BAC série S – Mathématiques (enseignement obligatoire)

Mercredi 21 juin 2017

CORRIGÉ

Exercice 1 [7 points]

(A)

A.1)
$$\lim_{x \to +\infty} e^{-x} = 0$$

L'exponentielle l'emporte sur tout polynôme quand $x \to +\infty$, d'où : $\lim_{x \to +\infty} x e^{-x} = 0$
 $\lim_{x \to +\infty} h(x) = 0$

A.2) $h'(x) = e^{-x} + (-x.e^{-x}) = (1-x).e^{-x}$ continue et définie sur $[0; +\infty[$. Or : $h(1) = 1.e^{-1} = \frac{1}{e}$

$$\lim_{x \to 0} h(x) = 0 \times e^{0} = 0 \times 1 = 0$$

D'où le tableau de variations :

х	0	1		+∞
e ^{-x}	+		+	
1 – x	+	0	_	
h'(x)	+	0	_	
h(x)		$\frac{1}{e}$		•
	0			0

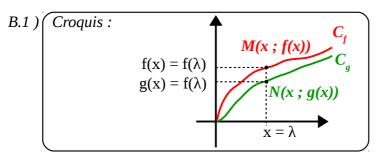
A.3) Soit H la fonction primitive de h.

A.3.a)
$$h(x) = x.e^{-x}$$
 définie sur $[0; +\infty[$, donc: $h'(x) = e^{-x} - x.e^{-x}$ définie sur $[0; +\infty[$.

A.3.b) Sur
$$[0; +\infty[$$
, une primitive de $x \mapsto e^{-x}$ est : $x \mapsto -e^{-x}$

$$\begin{array}{lll} A.3.c\,) & H(x) &= \int h\big(t\big).dt & avec: x \in [0\ ;\ +\infty[\\ &= \int \big(e^{-t}\,-\,h^{\,\prime}(t)\big).dt \\ &= \int e^{-t}.dt\,-\,\int h^{\,\prime}(t).dt \quad \mbox{(linéarité de l'intégration)}\\ &= -e^{-x}-h(x)+C\ , & avec\ C\ une\ constante\ réelle,\ d'où:\\ H(x) &= -e^{-x}-x.e^{-x}\ est\ une\ primitive\ de\ h(x). \end{array}$$

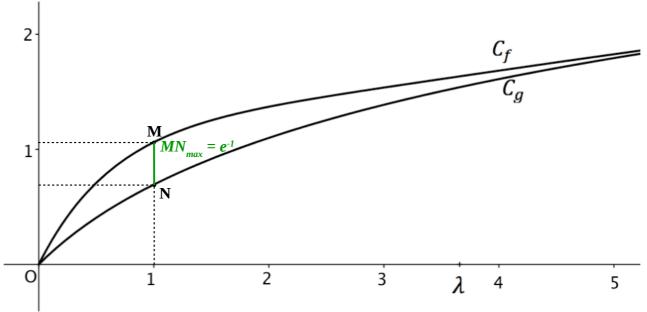
(B)
$$f(x) = h(x) + \ln(x+1) = h(x) + g(x)$$
 définie sur [0; +\infty[.]



B.1.a) MN = f(x) - g(x) = h(x) (distance verticale pour x donné) or h(x) atteint sa valeur maximale en x = 1: $h(1) = \frac{1}{e}$ (Cf. A.2))

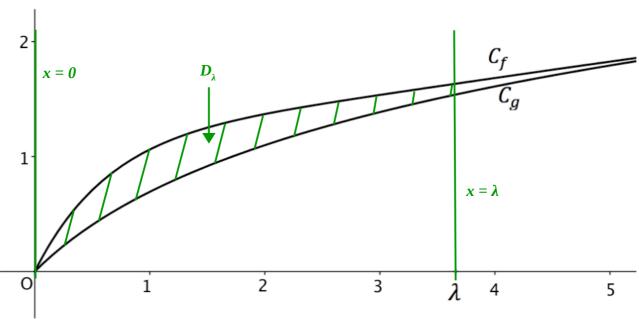
Donc MN est maximale (MN = $\frac{1}{e}$) quand x = 1.

