

DS n° 5 de mathématiques et d'informatique

durée : 3 heures

- Documents et calculatrice non autorisés.
- Une importance est accordée à la précision, concision et à la clarté de la rédaction.

Problème 1 (Analyse-Informatique)

Dans tout l'exercice, $\alpha \in]0, 1]$. Pour tout entier naturel n , on pose :

$$S_n = \sum_{k=0}^n \frac{(-1)^k}{(k+1)^\alpha}$$

- (INFO) Écrire une fonction `SuiteS(n)` qui retourne la valeur de S_n . On suppose que α est contenu dans la variable a .
- (a) Montrer que $(S_{2n})_{n \in \mathbb{N}}$ est une suite décroissante.
(b) Montrer que $(S_{2n+1})_{n \in \mathbb{N}}$ est une suite croissante.
(c) Déterminer la limite de $(S_{2n} - S_{2n+1})_{n \in \mathbb{N}}$.
(d) Dédire des questions précédentes que la suite $(S_n)_{n \in \mathbb{N}}$ est convergente.

Dans la suite, on note ℓ_α la limite de la suite $(S_n)_{n \in \mathbb{N}}$.

- (INFO) À partir des questions précédentes, on en déduit l'algorithme d'approximation numérique ci-contre (voir l'encadré). Écrire une fonction `approx(epsilon)` qui exécute l'algorithme décrit.
- Dans cette question, on fixe $\alpha = 1$ et on veut calculer ℓ_1 .
(a) Montrer que pour tout $x \in [0, 1]$ et $n \in \mathbb{N}$, on a

$$\frac{1}{1+x} - \sum_{k=0}^{2n+1} (-1)^k x^k = \frac{x^{2n+2}}{1+x}$$

- (b) En déduire que pour tout $n \in \mathbb{N}$,

$$\ln(2) - S_{2n+1} = \int_0^1 \frac{x^{2n+2}}{1+x} dx$$

- (c) On rappelle que si f est une fonction continue et positive sur $[0, 1]$ alors $\int_0^1 f(t) dt \geq 0$.
Montrer que pour tout $n \in \mathbb{N}$, on a

$$0 \leq \ln(2) - S_{2n+1} \leq \int_0^1 x^{2n+2} dx.$$

- (d) Dédire des questions précédente la limite ℓ_1 de la suite $(S_n)_{n \in \mathbb{N}}$.
- (e) (INFO) À l'aide de résultats précédents, écrire une fonction `approxln2(epsilon)` qui retourne un encadrement du nombre $\ln(2)$ à ϵ près.

```
Pour epsilon>0 :
S0=1
S1=S0-(1/(2)**a)
k=2
tant que (|S1-S0|>epsilon)
    S0=S1+(1/(k+1)**a)
    k=k+1
    S1=S0-(1/(k+1)**a)
    k=k+1
retourner [S1,S0]
```

Correction

Dans tout l'exercice, $\alpha \in]0, 1]$. Pour tout entier naturel n , on pose :

$$S_n = \sum_{k=0}^n \frac{(-1)^k}{(k+1)^\alpha}$$

- ```
def suiteS(n) :
 S=0
 for i in range(n+1) :
 S=S+((-1)**i)/(i+1)**a
 return S
```

2. (a) Soit  $n \in \mathbb{N}$ . On a

$$\begin{aligned} S_{2n+2} - S_{2n} &= \sum_{k=0}^{2n+2} \frac{(-1)^k}{(k+1)^\alpha} - \sum_{k=0}^{2n} \frac{(-1)^k}{(k+1)^\alpha} \\ &= S_{2n} + \frac{(-1)^{2n+1}}{(2n+2)^\alpha} + \frac{(-1)^{2n+2}}{(2n+3)^\alpha} - S_{2n} \\ &= \frac{(-1)^{2n+1}}{(2n+2)^\alpha} + \frac{(-1)^{2n+2}}{(2n+3)^\alpha} \\ &= \frac{-1}{(2n+2)^\alpha} + \frac{1}{(2n+3)^\alpha}. \end{aligned}$$

Or  $\alpha > 0$ . Donc  $(2n+3)^\alpha \geq (2n+2)^\alpha > 0$ . Par décroissance de la fonction inverse sur  $\mathbb{R}^{+\ast}$ , on en déduit que

$$\frac{1}{(2n+3)^\alpha} \leq \frac{1}{(2n+2)^\alpha}.$$

On a donc

$$\frac{1}{(2n+3)^\alpha} - \frac{1}{(2n+2)^\alpha} \leq 0.$$

Autrement dit,  $S_{2n+2} - S_{2n} \leq 0$ .

Conclusion : la suite  $(S_{2n})_{n \in \mathbb{N}}$  est décroissante.

(b) Soit  $n \in \mathbb{N}$ .

$$\begin{aligned} S_{2n+3} - S_{2n+1} &= \sum_{k=0}^{2n+3} \frac{(-1)^k}{(k+1)^\alpha} - \sum_{k=0}^{2n+1} \frac{(-1)^k}{(k+1)^\alpha} \\ &= S_{2n+1} + \frac{(-1)^{2n+2}}{(2n+3)^\alpha} + \frac{(-1)^{2n+3}}{(2n+4)^\alpha} - S_{2n+1} \\ &= \frac{(-1)^{2n+2}}{(2n+3)^\alpha} + \frac{(-1)^{2n+3}}{(2n+4)^\alpha} \\ &= \frac{1}{(2n+3)^\alpha} - \frac{1}{(2n+4)^\alpha}. \end{aligned}$$

Or  $\alpha > 0$ . Donc par décroissance de la fonction  $x \mapsto \frac{1}{x^\alpha}$  sur  $\mathbb{R}^{+\ast}$ , on en déduit que  $\frac{1}{(2n+3)^\alpha} \geq \frac{1}{(2n+4)^\alpha}$ . On a donc  $\frac{1}{(2n+3)^\alpha} - \frac{1}{(2n+4)^\alpha} \geq 0$ . Autrement dit,  $S_{2n+3} - S_{2n+1} \geq 0$ .

Conclusion : la suite  $(S_{2n+1})_{n \in \mathbb{N}}$  est croissante.

(c) Soit  $n \in \mathbb{N}$ . On a

$$\begin{aligned} S_{2n+1} - S_{2n} &= S_{2n} + \frac{(-1)^{2n+1}}{(2n+2)^\alpha} - S_{2n} \\ &= -\frac{1}{(2n+2)^\alpha} \end{aligned}$$

Or  $\alpha > 0$ , donc  $\lim_{n \rightarrow +\infty} (2n+2)^\alpha = +\infty$ . Donc  $\lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{-1}{(2n+2)^\alpha} = 0$ .

