

Corrigé - Mathématiques I - Section D

Exercice 1

1. On a : $z_0^2 = (2 - i)^2 = 4 - 4i - 1 = 3 - 4i$ et $z_0^3 = (3 - 4i) \cdot (2 - i) = 6 - 3i - 8i - 4 = 2 - 11i$.

$(z_0 \text{ est racine de } P) \Leftrightarrow P(z_0) = 0$

Calculons :

$$\begin{aligned} P(z_0) &= 2 - 11i - (7 + 2i)(3 - 4i) + (17 + 8i)(2 - i) - 15 - 10i \\ &= 2 - 11i - (21 - 28i + 6i + 8) + (34 - 17i + 16i + 8) - 15 - 10i \\ &= 2 - 11i - 21 + 28i - 6i - 8 + 34 - 17i + 16i + 8 - 15 - 10i \\ &= 2 - 21 - 8 + 34 + 8 - 15 + (-11 + 28 - 6 - 17 + 16 - 10)i \\ &= 0 + 0i \\ &= 0. \end{aligned}$$

Donc $z_0 = 2 - i$ est une racine de P et $P(z)$ est divisible par $z - (2 - i)$.

3 pts

2. Schéma de Horner :

	1	-7 - 2i	17 + 8i	-15 - 10i
2 - i		2 - i	-13 - i	15 + 10i
	1	-5 - 3i	4 + 7i	0

Donc : $P(z) = (z - (2 - i)) \cdot \underbrace{(z^2 + (-5 - 3i)z + 4 + 7i)}_{Q(z)}$

3 pts

Factorisons $Q(z)$:

$$\begin{aligned} \Delta &= (-5 - 3i)^2 - 4 \cdot 1 \cdot (4 + 7i) \\ &= 25 + 30i - 9 - 16 - 28i \\ &= 2i \end{aligned}$$

Si $\delta = x + yi$ est une racine carrée complexe de Δ on obtient le système suivant :

$$\begin{cases} x^2 - y^2 = 0 & (1) \\ 2xy = 2 & (2) \\ x^2 + y^2 = \sqrt{0^2 + 2^2} = 2 & (3) \end{cases}$$

(1) + (3) : $2x^2 = 2 \Leftrightarrow x^2 = 1 \Leftrightarrow x = 1$ ou $x = -1$

(3) - (1) : $2y^2 = 2 \Leftrightarrow y^2 = 1 \Leftrightarrow y = 1$ ou $y = -1$

D'après (2), x et y ont même signe. Les racines carrées complexes de Δ sont donc $1 + i$ et $-1 - i$.

Prenons par exemple : $\delta = 1 + i$.

4 pts

Les racines de Q sont :

$$z_1 = \frac{5 + 3i + (1 + i)}{2} = \frac{6 + 4i}{2} = 3 + 2i \text{ et } z_2 = \frac{5 + 3i - (1 + i)}{2} = \frac{4 + 2i}{2} = 2 + i$$

Finalement :

$$P(z) = (z - (2 - i)) \cdot (z - (3 + 2i)) \cdot (z - (2 + i))$$

et

$$P(z) = 0 \Leftrightarrow z = 2 - i \text{ ou } z = 3 + 2i \text{ ou } z = 2 + i$$

2 pts

$$S = \{2 - i; 3 + 2i; 2 + i\}$$

Exercice 2

1. • $|z_1| = \sqrt{18 + 6} = \sqrt{24} = 2\sqrt{6}$

$$\begin{cases} \cos \theta = \frac{\sqrt{3}}{2} \\ \sin \theta = -\frac{1}{2} \end{cases} \Rightarrow \theta = -\frac{\pi}{6}$$