B.1.b) Placement des point en x = 1:



B.2) $\lambda \in [0 \ ; \ +\infty[$ et $(x;y) \in D_{\lambda} \ pour : \begin{cases} x \in [0 \ ; \ \lambda[\ g(x) \leqslant \lambda \leqslant f(x) \end{cases}$

B.2.a) d



$$\begin{array}{lll} B.2.b \,) & A_{\lambda} \, = \, \int\limits_{0}^{\lambda} \big(f \big(x \big) \, - \, g \big(x \big) \big) . \, dx \\ \\ A_{\lambda} \, = \, \int\limits_{0}^{\lambda} h \big(x \big) . \, dx \\ \\ A_{\lambda} \, = \, H \big(\lambda \big) \, - \, H \big(0 \big) \qquad \qquad (\textit{Cf. A.3.c}) \,) \\ \\ A_{\lambda} \, = \, - \big(1 + \lambda \big) e^{-\lambda} \, + \, \big(1 + 0 \big) e^{-0} \\ \\ A_{\lambda} \, = \, - \, \frac{1 + \lambda}{e^{\lambda}} \, + \, 1 \times 1 \qquad \qquad \text{donc} : \\ \\ A_{\lambda} \, = \, 1 \, - \, \frac{\lambda + 1}{e^{\lambda}} \qquad \qquad \text{avec} : \, \lambda \, \in \, [\, 0 \, \, ; \, + \infty \, [. \,]. \end{array}$$

B.2.c)
$$\lim_{\lambda \to +\infty} \frac{\lambda+1}{e^{\lambda}} = 0 = \lim_{\lambda \to +\infty} \frac{\lambda}{e^{\lambda}} = 0^{+} \quad (\lambda \ge 0), \quad \text{donc}:$$

$$\lim_{\lambda \to +\infty} A_{\lambda} = 1, \quad \text{or}:$$

$$A_{0} = 1 - \frac{0+1}{e^{0}} = 0$$

De x=0 à $x=\lambda$, l'aire A_{λ} entre C_f et C_g , tend (ou converge) vers 1 u.a. quand $\lambda \to +\infty$ (h est donc une fonction normée sur $[0; +\infty[$).

Autrement dit : $A_{\lambda} \in [0 ; 1[pour \lambda \in [0 ; +\infty[, cette surface augmentant avec <math>\lambda$.

B.3)

B.3.a) Utilisation possible des algorithmes sur calculatrice programmable.

De façon plus analogique:

Variables:
$$\begin{cases} \lambda \in [0 ; +\infty[\\ S \in [0 ; 1] \end{cases}$$

Initialisations :
$$\begin{cases} S = 0.8 \\ \lambda = 0 \end{cases}$$

Traitement :
$$\begin{cases} 1 - \frac{0.8 + 1}{e^{0.8}} \approx 0.19 < S \rightarrow & \textit{Test négatif} \\ \lambda = 0.8 + 1 = 1.8 \\ 1 - \frac{1.8 + 1}{e^{1.8}} \approx 0.537 < S \rightarrow & \textit{Test négatif} \end{cases}$$

$$\begin{cases} \lambda = 1.8 + 1 = 2.8 \\ 1 - \frac{2.8 + 1}{e^{2.8}} \approx 0.769 < S \rightarrow & \textit{Test négatif} \end{cases}$$

$$\begin{cases} \lambda = 2.8 + 1 = 3.8 \\ 1 - \frac{3.8 + 1}{e^{3.8}} \approx 0.893 > S \rightarrow & \textit{Test positif} \text{ (fin de boucle)} \end{cases}$$

Sortie: $\lambda = 3.8$

B.3.b)
$$S = A_{\lambda} \in [0 ; 1[\subset [0 ; 1]]$$

On trouve en sortie de l'algorithme une valeur de λ supérieure à celle pour laquelle $S = A_{\lambda} = 0.8$ u.a. Or λ est incrémenté de 1 à chaque bouclage (traitement).

Cet algorithme nous offre donc un encadrement à l'unité près de λ pour $A_{\lambda}=0.8$ u.a. : 2,8 < λ < 3,8.