Autrement dit,  $\boxed{\lim_{n \rightarrow +\infty} (S_{2n+1} - S_{2n}) = 0}$ .

(d) En résumé :

- la suite  $(S_{2n})_{n \in \mathbb{N}}$  est décroissante (question 1.a) ;
  - la suite  $(S_{2n+1})_{n \in \mathbb{N}}$  est croissante (question 1.b) ;
  - la suite  $(S_{2n+1} - S_{2n})_{n \in \mathbb{N}}$  est de limite nulle ;
- ces deux suites sont donc adjacentes. Il en résulte qu'elles convergent vers la même limite. Les suites  $(S_{2n})_{n \in \mathbb{N}}$  et  $(S_{2n+1})_{n \in \mathbb{N}}$  ayant même limite, on en déduit que la suite  $(S_n)_{n \in \mathbb{N}}$  est convergente.

```
3. def approx(epsilon) :
 S0=1
 S1=1-(1/(2**a))
 k=2
 while (abs(S1-S0)>epsilon) :
 S0=S1+(1/(k+1)**a)
 k=k+1
 S1=S0-(1/(k+1)**a)
 k=k+1
 return [S1,S0]
```

4. (a) Soit  $x \in [0, 1]$ . On a

$$\sum_{k=0}^{2n+1} (-1)^k x^k = \sum_{k=0}^{2n+1} (-x)^k$$

On reconnaît la somme des termes d'une suite géométrique de raison  $-x \neq 1$  ( $-x \in [-1, 0]$ ) donc

$$\sum_{k=0}^{2n+1} (-1)^k x^k = \frac{1 - (-x)^{2n+2}}{1 - (-x)}$$

Autrement dit,

$$\sum_{k=0}^{2n+1} (-1)^k x^k = \frac{1 - (x)^{2n+2}}{1 + x}$$

On a donc

$$\frac{x^{2n+2}}{1+x} = \frac{1}{1+x} - \sum_{k=0}^{2n+1} (-1)^k x^k.$$

(b) Soit  $n \in \mathbb{N}$ . D'après la question 4.a, on sait que

$$\forall x \in [0, 1], \frac{1}{1+x} - \sum_{k=0}^{2n+1} (-1)^k x^k = x^k \frac{x^{2n+2}}{1+x}.$$

Les fonctions  $f : x \mapsto \frac{1}{1+x} - \sum_{k=0}^{2n+1} (-1)^k x^k$  et  $g : x \mapsto \frac{x^{2n+2}}{1+x}$  étant obtenues comme sommes et quotient de polynômes dont le dénominateur ne s'annule pas sur  $[0, 1]$ , on en déduit qu'elles sont continues sur  $[0, 1]$  et donc intégrables sur ce segment. En intégrant, on obtient alors :

$$\int_0^1 \left( \frac{1}{1+x} - \sum_{k=0}^{2n+1} (-1)^k x^k \right) dx = \int_0^1 \frac{x^{2n+2}}{1+x} dx.$$

Par linéarité de l'intégrale, on a

$$\int_0^1 \frac{1}{1+x} dx - \sum_{k=0}^{2n+1} (-1)^k \int_0^1 x^k dx = \int_0^1 \frac{x^{2n+2}}{1+x} dx.$$

En calculant les intégrales du membre droit, on obtient

$$[\ln(1+x)]_{x=0}^{x=1} - \sum_{k=0}^{2n+1} (-1)^k \left[ \frac{x^{k+1}}{k+1} \right]_{x=0}^{x=1} = \int_0^1 \frac{x^{2n+2}}{1+x} dx.$$

D'où

$$\ln(2) - \sum_{k=0}^{2n+1} (-1)^k \frac{1}{k+1} = \int_0^1 \frac{x^{2n+2}}{1+x} dx.$$

Autrement dit,

$$\ln(2) - S_{2n+1} = \int_0^1 \frac{x^{2n+2}}{1+x} dx.$$

(c) Soit  $n \in \mathbb{N}$ . On pose  $f_n : x \mapsto \frac{x^{2n+2}}{1+x}$ . Cette fonction étant un quotient de polynôme dont le dénominateur ne s'annule pas sur  $[0, 1]$  elle y est continue. De plus, sur  $[0, 1]$  le numérateur et dénominateur sont positifs. On en déduit que

$$\int_0^1 f_n(x) dx \geq 0.$$

D'après la question 4.b, on en déduit que

$$\ln(2) - S_{2n+1} \geq 0.$$

Posons  $g : x \mapsto x^{2n+2}$ .  $g$  est continue sur  $[0, 1]$  car polynomiale. De plus, pour tout  $x \in [0, 1]$ ,  $g(x) - f_n(x) = x^{2n+2} - \frac{x^{2n+2}}{1+x} = \frac{x^{2n+3}}{1+x} \geq 0$ . Par conséquent,  $g - f_n$  est positive sur  $[0, 1]$  et y est continue comme différence de fonctions continues sur ce segment. Il en résulte que

$$\int_0^1 (g - f_n)(x) dx \geq 0.$$

D'où

$$\int_0^1 g(x)dx \geq \int_0^1 f_n(x)dx.$$

Autrement dit,

$$\int_0^1 x^{2n+2}dx \geq \int_0^1 \frac{x^{2n+2}}{1+x}dx = \ln(2) - S_{2n+1}.$$

On a bien

$$0 \leq \ln(2) - S_{2n+1} \leq \int_0^1 x^{2n+2}dx.$$

On rappelle que si  $f$  est une fonction continue et positive sur  $[0, 1]$  alors  $\int_0^1 f(t)dt \geq 0$ .  
Montrer que pour tout  $n \in \mathbb{N}$ , on a

$$0 \leq \ln(2) - S_{2n+1} \leq \int_0^1 x^{2n+2}dx.$$

(d) D'après la question 4.c, on a

$$0 \leq \ln(2) - S_{2n+1} \leq \int_0^1 x^{2n+2}dx.$$

En calculant l'intégrale, on a alors :

$$0 \leq \ln(2) - S_{2n+1} \leq \frac{1}{2n+3}.$$

Or  $\lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{2n+3} = 0$  et d'après le théorème des gendarmes, on en déduit que  $\lim_{n \rightarrow +\infty} (\ln(2) - S_{2n+1}) = 0$ .  
Autrement dit,  $\lim_{n \rightarrow +\infty} S_{2n+1} = \ln(2)$ .