On a donc : $z_1 = 2\sqrt{6} \operatorname{cis}\left(-\frac{\pi}{6}\right)$

2 pts

• $z_2 = 8i \operatorname{cis}\left(\frac{\pi}{4}\right)$

$$= 8 \operatorname{cis}\left(\frac{\pi}{2}\right) \operatorname{cis}\left(\frac{\pi}{4}\right) = 8 \operatorname{cis}\left(\frac{3\pi}{4}\right) = 8 \left(\cos\left(\frac{3\pi}{4}\right) + i \sin\left(\frac{3\pi}{4}\right) \right) = -4\sqrt{2} + 4\sqrt{2}i$$

2 pts

2. $z_1^2 = \left[2\sqrt{6} \operatorname{cis}\left(-\frac{\pi}{6}\right)\right]^2 = 24 \operatorname{cis}\left(-\frac{\pi}{3}\right) = 24 \left(\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i\right) = 12 - 12\sqrt{3}i$

2 pts

D'une part :

$$Z = \frac{z_1^2}{z_2} = \frac{24 \operatorname{cis}\left(-\frac{\pi}{3}\right)}{8 \operatorname{cis}\left(\frac{3\pi}{4}\right)} = 3 \operatorname{cis}\left(-\frac{13\pi}{12}\right) = 3 \cos\left(-\frac{13\pi}{12}\right) + 3 \sin\left(-\frac{13\pi}{12}\right) i$$

1 pts

D'autre part :

$$\begin{aligned} Z &= \frac{z_1^2}{z_2} = \frac{12 - 12\sqrt{3}i}{-4\sqrt{2} + 4\sqrt{2}i} = \frac{-48\sqrt{6} - 48\sqrt{2} + 48\sqrt{6}i - 48\sqrt{2}i}{64} \\ &= 3 \frac{(-\sqrt{6} - \sqrt{2})}{4} + 3 \frac{(\sqrt{6} - \sqrt{2})}{4} i \end{aligned}$$

2 pts

3. On en déduit :

$$\begin{cases} \cos\left(-\frac{13\pi}{12}\right) = \frac{-\sqrt{6} - \sqrt{2}}{4} \\ \sin\left(-\frac{13\pi}{12}\right) = \frac{\sqrt{6} - \sqrt{2}}{4} \end{cases}$$

2 pts

4. • $|w| = \sqrt{32 + 32} = \sqrt{64} = 8$

$$\begin{cases} \cos \theta = \frac{4\sqrt{2}}{8} = \frac{\sqrt{2}}{2} \\ \sin \theta = \frac{4\sqrt{2}}{8} = \frac{\sqrt{2}}{2} \end{cases} \Rightarrow \theta = \frac{\pi}{4}$$

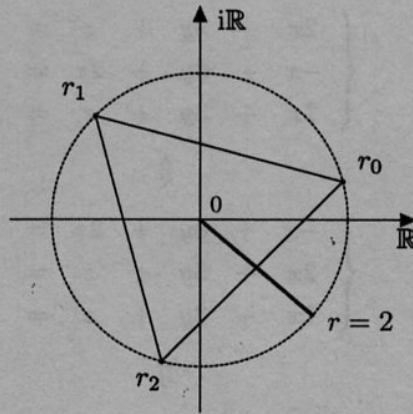
On a donc : $w = 8 \operatorname{cis}\left(\frac{\pi}{4}\right)$

Les racines cubiques de w sont : $r_k = 2 \operatorname{cis}\left(\frac{\pi}{12} + \frac{2k\pi}{3}\right)$ avec $k \in \{0; 1; 2\}$.

Donc : $r_0 = 2 \operatorname{cis}\left(\frac{\pi}{12}\right)$, $r_1 = 2 \operatorname{cis}\left(\frac{9\pi}{12}\right)$ et $r_2 = 2 \operatorname{cis}\left(\frac{17\pi}{12}\right)$.

4 pts

5.