Exercice 2 [3 points]

$$\begin{cases} \text{Repère orthonormé } (0;\vec{i};\vec{j};\vec{k}) \\ \text{Équation du plan P : } 2x-z-3=0 \\ \text{Point A } (1;a;a^2), \quad \text{avec a } \in \mathbb{R} \end{cases}$$

1) Si A ∉ P, alors ses coordonnées ne vérifient pas l'équation, or :

$$2x - z - 3 =$$
 $2 \times 1 - a^2 - 3 =$
 $2 - 3 - a^2 =$
 $-1 - a^2$

Or si l'on avait : 2x-z-3=0, alors on aurait : $-1-a^2=0$ $a^2=-1<0$ ce qui est impossible pour tout $a\in\mathbb{R}$.

Donc A (1; a; a^2), avec $a \in \mathbb{R}$, n'appartient pas au plan P.

- 2) D est la droite passant par A et orthogonale à P. t est le paramètre réel de la représentation paramétrique de D.
 - 2.a) $A \in D$

Soit \vec{n} le vecteur normal à P, donc un vecteur directeur de D :

J'en déduis que la représentation paramétrique de cette droite D passant par A est :

D:
$$\begin{cases} x = x_A + t.x_{\vec{n}} \\ y = y_A + t.y_{\vec{n}} \\ z = z_A + t.z_{\vec{n}} \end{cases}$$

D:
$$\begin{cases} x = 1 + 2t \\ y = a \\ z = a^2 - t \end{cases}$$
 $t \in \mathbb{R}$

2.b) $M(x; y; z) = M(1 + 2t; a; a^2 - t)$ d'où:

$$AM = \sqrt{(x - x_A)^2 + (y - y_A)^2 + (z - z_A)^2}$$

$$AM = \sqrt{(x - 1)^2 + (y - a)^2 + (z - a^2)^2}$$

$$AM = \sqrt{(2t)^2 + (0)^2 + (-t)^2}$$

$$AM = \sqrt{5 \cdot |t|} , \quad avec \ t \in \mathbb{R}.$$

3) $H \in D$ et $H \in P$, donc les coordonnées de $H(1 + 2t_H; a; a^2 - t_H)$, avec $t_H \in \mathbb{R}$, vérifient l'équation de P:

$$2(1+2t_{\rm H})-(a^2-t_{\rm H})-3=0$$

$$2 + 4t_H - a^2 + t_H - 3 = 0$$

$$5t_H - a^2 - 1 = 0$$

$$t_{\rm H} = \frac{1 + a^2}{5}$$

Si M = H, alors on a:

AH =
$$\sqrt{5} \cdot \left| \frac{1 + a^2}{5} \right| = \frac{|1 + a^2|}{\sqrt{5}} = \frac{1 + a^2}{\sqrt{5}}$$

or pour tout réel a : $a^2 \ge 0$

$$1 + a^2 \ge 1 > 0$$
 donc: $|1 + a^2| = 1 + a^2$ pour tout réel a.

Donc: AH = $\frac{1 + a^2}{\sqrt{5}}$ pour tout $a \in \mathbb{R}$.

Or: $1 + a^2$ est minimal si a^2 est minimal, d'où:

 $\frac{1}{\sqrt{5}}$ est la valeur minimale de AH pour a = 0.

On a alors: H(1; 0; 0).

Exercice 3 [5 points]

Point
$$M(z)$$
, avec $z \in \mathbb{C}$.

(A) A.1) La proposition, correcte est la C.

<u>justification</u>:

$$P(z_P)$$
 tel que : $z_P = r.e^i$

$$P(z_{P}) \text{ tel que} : z_{P} = r.e^{i\theta}, \qquad \theta \in]-\pi ; \pi].$$

$$P \in B3 \qquad donc: \qquad \begin{cases} r \in [40 ; 60] \\ \theta \in [\frac{\pi}{4}; \frac{\pi}{2}] \end{cases}$$

A.2)

A.2.a)
$$z = 70e^{-i\frac{\pi}{3}}$$
 $\rightarrow \begin{cases} 60 < 70 < 80 : \text{zone } 3 \\ -\frac{\pi}{2} < -\frac{\pi}{3} < -\frac{\pi}{4} : \text{zone } G \end{cases}$

M(z) est en G3.