D'après la question 1.d, on sait que  $(S_n)_{n \in \mathbb{N}}$  est convergente. Elle converge donc vers la même limite que  $(S_{2n+1})_{n \in \mathbb{N}}$ .  
Par conséquent,

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} S_n = \ln(2).$$

(e) `def approxln2(epsilon) :`

```
S0=1
S1=1-(1/2)
k=2
while (abs(S1-S0)>epsilon) :
 S0=S1+(1/(k+1))
 k=k+1
 S1=S0-(1/(k+1))
 k=k+1
return [S1,S0]
```

## Exercice 1

On veut étudier la suite définie par

$$\begin{cases} u_0 = 0, \\ \forall n \in \mathbb{N}, u_{n+1} = \sqrt{u_n + 3}. \end{cases}$$

Pour tout  $x \geq 0$ , on pose  $f(x) = \sqrt{x+3}$ .

1. Résoudre l'équation  $f(x) = x$  avec  $x \geq 0$ . On note  $L$  la solution correspondante.
2. Montrer que  $f([0, L]) \subset [0, L]$ .
3. Montrer que pour tout  $y \geq x \geq 0$ , on a

$$0 \leq f(y) - f(x) \leq \frac{y-x}{2\sqrt{3}}.$$

On pourra multiplier au numérateur et au dénominateur de  $f(y) - f(x)$  par  $\sqrt{y+3} + \sqrt{x+3}$ .

4. Démontrer par récurrence que pour tout  $n \in \mathbb{N}$ ,

$$u_n \in [0, L] \text{ et } 0 \leq L - u_n \leq \frac{L}{(2\sqrt{3})^n}.$$

5. En déduire que la suite  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$  est convergente et déterminer sa limite.

## Correction

On veut étudier la suite définie par

$$\begin{cases} u_0 = 0, \\ \forall n \in \mathbb{N}, u_{n+1} = \sqrt{u_n + 3}. \end{cases}$$

Pour tout  $x \geq 0$ , on pose  $f(x) = \sqrt{x+3}$ .

1. Soit  $x \geq 0$ .

$$\begin{aligned} f(x) = x &\Leftrightarrow \sqrt{x+3} = x \\ &\Leftrightarrow (x+3) = x^2 \quad (x \geq 0) \\ &\Leftrightarrow 0 = x^2 - x - 3 \end{aligned}$$

On reconnaît une équation du second degré de discriminant  $\Delta = 13$ . Les solutions de cette équation sont donc  $x_1 = \frac{1-\sqrt{13}}{2}$ ,  $x_2 = \frac{1+\sqrt{13}}{2}$ . On a donc

$$f(x) = x \Leftrightarrow x \in \left\{ \frac{1-\sqrt{13}}{2}, \frac{1+\sqrt{13}}{2} \right\} \text{ et } x \geq 0.$$

Par conséquent,

$$S = \left\{ \frac{1+\sqrt{13}}{2} \right\}.$$

Dans la suite,  $L = \frac{1+\sqrt{13}}{2}$ .

2. Soit  $x \in [0, L]$ . Par définition, on a

$$0 \leq x \leq L.$$

On a donc

$$3 \leq x+3 \leq L+3.$$

Par croissance de la fonction racine carrée sur  $\mathbb{R}^+$ , on en déduit que

$$\sqrt{3} \leq \sqrt{x+3} \leq \sqrt{L+3}.$$

Mais d'après la question 1,  $\sqrt{L+3} = L$ . On a donc

$$0 \leq \sqrt{3} \leq f(x) \leq L.$$

On a bien  $f([0, L]) \subset [0, L]$ .

3. Soit  $y \geq x \geq 0$ . On a

$$\begin{aligned} f(y) - f(x) &= \sqrt{y+3} - \sqrt{x+3} \\ &= \frac{(\sqrt{y+3} - \sqrt{x+3})(\sqrt{y+3} + \sqrt{x+3})}{(\sqrt{y+3} + \sqrt{x+3})} \quad ((\sqrt{y+3} + \sqrt{x+3}) > 0) \\ &= \frac{y+3 - (x+3)}{(\sqrt{y+3} + \sqrt{x+3})} \\ &= \frac{y-x}{(\sqrt{y+3} + \sqrt{x+3})} \end{aligned}$$

Or  $y \geq 0, x \geq 0$ . Donc  $\sqrt{y+3} + \sqrt{x+3} \geq 2\sqrt{3} > 0$ . On a donc

$$\frac{1}{\sqrt{y+3} + \sqrt{x+3}} \leq \frac{1}{2\sqrt{3}}.$$

Et comme  $y - x \geq 0$ , il en résulte que

$$\frac{y-x}{\sqrt{y+3} + \sqrt{x+3}} \leq \frac{y-x}{2\sqrt{3}}.$$

Autrement dit, on a

$$\frac{y-x}{\sqrt{y+3} + \sqrt{x+3}} \leq \frac{y-x}{2\sqrt{3}}.$$

4. Pour tout  $n \in \mathbb{N}$ , on pose

$$P(n) : u_n \in [0, L], 0 \leq L - u_n \leq \frac{L}{(2\sqrt{3})^n}.$$

— Initialisation :  $u_0 = 0$  donc  $u_0 \in [0, L]$  et  $L - u_0 = L \leq \frac{L}{(2\sqrt{3})^0}$ .

$P(0)$  est donc vraie.

— Hérédité : soit  $n \in \mathbb{N}$ . On suppose que  $P(n)$  vraie. Montrons que  $P(n+1)$  vraie. D'après  $P(n)$ ,  $u_n \in [0, L]$ . D'après la question 2, il en résulte que  $f(u_n) \in [0, L]$ . Autrement dit,  $u_{n+1} \in [0, L]$ . D'après  $P(n)$ ,  $0 \leq u_n \leq L$ . D'après la question 3, on a donc

$$0 \leq f(L) - f(u_n) \leq \frac{L - u_n}{(2\sqrt{3})}$$

D'après  $P(n)$ , il en résulte que

$$0 \leq f(L) - f(u_n) \leq \frac{L}{(2\sqrt{3})^n (2\sqrt{3})}$$

Or  $f(L) = L$  (q.1). D'où

$$0 \leq L - f(u_n) \leq \frac{L}{(2\sqrt{3})^n (2\sqrt{3})}$$

$P(n+1)$  est donc vraie.

