pavé droit ; seule la face AEHD n'est pas coupée par le plan (IJK).



2^{ème} méthode : par tracé hors solide







2°) Les droites (IK) et (AE) ne sont pas coplanaires.

II. On utilise un cercle trigonométrique comme toujours pour les inéquations trigonométriques.

$$\begin{aligned} \sqrt{2} \cos x \leq 1 &\Leftrightarrow \cos x \leq \frac{1}{\sqrt{2}} \\ &\Leftrightarrow \cos x \leq \frac{\sqrt{2}}{2} \end{aligned}$$

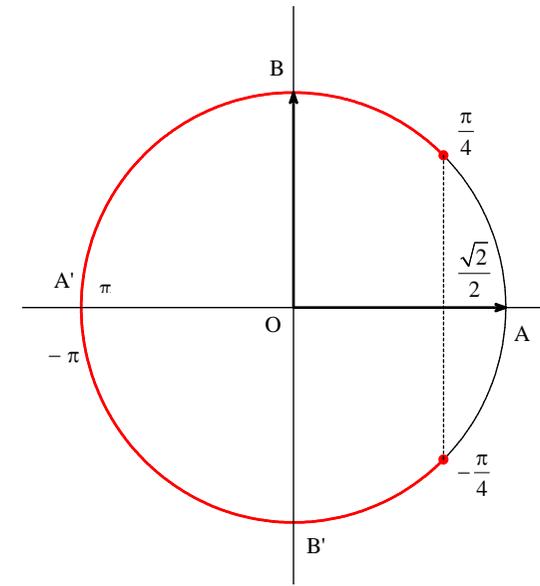
Soit x un réel et M son image sur le cercle trigonométrique \mathcal{C} .

M a pour coordonnées cartésiennes $(\cos x ; \sin x)$.

L'inégalité $\cos x \leq \frac{\sqrt{2}}{2}$ exprime que l'abscisse de M est inférieure à $\frac{\sqrt{2}}{2}$.

Or $\frac{\sqrt{2}}{2}$ est le cosinus de $\frac{\pi}{4}$ (valeur remarquable).

On construit le point image de $\frac{\pi}{4}$ sur le cercle trigonométrique (construction par bissectrice, au compas ou à l'aide des carreaux).



On obtient ainsi la valeurs $\frac{\sqrt{2}}{2}$ sur l'axe des abscisses.

Les images des solutions sont tous les points du cercle \mathcal{C} qui ont une abscisse inférieure ou égale à $\frac{\sqrt{2}}{2}$.

Il s'agit des points qui appartiennent à l'arc en rouge sur la figure.

On peut ainsi donner l'ensemble des solutions de l'inéquation.

$$S = \left[-\pi ; -\frac{\pi}{4} \right] \cup \left[\frac{\pi}{4} ; \pi \right]$$

IV. Résolvons dans \mathbb{R} l'équation $\cos 3x = \cos 2x$ (1).

$$\begin{aligned} (1) &\Leftrightarrow \cos 3x = \cos 2x \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} 3x = 2x + 2k\pi & (k \in \mathbb{Z}) \\ \text{ou} \\ 3x = -2x + 2k'\pi & (k' \in \mathbb{Z}) \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x = 2k\pi & (k \in \mathbb{Z}) \\ \text{ou} \\ 5x = 2k'\pi & (k' \in \mathbb{Z}) \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x = 2k\pi & (k \in \mathbb{Z}) \\ \text{ou} \\ x = \frac{2k'\pi}{5} & (k' \in \mathbb{Z}) \end{cases} \end{aligned}$$

$$S = \{2k\pi, k \in \mathbb{Z}\} \cup \left\{ \frac{2k'\pi}{5}, k' \in \mathbb{Z} \right\}$$

En plaçant les images des solutions sur le cercle trigonométrique, on s'aperçoit aisément que l'ensemble S des solutions peut s'écrire sous la forme d'un seul ensemble (car la deuxième famille des solutions est incluse dans la première).

$$S = \left\{ \frac{2k\pi}{5}, k \in \mathbb{Z} \right\}$$

IV.

1°) **Démontrons que pour tout réel x , on a : $\cos^3 x \sin x + \sin^3 x \cos x = \frac{\sin 2x}{2}$.**

$$\begin{aligned} \forall x \in \mathbb{R} \quad \cos^3 x \sin x + \sin^3 x \cos x &= \cos^2 x (\cos x \sin x) + \sin^2 x (\cos x \sin x) \\ &= (\cos x \sin x) (\cos^2 x + \sin^2 x) \\ &= (\cos x \sin x) \times 1 \\ &= \cos x \sin x \\ &= \frac{\sin 2x}{2} \end{aligned}$$

2°) **Déterminons une formule simplifiée de $\cos^3 x \sin x - \sin^3 x \cos x$.**

$$\begin{aligned} \forall x \in \mathbb{R} \quad \cos^3 x \sin x - \sin^3 x \cos x &= \cos^2 x (\cos x \sin x) - \sin^2 x (\cos x \sin x) \\ &= (\cos x \sin x) (\cos^2 x - \sin^2 x) \\ &= (\cos x \sin x) \times \cos 2x \\ &= \frac{\sin 2x}{2} \times \cos 2x \\ &= \frac{\sin 2x \times \cos 2x}{2} \\ &= \frac{\sin (2 \times 2x)}{2} \\ &= \frac{\sin 4x}{4} \end{aligned}$$

V.

