

Isselmou ouid Mohamed

Bac : 2014 (SN)

Ex 10

$$p(z) = z^3 + (1-2i)z^2 + (1-2i)z - 2i$$

1) calcul de $p(2i)$

$$p(2i) = (2i)^3 + (1-2i)(2i)^2 + (1-2i)(2i) - 2i$$

$$p(2i) = -8i + 4 + 8i + 2i + 4 - 2i$$

$$\Rightarrow \boxed{p(2i) = 0}$$

- déterminer z_0, z_1 et z_2 de l'équation $p(z) = 0$

Tableau de Horner

	1	1-2i	1-2i	-2i
2i	1	2i	2i	2i
	1	1	1	0

$$\Rightarrow p(z) = (z-2i)(z^2+z+1)$$

$$p(z) = 0 \Rightarrow z-2i = 0 \text{ ou}$$

$$z^2+z+1 = 0$$

$$\Rightarrow \boxed{z = 2i} \text{ ou } z^2+z+1 = 0$$

$$\Rightarrow z^2+z+1 = 0$$

$$\Delta = 1-4 = 3i$$

$$\Rightarrow \sqrt{\Delta} = \sqrt{3}i$$

$$\Rightarrow z' = \frac{-1+\sqrt{3}i}{2} \text{ et } z'' = \frac{-1-\sqrt{3}i}{2}$$

$$\text{or } \text{Im } z_0 \geq \text{Im } z_1 \geq \text{Im } z_2$$

$$\Rightarrow z_0 = 2i ; z_1 = \frac{-1+\sqrt{3}i}{2} \text{ et } z_2 = \frac{-1-\sqrt{3}i}{2}$$

$$2) \text{ on a } z_{\text{A}} = z_0 ; z_{\text{B}} = z_1 \text{ et } z_{\text{C}} = z_2$$

$$\text{on pose } z' = f(z) = \frac{1}{z^2+z+1}$$

(1)

2) suite (E11)

on a n et n' d'affixe respective

z et z'

a) verification: que l'equation
 $2x+1=0$ est une ~~des~~ equation
du droite (BC)

• pour le point $B(-\frac{1}{2}, \frac{\sqrt{3}}{2})$

$$2x - \frac{1}{2} + 1 = 0 \text{ alors } B \in (2x+1=0)$$

• pour le point $C(-\frac{1}{2}, -\frac{\sqrt{3}}{2})$

$$2x - \frac{1}{2} + 1 = 0 \text{ alors } C \in (2x+1=0)$$

alors du droite (BC) a pour
equation car trisienne $2x+1=0$

$$\forall x \in n \cap (BC) \Rightarrow n(-\frac{1}{2}, iy)$$

$$\Rightarrow z = -\frac{1}{2} + iy$$

$$\Rightarrow f(z) = z' = \frac{1}{(z + \frac{1}{2})^2 + \frac{3}{4}}$$

$$\Rightarrow f(z) = z' = \frac{1}{(-\frac{1}{2} + iy + \frac{1}{2})^2 + \frac{3}{4}}$$

$$\Rightarrow z' = f(z) = \frac{1}{\frac{3}{4} - y^2} \in \mathbb{R}$$

alors si $n \cap (BC)$ alors
 $n' \in (xx')$ ou (xx') est
l'axe des abscisse.

$$3/a) \text{ si } |z| = 1 \Rightarrow z\bar{z} = 1$$

$$\Rightarrow z^2 = z\bar{z}$$

$$\Rightarrow f(z) = \frac{z\bar{z}}{z\bar{z} + z + z\bar{z}} = \frac{z\bar{z}}{z(1+z+\bar{z})}$$

$$\Rightarrow f(z) = \frac{\bar{z}}{1+z+\bar{z}}$$

$$y \text{ si } z = e^{i\alpha} \text{ type } (r, \theta) \left\{ \frac{2\pi}{3}, \frac{2\pi}{3} \right\} \Rightarrow x'^2 + y'^2 = \frac{\cos^2 \alpha + \sin^2 \alpha}{(1 + 2\cos \alpha)^2}$$