— Conclusion : d'après le principe de récurrence, on en déduit que

$$\forall n \in \mathbb{N}, u_n \in [0, L], 0 \leq L - u_n \leq \frac{L}{(2\sqrt{3})^n}.$$

— On a  $(2\sqrt{3}) > 1$ . Donc  $\lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{L}{(2\sqrt{3})^n} = 0$ . D'après le théorème des gendarmes, on en déduit que  $\lim_{n \rightarrow +\infty} L - u_n = 0$ . Autrement dit,

$$\boxed{\lim_{n \rightarrow +\infty} u_n = \frac{1 + \sqrt{13}}{2}}.$$

5. En déduire que la suite  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$  est convergente et déterminer sa limite.

## Problème 2 (Algèbre-Géométrie, Corrigé de S. Godillon)

### Énoncé 1

Dans l'espace  $\mathcal{E}$  muni d'un repère orthonormé, on considère la droite  $\mathcal{D}$  de représentation paramétrique :

$$\mathcal{D} : \begin{cases} x = -3 + t \\ y = 1 + 2t \\ z = 2 - t \end{cases}, t \in \mathbb{R}.$$

Pour tout ce problème, on fixe un point  $A(\alpha, \beta, \gamma)$  et on note  $H(\lambda, \mu, \nu)$  son projeté orthogonal sur  $\mathcal{D}$ .

1. (a) Déterminer une représentation cartésienne du plan  $\mathcal{P}_1$  contenant les points  $B(-1, 0, 0)$ ,  $C(2, 7, -3)$  et  $D(-2, 4, 1)$ .

#### Correction

On cherche un vecteur  $\vec{n}_1 = (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 \setminus \{\vec{0}\}$  normal au plan  $\mathcal{P}_1$ . Or les vecteurs  $\vec{BC} = (3, 7, -3)$  et  $\vec{BD} = (-1, 4, 1)$  ne sont pas colinéaires car :

$$\text{rang} \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 7 & 4 \\ -3 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} L_2 \leftarrow 3L_2 - 7L_1 \\ L_3 \leftarrow L_3 + L_1 \end{matrix} = \text{rang} \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 0 & 19 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = 2.$$

Ainsi  $\vec{n}_1 = (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 \setminus \{\vec{0}\}$  est normal au plan  $\mathcal{P}_1$  si et seulement si :

$$\begin{cases} \vec{BC} \cdot \vec{n}_1 = 0 \\ \vec{BD} \cdot \vec{n}_1 = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} 3a + 7b - 3c = 0 \\ -a + 4b + c = 0 \end{matrix} \begin{matrix} L_2 \leftarrow 3L_2 + L_1 \\ \\ \end{matrix}$$

$$\iff \begin{cases} 3a + 7b - 3c = 0 \\ 19b = 0 \end{cases}.$$

On obtient un système de rang 2 avec une inconnue auxiliaire et aucune équation auxiliaire. Il y a donc une infinité de solutions de la forme :

$$\begin{cases} a = (3c - 7b)/3 = c \\ b = 0 \\ c = c \end{cases} \quad \text{où } c \in \mathbb{R} \text{ est un paramètre.}$$

Pour  $c = 1$ , on obtient le vecteur normal  $\vec{n}_1 = (1, 0, 1)$ . Ainsi le plan  $\mathcal{P}_1$  admet une représentation cartésienne de la forme :

$$\mathcal{P}_1 : ax + by + cz + d = x + z + d = 0 \quad \text{où } d \in \mathbb{R} \text{ est une constante.}$$

Puisque  $B(-1, 0, 0)$  appartient au plan  $\mathcal{P}_1$ , on en déduit que  $-1 + 0 + d = 0$  donc que  $d = 1$ . Finalement, on obtient la représentation cartésienne :

$$\boxed{\mathcal{P}_1 : x + z + 1 = 0}.$$

On peut aussi écrire une représentation paramétrique du plan  $\mathcal{P}_1$  (par exemple à l'aide des vecteurs directeurs  $\vec{BC}$  et  $\vec{BD}$ ) puis raisonner par substitution pour supprimer les deux paramètres d'une des trois équations obtenues.

- (b) Montrer que  $\mathcal{P}_1$  contient  $\mathcal{D}$ .

#### Correction

Soit  $M(x, y, z) \in \mathcal{D}$ . Il existe donc un paramètre  $t \in \mathbb{R}$  tel que  $(x, y, z) = (-3 + t, 1 + 2t, 2 - t)$ . Par conséquent :

$$x + z + 1 = (-3 + t) + (2 - t) + 1 = 0.$$

On en déduit que  $M(x, y, z) \in \mathcal{P}_1$ . Puisque ceci est vrai pour tout  $M(x, y, z) \in \mathcal{D}$ , on a démontré que :

$$\boxed{\mathcal{D} \subset \mathcal{P}_1}.$$

- (c) Déterminer une représentation cartésienne du plan  $\mathcal{P}_2$  contenant  $\mathcal{D}$  et le point  $E(-2, 3, -1)$ .

### Correction

On cherche un vecteur  $\vec{n}_2 = (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 \setminus \{\vec{0}\}$  normal au plan  $\mathcal{P}_2$ . La droite  $\mathcal{D}$  passe par le point  $F(-3, 1, 2)$  et est dirigée par le vecteur  $\vec{u} = (1, 2, -1)$ . Or les vecteurs  $\vec{EF} = (-1, -2, 3)$  et  $\vec{u} = (1, 2, -1)$  ne sont pas colinéaires car :

$$\text{rang} \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ -2 & 2 \\ 3 & -1 \end{pmatrix} \begin{matrix} L_2 \leftarrow L_2 - 2L_1 \\ L_3 \leftarrow L_3 + 3L_1 \end{matrix} = \text{rang} \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{matrix} L_2 \leftrightarrow L_2 \\ L_3 \leftrightarrow L_2 \end{matrix} = \text{rang} \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = 2.$$

Ainsi  $\vec{n}_2 = (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 \setminus \{\vec{0}\}$  est normal au plan  $\mathcal{P}_2$  si et seulement si :

$$\begin{cases} \vec{EF} \cdot \vec{n}_2 = 0 \\ \vec{u} \cdot \vec{n}_2 = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} -a - 2b + 3c = 0 \\ a + 2b - c = 0 \end{cases} \begin{matrix} L_2 \leftarrow L_2 + L_1 \\ \\ \end{matrix} \\ \iff \begin{cases} -a - 2b + 3c = 0 \\ 2c = 0 \end{cases}.$$

On obtient un système de rang 2 avec une inconnue auxiliaire et aucune équation auxiliaire. Il y a donc une infinité de solutions de la forme :

$$\begin{cases} a = -2b + 3c = -2b \\ b = b \\ c = 0 \end{cases} \quad \text{où } b \in \mathbb{R} \text{ est un paramètre.}$$

