

INTERROGATION 2 - 20 NOVEMBRE 2008.

Les exercices sont sensiblement rangés par ordre de difficulté croissante, mais vous pouvez les traiter dans l'ordre que vous voulez.

Important : La qualité et la précision de la rédaction seront prises en compte dans la notation.

EXERCICE 1. Calcul matriciel

Soit $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, $(x, y, z) \mapsto (x', y', z')$ l'application linéaire définie par

$$x' = 2x - 3y + z$$

$$y' = y - z$$

$$z' = x + y - 2z$$

et $g : \mathbb{R}^3 \mapsto \mathbb{R}^3$, $(x, y, z) \mapsto (x', y', z')$ l'application linéaire définie par

$$x' = x + 2y - z$$

$$y' = x - y + z$$

$$z' = 2x - 3z$$

- Ecrire les matrices A et B de, respectivement, f et g dans la base canonique de \mathbf{R}^3 .
- Calculer le produit AB et interpréter la matrice obtenue en termes d'application linéaire.

EXERCICE 2. Barycentres

Soient A, B, C trois points du plan. Soient α, β, γ trois réels tels que $\alpha + \beta + \gamma = 1$.

Montrer que le minimum de $f(M) = \alpha MA^2 + \beta MB^2 + \gamma MC^2$ (pour M dans le plan) existe et est atteint en un point unique. [On pourra considérer un barycentre bien choisi.]

EXERCICE 3. Récurrence

Soit (u_n) la suite définie par $u_0 = 2$, $u_1 = 5$ et pour tout $n \geq 2$ $u_n = 5u_{n-1} - 6u_{n-2}$. Montrer que

$$\forall n \in \mathbf{N}, u_n = 2^n + 3^n$$

EXERCICE 4. Systèmes linéaires

On considère le système (S) suivant (où m, a, b, c sont des paramètres réels) :

$$\begin{cases} 2mx + y + z = a \\ x + 2my + z = b \\ x + y + 2mz = c \end{cases}$$

- Montrer (sans résoudre le système) que si $m \notin \{-1, \frac{1}{2}\}$, alors le système (S) admet une unique solution quelles que soient les valeurs de a, b, c . [On pourra vérifier que $4m^3 - 3m + 1 = (m + 1)(2m - 1)^2$.]

- b) Déterminer la solution du système dans le cas où $m = 0$, en fonction de a, b, c .
- c) On suppose ici que $m = \frac{1}{2}$. Montrer que si (S) a une solution alors $a = b = c$. Dans le cas où $a = b = c$, que représente géométriquement l'ensemble des points $M = (x, y, z)$ de l'espace qui sont solutions de (S) ?
- d) On suppose maintenant que $m = -1$. Montrer que si (S) a une solution alors $a + b + c = 0$. Dans le cas où $a + b + c = 0$, montrer que l'une des équations est conséquence des deux autres ; donner alors une description géométrique de l'ensemble des points $M = (x, y, z)$ solutions de (S) .

EXERCICE 5. *Droites, plans, distance*

Dans tout l'exercice on se place dans l'espace à trois dimensions.

- a) Soit (D) la droite définie par les équations suivantes :

$$\begin{cases} x + y + z - 3 = 0 \\ 2x - y + z + 2 = 0 \end{cases}$$

Donner une représentation paramétrique de (D) .

- b) Soit (Π) le plan défini par la représentation paramétrique suivante :

$$\begin{cases} x = 2 + 2s + 2t \\ y = -2 - t \\ z = -2 - s + t \end{cases} \quad (s, t \in \mathbb{R})$$

Donner une équation de (Π) .

- c) Montrer que la droite (D) est parallèle au plan (Π) . [On pourra montrer —mais ce n'est pas une méthode imposée— qu'il existe un plan parallèle à (Π) et qui contient (D) .]
- d) Montrer que pour tout point M appartenant à (D) , $\text{dist}(M, \Pi) = \sqrt{21}$.

EXERCICE 6. *Composées de symétries centrales*

On se place dans le plan muni du repère (O, \vec{i}, \vec{j}) .

Soit A un point du plan. On note s_A la symétrie centrale de centre A , c'est-à-dire que, pour M un point du plan, $M' = s_A(M)$ si et seulement si A est le milieu de $[MM']$, soit en termes vectoriels $\overrightarrow{AM'} = -\overrightarrow{AM}$. En particulier A est le seul point invariant par s_A , cette propriété caractérise le centre de la symétrie.

- a) Soient A et B deux points du plan. Montrer que l'application composée $s_B \circ s_A$ est une translation de vecteur $2\overrightarrow{AB}$ (si M est un point du plan et $M'' = s_B \circ s_A(M)$, on pourra exprimer $\overrightarrow{OM''}$ en fonction de \overrightarrow{OM}).
- b) Soient \vec{u} un vecteur du plan et A un point du plan. On note t la translation de vecteur \vec{u} . Montrer que l'application composée $s_A \circ t$ est une symétrie centrale de centre B , où B est défini par $\overrightarrow{OB} = \overrightarrow{OA} - \frac{1}{2}\vec{u}$.