$$\Rightarrow \bar{z} = e^{-i\alpha}$$

$$\Rightarrow f(z) = z' = \frac{\bar{z}}{1+z+\bar{z}}$$

$$\Rightarrow f(e^{i\alpha}) = \frac{\cos \alpha + i \sin \alpha}{1 + \cos \alpha + i \sin \alpha + \cos \alpha - i \sin \alpha}$$

$$\Rightarrow f(e^{i\alpha}) = \frac{\cos \alpha - i \sin \alpha}{1 + 2\cos \alpha}$$

$$\Rightarrow f(z) = \frac{\cos \alpha - i \sin \alpha}{1 + 2\cos \alpha}$$

4-a) si MG $\mathcal{C} (0, 1) \setminus \{A, B\}$

$$\Rightarrow \text{soit } z = e^{i\alpha}$$

$$\Rightarrow f(z) = \begin{cases} x' = \frac{\cos \alpha}{1 + 2\cos \alpha} \\ y' = \frac{-\sin \alpha}{1 + 2\cos \alpha} \end{cases}$$

$$\Rightarrow x'^2 + y'^2 = \frac{1}{(1 + 2\cos \alpha)^2}$$

• pour $(2x' - 1)^2$

$$\Rightarrow (2x' - 1)^2 = \left(\frac{2\cos \alpha - 1}{1 + 2\cos \alpha} \right)^2$$

$$\Rightarrow (2x' - 1)^2 = \left(\frac{2\cos \alpha - 2\cos \alpha - 1}{1 + 2\cos \alpha} \right)^2$$

$$\Rightarrow (2x' - 1)^2 = \frac{1}{(1 + 2\cos \alpha)^2}$$

$$\Rightarrow (x'^2 + y'^2) = (2x' - 1)^2$$

$$\Rightarrow (x^2 + y^2) = (2x - 1)^2$$

$$\Rightarrow \mathcal{P}: (x^2 + y^2) = (2x - 1)^2$$

suite (Exo:1)

4.b)

$$P: x^2 + y^2 = (2x-1)^2$$

$$\Rightarrow x^2 + y^2 = 4x^2 - 4x + 1$$

$$\Rightarrow 3x^2 - 4x - y^2 + 1 = 0$$

$$\Rightarrow x^2 - \frac{4}{3}x - \frac{1}{3}y^2 + \frac{1}{3} = 0$$

$$\Rightarrow x^2 - \frac{4}{3}x + \frac{16}{36} - \frac{1}{3}y^2 + \frac{1}{3} - \frac{16}{36} = 0$$

$$\Rightarrow \left(x - \frac{4}{6}\right)^2 - \frac{1}{3}y^2 - \frac{1}{9} = 0$$

$$\Rightarrow \left(x - \frac{4}{6}\right)^2 - \frac{1}{3}y^2 = \frac{1}{9}$$

$$\Rightarrow \frac{\left(x - \frac{4}{6}\right)^2}{\left(\frac{1}{3}\right)^2} - \frac{y^2}{\left(\frac{\sqrt{3}}{3}\right)^2} = 1$$

on pose $X = x - \frac{4}{6}$ et

$$Y = y$$

$$\Rightarrow P: \frac{X^2}{\left(\frac{1}{3}\right)^2} - \frac{Y^2}{\left(\frac{\sqrt{3}}{3}\right)^2} = 1$$

(4)

\Leftrightarrow cette équation sous la forme $\frac{X^2}{a^2} - \frac{Y^2}{b^2} = 1$

ty $a = \frac{1}{3}$ et $b = \frac{\sqrt{3}}{3}$ qui caractérise une hyperbole de centre $\left(\frac{2}{3}, 0\right)$ et des sommets