 $Z = -45\sqrt{3} + 45i$, donc: A.2.b)

•
$$r = \sqrt{45^2 \times 3 + 45^2} = 90$$
 \rightarrow zone 5

$$\oint \cos \theta = \frac{\Re(z)}{r} = \frac{-45\sqrt{3}}{90} = -\frac{\sqrt{3}}{2} < 0$$

$$\sin \theta = \frac{\Im(z)}{r} = \frac{45}{90} = \frac{1}{2} > 0$$

D'après le cercle trigonométrique : $\theta = \frac{5\pi}{6}$ zone D

Donc M(z) est en D5.

(B) $P(z_P)$ tel que $z_P = 50e^{i\frac{\pi}{3}}$ ($\rightarrow P$ est en zone B3)

• M suit la loi normale N(50; 5²) T suit la loi normale N $\left(\frac{\pi}{3}; \left(\frac{\pi}{12}\right)^{2}\right)$

M et T sont des variables aléatoires indépendantes : $(M \in I)$ est indépendant de $(T \in J)$.

- Arrondis des probabilités à 10⁻³ près
- n et p sont inconnues, mais l'énoncé indique que la loi normale $N(\mu \; ; \; \sigma^2)$ est applicable ici : on suppose donc que les conditions nécessaires à son application sont respectées : $\begin{cases} n \geq 30 \\ \mu = np \geq 5 \\ n(1-p) \geq 5 \end{cases}$
- B.1) Il est impossible par définition que le module d'un affixe soit négatif, donc on doit avoir en principe : P(M < 0) = 0

Si l'on calcule P(M < 0), les lois de probabilité doivent aller dans ce sens :

- ▶ Les conditions d'application de la loi normale sont supposées vérifiées (*Cf. énoncé*).
- ightharpoonup Pour suivre une loi normale centrée réduite $N(0\ ;\ 1)$, on procède à un changement de variable aléatoire :

M
$$\rightarrow$$
 $X = \frac{M - \mu}{\sigma} = \frac{M - 50}{5} = \frac{M}{5} - 10$ (Théorème de Moivre-Laplace)

► Si M < 0, alors:
$$\frac{M}{5}$$
 < 0 $\frac{M}{5}$ - 10 < -10

► D'où:
P(M < 0) = P(X < -10)

$$\approx \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{-10} e^{-\frac{t^2}{2}} . dt$$

 $\leq \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-100}^{-10} e^{-\frac{t^2}{2}} dt$ (la fonction normale centrée réduite étant positive sur \mathbb{R})

Or:
$$\frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-100}^{-10} e^{-\frac{t^2}{2}} dt \approx 8 \times 10^{-24} \approx 0$$

Donc $P(M < 0) \approx 0$: les probabilités disent ici qu'il est quasiment impossible que M soit négatif, ce qui va dans le sens de la définition d'un module : réel toujours positif ou nul.

B.2) Je cherche $P(M \in]40$; 60[).

Soit X la variable aléatoire suivant la loi normale centrée réduite $N(0\ ;\ 1)$, telle que :

$$X = \frac{M - \mu}{\sigma} = \frac{M - 50}{5} = \frac{M}{5} - 10$$
 (Théorème de Moivre-Laplace)

Si:
$$40 < M < 60$$
, alors:
$$40 - 50 < M - \mu < 60 - 50$$
$$\frac{-10}{5} < \frac{M - \mu}{\sigma} < \frac{10}{5}$$
$$-2 < X < 2, donc:$$

$$P(M \in]40 ; 60[) = P(X \in]-2 ; 2[) \approx \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-2}^{2} e^{-\frac{x^{2}}{2}} .dx$$

Je sais donc, dans le cadre de la loi normale centrée réduite N(0; 1), que cela correspond à la probabilité sur $]-2\sigma$; $2\sigma[$, soit *(calcul possible à la calculatrice)* :

 $P(M \in]40$; $60[) \approx 0.955$ à 10^{-3} km = 1 m près, soit environ 95,5 % de chance que l'impact détecté entre 40 et 60 km soit effectivement dans cette zone (ce qui est très fiable).