1°) **Déterminons les coordonnées de A et B.**

D coupe l'axe des abscisses en A donc $y_A = 0$.

On a donc : $0 = 2 - \frac{x_A}{2}$ d'où $x_A = 4$.

Donc A(4 ; 0).

D coupe l'axe des ordonnées en B donc $x_B = 0$.

On a donc : $y_B = 2 - \frac{0}{2}$ d'où $y_B = 2$.

Donc A(4 ; 0) et B(0 ; 2).

2°) **Déterminons l'équation réduite de la droite D' passant par A et perpendiculaire à D .**

1^{ère} méthode :

On sait que le vecteur $\vec{u} \left(1; -\frac{1}{2} \right)$ est un vecteur directeur de D donc \vec{c}' est un vecteur normal à D' .

Soit M(x ; y) un point quelconque du plan.

M $\in D'$ si et seulement si $\overline{AM} \perp \vec{u}$

$$\text{si et seulement si } (x_M - x_A) \times 1 + (y_M - y_A) \times \left(-\frac{1}{2} \right) = 0$$

$$\text{si et seulement si } (x - 4) \times 1 + (y - 0) \times \left(-\frac{1}{2} \right) = 0$$

$$\text{si et seulement si } x - 4 - \frac{1}{2}y = 0$$

$$\text{si et seulement si } y = 2x - 8$$

D' a pour équation réduite $y = 2x - 8$.

2^e méthode :

Rappel : condition d'orthogonalité de deux droites dans un repère orthonormé

Deux droites non parallèles à l'axe des ordonnées dans un repère orthonormé sont orthogonales si et seulement si le produit de leurs coefficients directeurs est égal à -1 .

L'équation réduite de D' s'écrit $y = mx + p$.

D a pour coefficient directeur $-\frac{1}{2}$.

$D' \perp D$ donc $m \times \left(-\frac{1}{2} \right) = -1$ d'où $m = 2$.

L'équation réduite de D' s'écrit alors $y = 2x + p$.

A $\in D'$ donc $y_A = 2x_A + p$ d'où $0 = 2 \times 4 + p$ donc $p = -8$.

D' a pour équation réduite $y = 2x - 8$.

VI. $\Delta' : 4x + 3y + 5 = 0$

Solution détaillée :

Le vecteur $\vec{u}(4; 3)$ est un vecteur directeur de Δ .

$\Delta' \perp \Delta$ donc \vec{u} est un vecteur normal à Δ' .

Par suite, Δ' admet une équation cartésienne de la forme $4x + 3y + c = 0$ avec $c \in \mathbb{R}$.

$A \in \Delta'$ donc $4x_A + 3y_A + c = 0$

d'où $4 \times (-2) + 3 \times 1 + c = 0$

soit $c = 5$

Donc Δ' a pour équation cartésienne $4x + 3y + 5 = 0$.

VII. $u_2 = -\frac{3}{7}$

VIII.

Critères de réussite pour cet exercice sur les suites :

- quantification de phrases mathématiques
- respect des notations : parenthèses pour désigner la suite

1°) Il y a essentiellement deux méthodes possibles : méthode par différence et méthode par étude de fonction.

1^{ère} méthode : par différence

$$\begin{aligned} \forall n \in \mathbb{N} \quad u_{n+1} - u_n &= \frac{2(n+1)-1}{(n+1)+2} - \frac{2n-1}{n+2} \\ &= \frac{2n+1}{n+3} - \frac{2n-1}{n+2} \\ &= \frac{(2n+1)(n+2) - (2n-1)(n+3)}{(n+3)(n+2)} \\ &= \frac{(2n^2 + 5n + 2) - (2n^2 + 5n - 3)}{(n+3)(n+2)} \\ &= \frac{5}{(n+3)(n+2)} \end{aligned}$$

$\forall n \in \mathbb{N} \quad \frac{5}{(n+3)(n+2)} > 0$

$\forall n \in \mathbb{N} \quad u_{n+1} - u_n > 0$

On en déduit que la suite (u_n) est strictement croissante à partir de l'indice 0.

2^e méthode : par étude de fonction

Considérons la fonction f définie sur $\mathbb{R} \setminus \{-2\}$ par $f(x) = \frac{2x-1}{x+2}$.