Pour  $b = 1$ , on obtient le vecteur normal  $\vec{n}_2 = (-2, 1, 0)$ . Ainsi le plan  $\mathcal{P}_2$  admet une représentation cartésienne de la forme :

$$\mathcal{P}_2 : ax + by + cz + d = -2x + y + d = 0 \quad \text{où } d \in \mathbb{R} \text{ est une constante.}$$

Puisque  $E(-2, 3, -1)$  appartient au plan  $\mathcal{P}_2$ , on en déduit que  $(-2)(-2) + 3 + d = 0$  donc que  $d = -7$ . Finalement, on obtient la représentation cartésienne :

$$\boxed{\mathcal{P}_2 : -2x + y - 7 = 0}.$$

On peut aussi écrire une représentation paramétrique du plan  $\mathcal{P}_2$  (par exemple à l'aide des vecteurs directeurs  $\vec{EF}$  et  $\vec{u}$ ) puis raisonner par substitution pour supprimer les deux paramètres d'une des trois équations obtenues.

- (d) Déterminer une représentation cartésienne du plan  $\mathcal{P}_3$  perpendiculaire à  $\mathcal{D}$  et passant par  $A$ .

### Correction

La droite  $\mathcal{D}$  est dirigée par le vecteur  $\vec{u} = (1, 2, -1)$  et est perpendiculaire au plan  $\mathcal{P}_3$ . Par conséquent, le vecteur  $\vec{u} = (1, 2, -1)$  est normal au plan  $\mathcal{P}_3$  qui admet une représentation cartésienne de la forme :

$$\mathcal{P}_3 : x + 2y - z + d = 0 \quad \text{où } d \in \mathbb{R} \text{ est une constante.}$$

Puisque  $A(\alpha, \beta, \gamma)$  appartient au plan  $\mathcal{P}_3$ , on en déduit que  $\alpha + 2\beta - \gamma + d = 0$  donc que  $d = -\alpha - 2\beta + \gamma$ . Finalement, on obtient la représentation cartésienne :

$$\boxed{\mathcal{P}_3 : x + 2y - z - \alpha - 2\beta + \gamma = 0}.$$

2. En déduire que les coordonnées de  $H$  vérifient un système linéaire qu'on peut écrire sous la forme :

$$M_1 \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} = M_2 \quad \text{où } M_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -1 \end{pmatrix} \text{ et } M_2 \in \mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R}) \text{ est une matrice colonne à déterminer.}$$

### Correction

Puisque  $H$  est le projeté orthogonal de  $A$  sur  $\mathcal{D}$ ,  $H$  appartient à la droite  $\mathcal{D}$  et le vecteur  $\vec{AH}$  est normal à la droite  $\mathcal{D}$ . On en déduit que :

- $H$  appartient au plan  $\mathcal{P}_1$  car  $\mathcal{D} \subset \mathcal{P}_1$  d'après le résultat de la question 1(b) ;
- $H$  appartient au plan  $\mathcal{P}_2$  car  $\mathcal{D} \subset \mathcal{P}_2$  par définition de  $\mathcal{P}_2$  ;
- $H$  appartient au plan  $\mathcal{P}_3$  car  $\vec{AH}$  est un vecteur directeur de  $\mathcal{P}_3$  par définition de  $\mathcal{P}_3$ .

Par conséquent, les coordonnées de  $H(\lambda, \mu, \nu)$  vérifient les équations cartésiennes de  $\mathcal{P}_1$ ,  $\mathcal{P}_2$  et  $\mathcal{P}_3$ , c'est-à-dire :

$$\begin{cases} \lambda + \nu - 1 = 0 \\ -2\lambda + \mu - 7 = 0 \\ \lambda + 2\mu - \nu - \alpha - 2\beta + \gamma = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} \lambda + \nu = 1 \\ -2\lambda + \mu = 7 \\ \lambda + 2\mu - \nu = \alpha + 2\beta - \gamma \end{cases} \\ \iff \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 7 \\ \alpha + 2\beta - \gamma \end{pmatrix} \\ \iff M_1 \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} = M_2 \quad \text{où } M_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 7 \\ \alpha + 2\beta - \gamma \end{pmatrix}.$$

3. Montrer que  $M_1$  est inversible et calculer son inverse.

**Correction**

On fixe  $(y_1, y_2, y_3) \in \mathbb{R}^3$  et on cherche  $(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3$  tel que :

$$\begin{aligned}
 M_1 \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} &\iff \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} \begin{array}{l} L_2 \leftarrow L_2 + 2L_1 \\ L_3 \leftarrow L_3 - L_1 \end{array} \\
 &\iff \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ 2y_1 + y_2 \\ -y_1 + y_3 \end{pmatrix} \begin{array}{l} \\ \\ L_3 \leftarrow L_3 - 2L_1 \end{array} \\
 &\iff \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & -6 \end{pmatrix}}_{\text{rang}=3} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ 2y_1 + y_2 \\ -5y_1 - 2y_2 + y_3 \end{pmatrix} \begin{array}{l} L_1 \leftarrow 6L_1 + L_3 \\ L_2 \leftarrow 3L_2 + L_3 \end{array}
 \end{aligned}$$

On obtient une matrice équivalente échelonnée de rang maximal donc  $M_1$  est inversible.

$$\begin{aligned}
 M_1 \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} &\iff \begin{pmatrix} 6 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & -6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 - 2y_2 + y_3 \\ y_1 + y_2 + y_3 \\ -5y_1 - 2y_2 + y_3 \end{pmatrix} \begin{array}{l} L_1 \leftarrow L_1/6 \\ L_2 \leftarrow L_2/3 \\ L_3 \leftarrow -L_3/6 \end{array} \\
 &\iff \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}}_{=I_3} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (y_1 - 2y_2 + y_3)/6 \\ (y_1 + y_2 + y_3)/3 \\ -(-5y_1 - 2y_2 + y_3)/6 \end{pmatrix} \\
 &\iff \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} y_1 - 2y_2 + y_3 \\ 2y_1 + 2y_2 + 2y_3 \\ 5y_1 + 2y_2 - y_3 \end{pmatrix} = \frac{1}{6} \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 2 & 2 & 2 \\ 5 & 2 & -1 \end{pmatrix}}_{=M_1^{-1}} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}.
 \end{aligned}$$

Finalement, l'inverse de la matrice  $M_1$  est égal à :

$$M_1^{-1} = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 2 & 2 & 2 \\ 5 & 2 & -1 \end{pmatrix}.$$