B.3)
$$\begin{cases} P(M \in]40 ; 60[) \approx 0,955 \\ P(T \in]\frac{\pi}{4} ; \frac{\pi}{2}[) \approx 0,819 \end{cases}$$

Sachant que : $\begin{cases} r \in]40 ; 60[\\ \theta \in]\frac{\pi}{4} ; \frac{\pi}{2}[\end{cases}$

sont les conditions pour que le point $P \in B3$

et sachant que (M \in I) est indépendant de (T \in J), j'en déduis que :

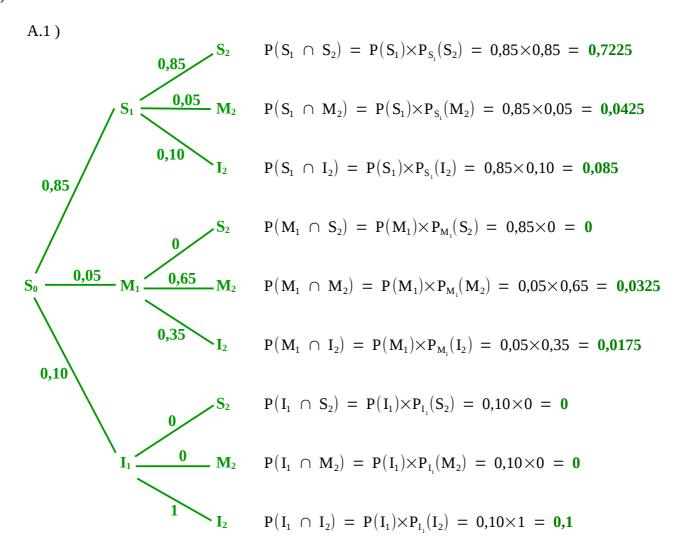
$$P(P \in B3) = P(M \in]40 ; 60[) \times P(T \in]\frac{\pi}{4} ; \frac{\pi}{2}[)$$

$$P(P \in B3) \approx 0.955 \times 0.819$$

 $P(P \in B3) \approx 0.782$, soient environ 78,2 % de chances que l'impact détecté soit effectivement dans la zone B3 (donc plus de 3 « chances » sur 4, ce qui est un peu moins fiable mais assez satisfaisant, vue la difficulté technique).

Exercice 4 [5 points] - Élèves n'ayant pas suivi l'enseignement de spécialité

(A)



A.2)
$$P(I_2) = P(S_1 \cap I_2) + P(M_1 \cap I_2) + P(I_1 \cap I_2)$$

 $P(I_2) = P(S_1) \times P_{S_1}(I_2) + P(M_1) \times P_{M_1}(I_2) + P(I_1) \times P_{I_1}(I_2)$
 $P(I_2) = 0.85 \times 0.10 + 0.05 \times 0.35 + 0.10 \times 1$
 $P(I_2) = 0.2025$

A.3) A 10^{-3} près, je cherche:

$$P_{I_{2}}(M_{1}) = \frac{P(I_{2} \cap M_{1})}{P(I_{2})} = \frac{P(M_{1}) \times P_{M_{1}}(I_{2})}{P(I_{2})} = \frac{0,05 \times 0,35}{0,2025}$$

 $P_L(M_1) \approx 0.086 \text{ à } 10^{-3} \text{ près.}$

Immunisé en semaine 2, la probabilité d'avoir été malade en semaine 1 est donc d'environ $8,6\,\%$.

$$\begin{cases} u_n = P(S_n) \\ v_n = P(M_n) \\ w_n = P(I_n) \end{cases}$$

B.1) En semaine n, l'univers des événements est $\Omega = \{S_n; M_n; I_n\}$, d'où : $P(S_n) + P(M_n) + P(I_n) = 1$

Finalement, on trouve bien pour tout $n \in \mathbb{N}$: $u_n + v_n + w_n = 1$.

$$B.2$$
) $\begin{cases} v_0 = 0 \\ v_{n+1} = 0.65.v_n + 0.05.u_n \end{cases}$ (admis)

B.2.a) $v_1 = 0.65 \times v_0 + 0.05.u_0$ donc dans la cellule C3 (calcul de v_1), la formule saisie est :

$$= 0.65 \times C2 + 0.05 \times B2$$

B.2.b) Le pic épidémique a lieu en semaine N = 4 : il y a 8,59 % de probabilités de tomber malade cette semaine-là.