On a : $\forall n \in \mathbb{N} \quad u_n = f(n)$ (on dit que f est la fonction associée à la suite (u_n)).

f est dérivable sur $\mathbb{R} \setminus \{-2\}$ car f est une fonction rationnelle (c'est même une fonction homographique, c'est-à-dire quotient de deux fonctions affines).

$$\begin{aligned} \forall x \in \mathbb{R} \setminus \{-2\} \quad f'(x) &= \frac{2(x+2) - (2x-1)}{(x+2)^2} \\ &= \frac{2x+4-2x+1}{(x+2)^2} \\ &= \frac{5}{(x+2)^2} \end{aligned}$$

Donc $\forall x \in \mathbb{R} \setminus \{-2\} \quad f'(x) > 0$.

On en déduit que f est strictement croissante sur \mathbb{R}_+ .

Par conséquent, la suite (u_n) est strictement croissante à partir de l'indice 0.

2°) $2 - u_n = 2 - \frac{2n-1}{n+2} = \frac{2(n+2) - (2n-1)}{n+2} = \frac{2n+4-2n+1}{n+2} = \frac{5}{n+2}$

IX. D'après le graphique, on peut penser que la suite (u_n) est décroissante à partir de l'indice 0.

X. La vitesse instantanée au bout de 3 secondes est de $36 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$.

Explication :

$d'(t) = 9t + 9$ d'où $d'(3) = 9 \times 3 + 9 = 27 + 9 = 36$

J'aurais dû demander la vitesse moyenne entre les instants 0 et 3.

XI.

Méthode : on effectue une réécriture de $f(x)$.

$\forall x \in \mathbb{R}^* \quad f(x) = \frac{x^3}{x^2} - 2\frac{x^2}{x^2} + \frac{1}{x^2} = x - 2 + \frac{1}{x^2}$

Donc : $\forall x \in \mathbb{R}^* \quad f(x) - (x-2) = \frac{1}{x^2}$.

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} [f(x) - (x-2)] = \lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{1}{x^2} = 0.$$

$$\text{De même que } \lim_{x \rightarrow -\infty} [f(x) - (x-2)] = \lim_{x \rightarrow -\infty} \frac{1}{x^2} = 0.$$

On en déduit que \mathcal{C} admet la droite Δ d'équation réduite $y = x - 2$ pour asymptote oblique en $+\infty$ et $-\infty$.

Question bonus : les droites qui tournent

Cet exercice met en œuvre les notions suivantes :

- notion de « point mobile » ou « point variable » (et son corollaire, la notion de « point fixe »)
- notion de « droite mobile » ou « droite variable » (et son corollaire, la notion de « droite fixe »)
- notion de « position limite » (avec le langage « La droite vient se confondre ... »)

Compétences mises en œuvre :

- observer
- démontrer

Quelques questions à se poser

Quel est le point qui est fixe ?
 Quel est le point qui est le point mobile ?

La position limite est une droite fixe.

Voici quelques phrases que j'ai trouvées,

- « La droite (OM) se rapproche de l'axe des ordonnées sans qu'elle lui soit parallèle. »
- « La droite (OM) se rapproche de l'axe des ordonnées sans qu'elle lui soit parallèle. »
- « Elles sont confondues. »
- « La droite (OM) lorsque h tend vers 0^+ . »
- « La droite (OM) est toujours située en dessous de la fonction $f(x)$. »
- « Si h tend vers 0^+ , la droite (OM) se confond avec l'axe des abscisses. »
- « Quand h tend vers 0^+ , la droite (OM) tend à se confondre avec l'axe des ordonnées. »
- « La courbe \mathcal{C} est au-dessus de la droite (OM) pour $x < h$ et au-dessous de la droite (OM) pour $x > h$. »

1°) Lorsque h tend vers 0^+ , on observe que la droite (OM) se rapproche de l'axe des ordonnées.

$$2^\circ) \text{ Le coefficient directeur de la droite (OM) est égal à : } m = \frac{y_M - y_O}{x_M - x_O} = \frac{\sqrt{h} - 0}{h - 0} = \frac{\sqrt{h}}{h} = \frac{\sqrt{h}}{\sqrt{h} \times \sqrt{h}} = \frac{1}{\sqrt{h}}$$

$$\lim_{h \rightarrow 0^+} \frac{1}{\sqrt{h}} = +\infty$$

Lorsque h tend vers 0^+ , le coefficient directeur de la droite (OM) tend vers $+\infty$ ce qui justifie que la position limite de la droite (OM) est l'axe des ordonnées.

On pourra noter ce qu'a remarqué un élève : lorsque h tend vers 0^+ , x_M et y_M tendent tous les deux vers 0.

On peut dire que la courbe \mathcal{C} admet l'axe des ordonnées pour tangente verticale au point O.

Remarque

En fait, c'est plutôt de la demi-droite [OM] qui nous intéresse ici car $h > 0$.

La position limite de la demi-droite [OM] quand h tend vers 0^+ est la demi-droite [Oy).

La courbe \mathcal{C} admet la demi-droite [Oy) pour demi-tangente verticale au point O.