4. En déduire que les coordonnées de  $H$  sont données par :

$$\begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} = P_1 \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} + P_2 \quad \text{où} \quad P_1 = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 4 & -2 \\ -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad P_2 = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -5 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

**Correction**

D'après les résultats des questions précédentes, on a :

$$\begin{aligned}
 \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} &= I_3 \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} = M_1^{-1} M_1 \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} = M_1^{-1} M_2 = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 1 & -2 & 1 \\ 2 & 2 & 2 \\ 5 & 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 7 \\ \alpha + 2\beta - \gamma \end{pmatrix} \\
 &= \frac{1}{6} \begin{pmatrix} -15 + \alpha + 2\beta - \gamma \\ 12 + 2\alpha + 4\beta - 2\gamma \\ 9 - \alpha - 2\beta + \gamma \end{pmatrix} = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} \alpha + 2\beta - \gamma \\ 2\alpha + 4\beta - 2\gamma \\ -\alpha - 2\beta + \gamma \end{pmatrix} + \frac{1}{6} \begin{pmatrix} -15 \\ 12 \\ 9 \end{pmatrix} \\
 &= \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 4 & -2 \\ -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} + \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -5 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix} = \boxed{P_1 \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} + P_2}.
 \end{aligned}$$

5. (a) Déterminer en fonction de  $\alpha, \beta$  et  $\gamma$  la valeur du paramètre  $t \in \mathbb{R}$  du point  $M(x, y, z) \in \mathcal{D}$  telle que le vecteur  $\overrightarrow{AM}$  est orthogonal au vecteur  $\vec{u} = (1, 2, -1)$ .

**Correction**

Soit  $t \in \mathbb{R}$  le paramètre du point  $M(x, y, z) \in \mathcal{D}$ , donc  $(x, y, z) = (-3 + t, 1 + 2t, 2 - t)$ . Le vecteur  $\overrightarrow{AM}$  est



orthogonal au vecteur  $\vec{u} = (1, 2, -1)$  si et seulement si :

$$\begin{aligned} \overrightarrow{AM} \cdot \vec{u} = 0 &\iff \begin{pmatrix} -3+t-\alpha \\ 1+2t-\beta \\ 2-t-\gamma \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = 0 \\ &\iff (-3+t-\alpha) + 2(1+2t-\beta) - (2-t-\gamma) = 0 \\ &\iff -3+6t-\alpha-2\beta+\gamma = 0 \\ &\iff \boxed{t = \frac{1}{6}(\alpha + 2\beta - \gamma + 3)}. \end{aligned}$$

(b) Retrouver le résultat de la question 4 à l'aide de la valeur du paramètre  $t$  obtenue à la question précédente.

**Correction**

Le vecteur  $\vec{u} = (1, 2, -1)$  est directeur de la droite  $\mathcal{D}$ . Par conséquent, si le vecteur  $\overrightarrow{AM}$  est orthogonal au vecteur  $\vec{u} = (1, 2, -1)$ , alors le point  $M(x, y, z) \in \mathcal{D}$  est le projeté orthogonal de  $A$  sur  $\mathcal{D}$ . On en déduit que les coordonnées de  $H(\lambda, \mu, \nu)$  sont obtenues pour la valeur du paramètre  $t \in \mathbb{R}$  calculée à la question précédente, c'est-à-dire :

$$\begin{cases} \lambda = -3 + t = -3 + \frac{1}{6}(\alpha + 2\beta - \gamma + 3) = \frac{1}{6}(\alpha + 2\beta - \gamma) - \frac{5}{2} \\ \mu = 1 + 2t = 1 + \frac{1}{3}(\alpha + 2\beta - \gamma + 3) = \frac{1}{6}(2\alpha + 4\beta - 2\gamma) + \frac{4}{2} \\ \nu = 2 - t = 2 - \frac{1}{6}(\alpha + 2\beta - \gamma + 3) = \frac{1}{6}(-\alpha - 2\beta + \gamma) + \frac{3}{2} \end{cases}$$

donc 
$$\begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 4 & -2 \\ -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} + \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -5 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix} = \boxed{P_1 \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} + P_2}.$$

6. (a) À l'aide du résultat de la question 4, montrer que :

$$P_1 \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} + P_2 = \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix}.$$

**Correction**

On a d'après le résultat de la question 4 :

$$P_1 \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} + P_2 = P_1 \left( P_1 \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} + P_2 \right) + P_2 = P_1^2 \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} + P_1 P_2 + P_2.$$

Or :

$$P_1^2 = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 4 & -2 \\ -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 4 & -2 \\ -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{36} \begin{pmatrix} 6 & 12 & -6 \\ 12 & 24 & -12 \\ -6 & -12 & 6 \end{pmatrix} = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 4 & -2 \\ -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} = P_1$$

et :

$$P_1 P_2 = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 4 & -2 \\ -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -5 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix} = \frac{1}{12} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = 0_{3,1}.$$

Par conséquent :

$$P_1 \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} + P_2 = P_1^2 \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} + P_1 P_2 + P_2 = P_1 \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} + P_2 = \boxed{\begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix}}$$

d'après le résultat de la question 4.

(b) Quelle est l'interprétation géométrique du résultat précédent ?

**Correction**

On sait d'après le résultat de la question 4 que les coordonnées du projeté orthogonal  $H(\lambda, \mu, \nu)$  de  $A(\alpha, \beta, \gamma)$  sur  $\mathcal{D}$  sont données par :

$$\begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} = P_1 \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} + P_2.$$

Ainsi, les coordonnées du projeté orthogonal de  $H(\lambda, \mu, \nu)$  sur  $\mathcal{D}$  sont égales à :

$$P_1 \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} + P_2 = \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} \quad \text{d'après le résultat de la question précédente.}$$

Le projeté orthogonal de  $H$  sur  $\mathcal{D}$  est donc égal à  $H$ . Par conséquent, le projeté orthogonal sur  $\mathcal{D}$  du projeté orthogonal ou autrement dit projeter orthogonalement sur  $\mathcal{D}$  deux fois de suite revient à ne le faire qu'une seule fois.

7. (a) On note  $\mathcal{S}$  l'ensemble des points  $M(x, y, z) \in \mathcal{E}$  qui vérifient la propriété suivante :

$$P_1 \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} + P_2 = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}. \quad (\text{S})$$

Résoudre (S) et en déduire que  $\mathcal{S} = \mathcal{D}$ .