3 pts

Exercice 3

La matrice A du système admet le déterminant :

$$\det A = \begin{vmatrix} 2 & 3 & 1 \\ -1 & m & 2 \\ 7 & 3 & m-5 \end{vmatrix} = 2m^2 - 14m + 12$$

On calcule son discriminant $\Delta = 100$ et on trouve ses racines : $m = 6$ ou $m = 1$. Donc :

$$\det A = 2(m-6)(m-1).$$

2 pts

1^{er} cas : $m \neq 6$ et $m \neq 1$

Dans ce cas, $\det A \neq 0$ et le système est de Cramer. Il admet une solution unique :

$$\det A_1 = \begin{vmatrix} 4 & 3 & 1 \\ 5 & m & 2 \\ 7 & 3 & m-5 \end{vmatrix} = 4m^2 - 42m + 108 = 2(2m-9)(m-6)$$

$$\det A_2 = \begin{vmatrix} 2 & 4 & 1 \\ -1 & 5 & 2 \\ 7 & 7 & m-5 \end{vmatrix} = 14m - 84 = 14(m-6)$$

$$\det A_3 = \begin{vmatrix} 2 & 3 & 4 \\ -1 & m & 5 \\ 7 & 3 & 7 \end{vmatrix} = -14m + 84 = -14(m-6)$$

Le système admet une solution unique : $S = \left\{ \left(\frac{2m-9}{m-1}; \frac{7}{m-1}; \frac{-7}{m-1} \right) \right\}$.

4 pts

Interprétation géométrique. Les équations du système sont celles de trois plans de l'espace qui se coupent en un point de coordonnées $\left(\frac{2m-9}{m-1}; \frac{7}{m-1}; \frac{-7}{m-1}\right)$.

1 pts

2^e cas : $m = 6$

On résout le système suivant :

$$\begin{cases} 2x + 3y + z = 4 \\ -x + 6y + 2z = 5 \\ 7x + 3y + z = 7 \end{cases}$$

\Downarrow

$$\begin{cases} -x + 6y + 2z = 5 \\ 2x + 3y + z = 4 \\ 7x + 3y + z = 7 \end{cases}$$

\Downarrow

$$\begin{cases} -x + 6y + 2z = 5 \\ 15y + 5z = 14 \\ 45y + 15z = 42 \end{cases}$$

\Downarrow

$$\begin{cases} -x + 6y + 2z = 5 \\ 15y + 5z = 14 \\ 15y + 5z = 14 \end{cases}$$

\Downarrow

$$\begin{cases} -x + 6y + 2z = 5 \\ 15y + 5z = 14 \end{cases}$$

On a donc :

$$\begin{cases} x = 6y + 2z - 5 \\ y = \frac{14}{15} - \frac{1}{3}z \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 6\left(\frac{14}{15} - \frac{1}{3}z\right) + 2z - 5 \\ y = \frac{14}{15} - \frac{1}{3}z \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = \frac{3}{5} \\ y = \frac{14}{15} - \frac{1}{3}z \end{cases}$$

En posant $z = \alpha$, avec $\alpha \in \mathbb{R}$, on obtient :

$$\begin{cases} x = \frac{3}{5} \\ y = \frac{14}{15} - \frac{1}{3}\alpha \\ z = \alpha \end{cases}$$

Donc : $S = \left\{ \left(\frac{3}{5}; \frac{14}{15} - \frac{1}{3}\alpha; \alpha \right) \mid \alpha \in \mathbb{R} \right\}$.

5 pts

Interprétation géométrique. Les équations du système sont celles de trois plans de l'espace qui se

coupent suivant la droite passant par le point $A\left(\frac{3}{5}; \frac{14}{15}; 0\right)$ et de vecteur directeur $\vec{u}\begin{pmatrix} 0 \\ -\frac{1}{3} \\ 1 \end{pmatrix}$. 1 pts

3^e cas : $m = 1$

On résout le système suivant :

$$\begin{cases} 2x + 3y + z = 4 \\ -x + y + 2z = 5 \\ 7x + 3y - 4z = 7 \end{cases}$$

⇕

$$\begin{cases} -x + y + 2z = 5 \\ 2x + 3y + z = 4 \\ 7x + 3y - 4z = 7 \end{cases}$$

⇕

$$\begin{cases} -x + y + 2z = 5 \\ 5y + 5z = 14 \\ 10y + 10z = 42 \end{cases}$$

⇕

$$\begin{cases} -x + y + 2z = 5 \\ 5y + 5z = 14 \\ 5y + 5z = 21 \end{cases}$$

Deux des trois équations sont incompatibles. Donc le système n'admet pas de solution. $S = \emptyset$.