B.3.) Je sais que :
$$P_{S_n}(S_{n+1}) = 0.85$$
 (Cf. A.1)) d'où :
$$\frac{P(S_{n+1} \cap S_n)}{P(S_n)} = 0.85 \qquad \text{or :}$$

$$P(S_{n+1}) = P(S_{n+1} \cap S_n) + P(S_{n+1} \cap M_n) + P(S_{n+1} \cap I_n)$$

$$P(S_{n+1}) = P(S_{n+1} \cap S_n) + 0 + 0$$

$$P(S_{n+1}) = P(S_{n+1} \cap S_n) \qquad \text{donc j'en déduis que :}$$

$$\frac{P(S_{n+1})}{P(S_n)} = 0.85$$

$$P(S_n)$$

 $P(S_{n+1}) = 0.85 \times P(S_n)$
Je trouve donc que : $\mathbf{u}_{n+1} = 0.85 \times \mathbf{u}_n \quad \forall n \in \mathbb{N}$.

 (u_n) est donc par définition une suite géométrique de raison q=0.85. J'en déduis que :

$$u_n = u_0 \times q^n = 1 \times 0.85^n$$

Finalement: $u_n = 0.85^n$ $\forall n \in \mathbb{N}$.

 \blacktriangleright Vérification au rang n = 0 :

$$v_0 = \frac{1}{4}(1 - 1) = 0$$
, comme admis en B.2).

Hypothèse vérifiée au rang n = 0.

► Hypothèse supposée vraie au rang n.

► Vérification au rang n+1 :

$$\begin{split} v_{n+1} &= 0,65.v_n + 0,05.u_n & (admis\ en\ B.2)\) \\ v_{n+1} &= 0,65 \times \frac{1}{4}(0,85^n - 0,65^n) + 0,05 \times 0,85^n \\ v_{n+1} &= 0,65 \times \frac{1}{4}(0,85^n - 0,65^n) + 0,05 \times 0,85^n \\ v_{n+1} &= \frac{1}{4} \times [0,65 \times 0,85^n + 4 \times 0,05 \times 0,85^n - 0,65^{n+1}] \\ v_{n+1} &= \frac{1}{4} \times [(0,65 + 0,20) \times 0,85^n - 0,65^{n+1}] \\ v_{n+1} &= \frac{1}{4} \times [0,85^{n+1} - 0,65^{n+1}] \end{split}$$

Hypothèse vérifiée au rang n+1.

► On a donc bien:
$$v_n = \frac{1}{4}(0.85^n - 0.65^n) \quad \forall n \in \mathbb{N}.$$

B.3.c) Je déduis des questions B.1) , B.3.a) et B.3.b) que pour tout entier naturel n :

$$\begin{cases} u_n = 0.85^n \\ v_n = \frac{1}{4}(0.85^n - 0.65^n) \\ w_n = 1 - u_n - v_n \end{cases} \forall n \in \mathbb{N}$$

d'où:

•
$$\lim_{n \to +\infty} u_n = \lim_{n \to +\infty} 0.85^n = 0$$
 car: $0 < 0.85 < 1$
donc: $\lim_{n \to +\infty} \mathbf{P}(\mathbf{S}_n) = \mathbf{0}$

• De même, et pour des raisons de linéarité des limites de fonctions :

$$\lim_{n \to +\infty} \mathbf{v}_n = \frac{1}{4} \left(\lim_{n \to +\infty} 0.85^n - \lim_{n \to +\infty} 0.65^n \right) = \frac{1}{4} (0 - 0)$$

$$\mathbf{donc: lim}_{n \to +\infty} \mathbf{P}(\mathbf{M}_n) = \mathbf{0}$$

• J'en déduis que :

$$\lim_{n \to +\infty} w_n = 1 - \lim_{n \to +\infty} u_n - \lim_{n \to +\infty} v_n = 1$$

$$\operatorname{donc} : \lim_{n \to +\infty} \mathbf{P}(\mathbf{I}_n) = \mathbf{0}$$

A long terme, ce modèle prévoit donc que tout le monde sera immunisé.