### Correction

On a :

$$\begin{aligned} (\text{S}) &\iff P_1 \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} + P_2 = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \\ &\iff \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 4 & -2 \\ -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} - \text{I}_3 \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = -\frac{1}{2} \begin{pmatrix} -5 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix} \\ &\iff \left( \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 4 & -2 \\ -1 & -2 & 1 \end{pmatrix} - 6 \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \right) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = -3 \begin{pmatrix} -5 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix} \\ &\iff \begin{pmatrix} -5 & 2 & -1 \\ 2 & -2 & -2 \\ -1 & -2 & -5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 15 \\ -12 \\ -9 \end{pmatrix} \quad L_1 \leftrightarrow L_3 \\ &\iff \begin{pmatrix} -1 & -2 & -5 \\ 2 & -2 & -2 \\ -5 & 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -9 \\ -12 \\ 15 \end{pmatrix} \quad L_3 \leftrightarrow L_1 \\ &\iff \begin{pmatrix} -1 & -2 & -5 \\ 2 & -2 & -2 \\ -5 & 2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -9 \\ -12 \\ 15 \end{pmatrix} \quad L_2 \leftarrow L_2 + 2L_1 \\ &\iff \begin{pmatrix} -1 & -2 & -5 \\ 0 & -6 & -12 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -9 \\ -30 \\ 0 \end{pmatrix} \quad L_3 \leftarrow L_3 - 5L_1 \\ (\text{S}) &\iff \begin{pmatrix} -1 & -2 & -5 \\ 0 & -6 & -12 \\ 0 & 12 & 24 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -9 \\ -30 \\ 60 \end{pmatrix} \quad L_3 \leftarrow L_3 + 2L_2 \\ &\iff \begin{pmatrix} -1 & -2 & -5 \\ 0 & -6 & -12 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -9 \\ -30 \\ 0 \end{pmatrix} \quad L_3 \leftarrow L_3 + 2L_2 \end{aligned}$$

On obtient un système équivalent échelonné de rang 2 avec une inconnue auxiliaire et une équation auxiliaire compatible. Le système (S) a donc une infinité de solutions de la forme :

$$\boxed{\begin{cases} x = 9 - 2y - 5z = 9 - 2(5 - 2z) - 5z = -1 - z \\ y = -(-30 + 12z)/6 = 5 - 2z \\ z = z \end{cases} \quad \text{où } z \in \mathbb{R} \text{ est un paramètre.}$$

On reconnaît la représentation paramétrique d'une droite de l'espace, donc l'ensemble  $\mathcal{S}$  des points  $M(x, y, z) \in \mathcal{E}$  qui vérifient la propriété de l'énoncé est la droite passant par le point  $G(-1, 5, 0)$  et dirigée par le vecteur  $\vec{v} = (-1, -2, 1)$ . On remarque que  $\vec{v}$  est aussi un vecteur directeur de la droite  $\mathcal{D}$  car  $\vec{v}$  et  $\vec{u} = (1, 2, -1) = -\vec{v}$  sont colinéaires. De plus, en prenant le paramètre  $t = 2$ , on obtient que le point  $G(-3 + 2, 1 + 2 \times 2, 2 - 2)$  appartient aussi à la droite  $\mathcal{D}$ . Finalement, on en déduit que les droites  $\mathcal{S}$  et  $\mathcal{D}$  sont confondues, c'est-à-dire  $\boxed{\mathcal{S} = \mathcal{D}}$ . On peut aussi montrer que  $\mathcal{S} = \mathcal{D}$  par double inclusion.

(b) Quelle est l'interprétation géométrique du résultat précédent ?

### Correction

On sait d'après le résultat de la question 4 que les coordonnées du projeté orthogonal  $H(\lambda, \mu, \nu)$  de  $A(\alpha, \beta, \gamma)$  sur  $\mathcal{D}$  sont données par :

$$\begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} = P_1 \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} + P_2.$$

Ainsi, les coordonnées des points  $M(x, y, z) \in \mathcal{E}$  égaux à leur projeté orthogonal sur  $\mathcal{D}$  doivent vérifier le système (S). D'après le résultat de la question précédente, on en déduit que  $\boxed{\text{la droite } \mathcal{D} \text{ est égal à l'ensemble des points qui sont}}$  ou autrement dit  $\boxed{\text{projeter orthogonalement sur } \mathcal{D} \text{ les points de } \mathcal{E}, \text{ et seulement ceux-là, n'a aucun effet.}}$

### Exercice 2

On définit la famille de polynôme  $(T_n)_{n \in \mathbb{N}}$  de la manière suivante :

$$\begin{cases} T_0 = 1 \\ T_1 = X \\ \forall n \geq 1 \quad T_{n+1} = 2XT_n - T_{n-1} \end{cases}$$

1. Montrer que pour tout  $n \in \mathbb{N}$ ,  $T_n$  est de degré  $n$  et que pour tout  $n \geq 1$ , le coefficient dominant de  $T_n$  est  $2^{n-1}$ .
2. Montrer que pour tout  $n \in \mathbb{N}$  et  $\theta \in \mathbb{R}$ ,  $\cos((n+1)\theta) + \cos((n-1)\theta) = 2 \cos(\theta) \cos(n\theta)$ .
3. Montrer que pour tout  $n \in \mathbb{N}$ , on a :  $\forall \theta \in \mathbb{R}, T_n(\cos(\theta)) = \cos(n\theta)$ .  
On pourra effectuer une récurrence double (avec  $n$  et  $n-1$ ).
4. Soit  $n \in \mathbb{N}$  et  $P$  un polynôme tel que  $\forall \theta \in \mathbb{R}, P(\cos(\theta)) = \cos(n\theta)$ . Montrer que  $P = T_n$ .
5. Pour tout  $n \in \mathbb{N}$ , résoudre l'équation  $\cos(n\theta) = 0$  avec  $\theta \in [0, \pi[$ .
6. Soit  $n \in \mathbb{N}$ . Dédurre des questions précédentes une factorisation de  $T_n$ . On l'écrira sous la forme :

$$c \prod_{k=0}^{n-1} (X - a_k)$$

où  $c$  est une constante et les  $a_k$  les racines de  $T_n$ .

**Correction** 1. Pour tout  $n \in \mathbb{N}$ , on pose

$P(n)$  :  $T_n$  est de degré  $n$ , et si  $n \geq 1$  alors le coefficient dominant de  $T_n$  est  $2^{n-1}$  et  $T_{n-1}$  est de degré  $n-1$ .

— Initialisation : pour  $n=0$ ,  $T_0 = 1$  et est donc bien un polynôme de degré 0.  $n$  étant nul,  $n$  vérifie également la proposition "si  $n \geq 1$  alors le coefficient dominant de  $T_n$  est  $2^{n-1}$ ".