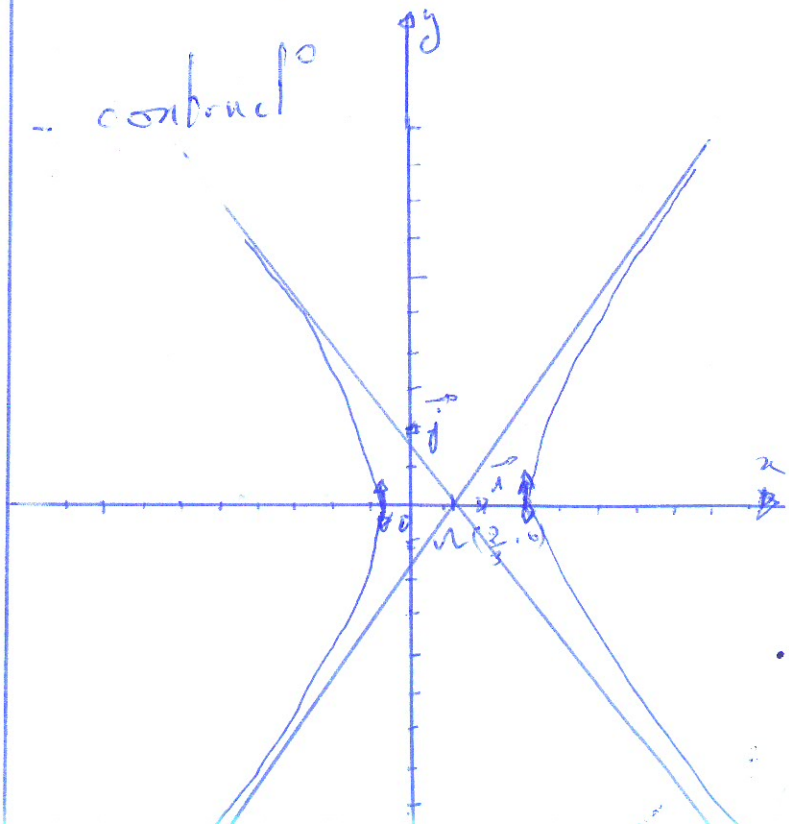
$$A\left(\frac{1}{3} + \frac{2}{3}, 0\right) = (1, 0)$$

$$B\left(-\frac{1}{3} + \frac{2}{3}, 0\right) = \left(\frac{1}{3}, 0\right) \text{ dans}$$

le repère (O, \vec{u}, \vec{v}) est d'excentricité

$$e = \frac{\sqrt{a^2 + b^2}}{a} = \frac{2/3}{1/3} = 2.$$

- construction



Exo 20

$$Df = \mathbb{R} =]-\infty, +\infty[$$

f est définie par $f(x) = xe^x$

1 - a) Tableau de variation de f

$$\bullet \lim_{x \rightarrow -\infty} f(x) = \lim_{x \rightarrow -\infty} xe^x = -\infty \times 0 \text{ F.T.}$$

$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow -\infty} f(x) = \lim_{x \rightarrow -\infty} \frac{x}{e^{-x}} = 0$$

$$\text{car } \lim_{x \rightarrow -\infty} e^{-x} = +\infty$$

$$\bullet \lim_{x \rightarrow +\infty} f(x) = \lim_{x \rightarrow +\infty} xe^x = +\infty$$

$$\text{car } \lim_{x \rightarrow +\infty} e^x = +\infty \text{ et } \lim_{x \rightarrow +\infty} x = +\infty$$