3 pts

Interprétation géométrique. Les équations du système sont celles de trois plans de l'espace dont l'intersection est vide.

1 pts

Exercice 4

1. $\vec{AB}\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}$ et $\vec{AC}\begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$ sont des vecteurs directeurs non colinéaires du plan π .

Alors :

$$M(x; y; z) \in \pi \Leftrightarrow \vec{AM} = \alpha\vec{AB} + \beta\vec{AC} \quad (\alpha, \beta \in \mathbb{R})$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x - 1 = 2\alpha - 2\beta \\ y = \alpha - 2\beta \\ z - 1 = -2\alpha \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = 1 + 2\alpha - 2\beta \\ y = \alpha - 2\beta \\ z = 1 - 2\alpha \end{cases}$$

3 pts

De plus :

$$M(x; y; z) \in \pi \Leftrightarrow \det(\overrightarrow{AM}; \overrightarrow{AB}; \overrightarrow{AC}) = 0$$

$$\Leftrightarrow \begin{vmatrix} x-1 & 2 & -2 \\ y & 1 & -2 \\ z-1 & -2 & 0 \end{vmatrix}$$

$$\Leftrightarrow -4(z-1) + 4y + 2(z-1) - 4(x-1) = 0$$

$$\Leftrightarrow -4z + 4 + 4y + 2z - 2 - 4x + 4 = 0$$

$$\Leftrightarrow -4x + 4y - 2z + 6 = 0$$

$$\Leftrightarrow 2x - 2y + z - 3 = 0$$

3 pts

2. $S(-1; 4; -5) \notin \pi$ car $2 \cdot (-1) - 2 \cdot 4 + (-5) - 3 = -18 \neq 0$.

$T(5; -2; -2) \notin \pi$ car $2 \cdot 5 - 2 \cdot (-2) + (-2) - 3 = 9 \neq 0$.

2 pts

3. $\overrightarrow{ST} \begin{pmatrix} 6 \\ -6 \\ 3 \end{pmatrix}$ est un vecteur directeur de la droite (ST) .

Alors :

$$M(x; y; z) \in (ST) \Leftrightarrow \overrightarrow{SM} = k\overrightarrow{ST} \quad (k \in \mathbb{R})$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x+1 = 6k \\ y-4 = -6k \\ z+5 = 3k \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = -1 + 6k \\ y = 4 - 6k \\ z = -5 + 3k \end{cases}$$

3 pts

4. Soit $I(x_0; y_0; z_0)$ le point d'intersection de π et de (ST) . Ses coordonnées vérifient le système suivant :

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x_0 = -1 + 6k \\ y_0 = 4 - 6k \\ z_0 = -5 + 3k \\ 2x_0 - 2y_0 + z_0 - 3 = 0 \end{cases}$$

Par substitution :

$$2(-1 + 6k) - 2(4 - 6k) + (-5 + 3k) - 3 = 0 \Leftrightarrow 27k - 18 = 0 \Leftrightarrow k = \frac{2}{3}$$

et on a donc $x_0 = -1 + 6 \cdot \frac{2}{3} = 3$, $y_0 = 4 - 6 \cdot \frac{2}{3} = 0$ et $z_0 = -5 + 3 \cdot \frac{2}{3} = -3$.

Le point d'intersection est $I(3; 0; -3)$.

2 pts