Pour  $n=1$ , on a  $T_1 = X$  donc son degré est bien et son coefficient dominant est bien  $2^{1-1} = 1$ .

— Hérité : soit  $n \geq 1$ . Supposons que  $P(n)$  vraie. Montrons que  $P(n+1)$  est vraie. On a

$$T_{n+1} = 2XT_n - T_{n-1}.$$

D'après  $P(n)$ ,  $T_n$  est de degré  $n$  et  $T_{n-1}$  est de degré  $n-1$ . Donc  $2XT_n$  est de degré  $n+1$  et d'après les propriétés sur le degré, on a

$$\deg(T_{n+1}) = \max(\deg(2XT_n), n-1) = n+1.$$

Dans la relation  $T_{n+1} = 2XT_n - T_{n-1}$ , on constate que le coefficient dominant de  $T_{n+1}$  est égal à  $2a_n$ , où  $a_n$  est le coefficient dominant de  $T_n$ . Or, d'après  $P(n)$ ,  $a_n = 2^{n-1}$ . On a bien  $a_{n+1} = 2^n$ , où  $a_{n+1}$  est le coefficient dominant de  $T_{n+1}$ .  $P(n+1)$  est donc vraie.

— Conclusion : d'après le principe de récurrence, on en déduit que

$$\forall n \in \mathbb{N}, \deg(T_n) = n, \text{ si } n \geq 1, a_n = 2^{n-1}$$

où  $a_n$  est le coefficient dominant de  $T_n$ .

2. Soit  $n \in \mathbb{N}$ ,  $\theta \in \mathbb{R}$ . D'après les formules de trigonométries, on a

$$\begin{aligned} \cos((n+1)\theta) + \cos((n-1)\theta) &= \cos(n\theta)\cos(\theta) - \sin(n\theta)\sin(\theta) + \cos(n\theta)\cos(\theta) + \sin(n\theta)\sin(\theta) \\ &= 2\cos(n\theta)\cos(\theta). \end{aligned}$$

3. Pour tout  $n \geq 1$ , on pose

$$P(n) : \forall \theta \in \mathbb{R}, T_n(\cos(\theta)) = \cos(n\theta), T_{n-1}(\cos(\theta)) = \cos((n-1)\theta).$$

— Initialisation : Pour  $n=1$ . Soit  $\theta \in \mathbb{R}$ . On a bien  $T_0(\cos(\theta)) = 1 = \cos(0\theta)$ . Soit  $\theta \in \mathbb{R}$ , on a  $T_1(\cos(\theta)) = \cos(\theta) = \cos(1\theta)$ .  $P(1)$  est donc vraie.

— Hérité : soit  $n \geq 1$ . Supposons que  $P(n)$  vraie. D'après  $P(n)$ , on a

$$\forall \theta \in \mathbb{R}, T_n(\cos(\theta)) = \cos(n\theta), T_{n-1}(\cos(\theta)) = \cos((n-1)\theta).$$

Donc

$$\forall \theta \in \mathbb{R}, T_{n+1}(\cos(\theta)) = 2\cos(\theta)\cos(n\theta) - \cos((n-1)\theta)$$

D'après la question 2, on en déduit que

$$\forall \theta \in \mathbb{R}, T_{n+1}(\cos(\theta)) = \cos((n+1)\theta) + \cos((n-1)\theta) - \cos((n-1)\theta) = \cos((n+1)\theta)$$

Donc  $P(n+1)$  est vraie.

— Conclusion : d'après le principe de récurrence, on en déduit que pour tout  $n \in \mathbb{N}$ , on a

$$\boxed{\forall \theta \in \mathbb{R}, T_n(\cos(\theta)) = \cos(n\theta).}$$

4. D'après la question 3, on a donc

$$\forall \theta \in \mathbb{R}, T_n(\cos(\theta)) = P(\cos(\theta)).$$

Donc

$$\forall \theta \in \mathbb{R}, (T_n - P)(\cos(\theta)) = 0$$

Or la fonction  $\cos$  réalise une surjection de  $\mathbb{R}$  sur  $[-1, 1]$ . Il en résulte que

$$\forall x \in [-1, 1](T_n - P)(x) = 0.$$

Le polynôme  $T_n - P$  a donc une infinité de racines. Il est donc nul. Par conséquent,

$$\boxed{P = T_n}.$$

5. Soit  $n \in \mathbb{N}$ . Pour  $n = 0$ , cette équation n'a pas de solution.

Pour  $n \neq 0$ . Soit  $\theta \in \mathbb{R}$ . On sait que

$$\begin{aligned} \cos(n\theta) = 0 &\Leftrightarrow n\theta = \frac{\pi}{2} + k\pi, k \in \mathbb{Z}. \\ &\Leftrightarrow \theta = \frac{\pi}{2n} + \frac{k\pi}{n}, k \in \mathbb{Z} \end{aligned}$$

On a

$$\begin{aligned} 0 \leq \frac{\pi}{2n} + \frac{k\pi}{n} < \pi &\Leftrightarrow 0 \leq \frac{1}{2} + k < n \\ &\Leftrightarrow -\frac{1}{2} \leq k < n - \frac{1}{2} \\ &\Leftrightarrow k \in \llbracket 0, n-1 \rrbracket \end{aligned}$$

Les solutions sont donc  $\frac{\pi}{2n} + \frac{k\pi}{n}$  avec  $k \in \llbracket 0, n-1 \rrbracket$ .

6. Soit  $n \geq 1$ . Pour tout  $\theta \in \mathbb{R}$ , on a  $T_n(\cos(\theta)) = \cos(n\theta)$ .

Pour tout  $k \in \llbracket 0, n-1 \rrbracket$ , on pose  $\theta_k = \frac{\pi}{2n} + \frac{k\pi}{n}$ , on a donc

$$T_n(\cos(\theta_k)) = \cos(n\theta_k) = 0.$$

La fonction  $\cos$  réalisant une bijection de  $[0, \pi]$  sur  $[-1, 1]$ , on en déduit que les  $\cos(\theta_k)$  sont différents deux à deux. On a explicité  $n$  racines différents et ce polynôme étant de degré  $n$ , on en déduit que l'on a trouvé toutes les racines. De plus, on sait que le coefficient dominant de  $T_n$  est  $2^{n-1}$  pour  $n \geq 1$ . On en déduit que :

$$\boxed{T_n(X) = 2^{n-1} \prod_{k=0}^{n-1} (X - \cos(\frac{\pi + 2k\pi}{2n}))}.$$