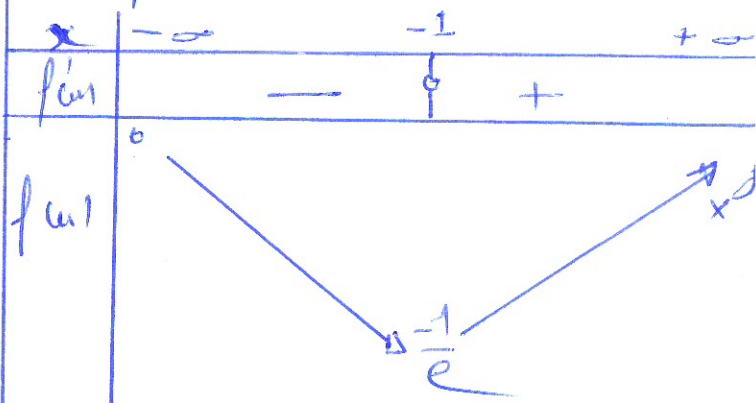
$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow -\infty} f(x) = 0 \text{ et } \lim_{x \rightarrow +\infty} f(x) = +\infty$$

f est dérivable sur \mathbb{R} sa dérivée
car produit des fonctions
 $x \mapsto x$ et $x \mapsto e^x$ dérivable
sur \mathbb{R}

$$\text{Sa dérivée } f'(x) = e^x + xe^x$$

$$\Rightarrow f'(x) = (1+x)e^x$$

$$\Rightarrow f'(x) = 0 \Leftrightarrow x = -1 \Rightarrow f(-1) = -\frac{1}{e}$$



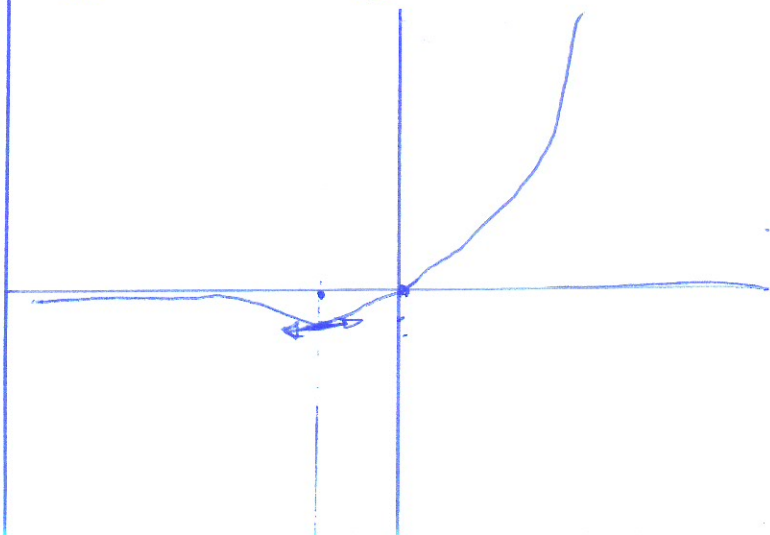
b) Tracés (c)

on a

$$\begin{cases} f(x) \cap (Ox) \Rightarrow f(x) = 0 \Rightarrow x = 0 \\ f(x) \cap (Oy) \Rightarrow f(0) = 0 \Rightarrow y = 0 \end{cases}$$

$$\bullet \lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{f(x)}{x} = \lim_{x \rightarrow +\infty} e^x = +\infty \text{ donc}$$

(c) admet une branche parabolique
de direction (Oy) en $+\infty$



$$\Rightarrow 1 \leq e^n \leq e \quad \forall n \in \mathbb{Z}$$

$$\Rightarrow x^n \geq 0$$

$$\Rightarrow x^n \leq x^n e^n \leq x^n e$$

$$\Rightarrow \forall x \in [0, 1]$$

$$\int_0^1 x^n dx \leq \int_0^1 x^n e^n dx \leq \int_0^1 x^n e dx$$

$$\Rightarrow \left[\frac{x^{n+1}}{n+1} \right]_0^1 \leq |I_n| \leq \left[\frac{e}{n+1} \right]_0^1$$

$$\Rightarrow \boxed{\frac{1}{n+1} \leq |I_n| \leq \frac{e}{n+1}}$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} I_n$$

$$\text{or } \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n+1} = 0 \text{ et } \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{e}{n+1} = 0$$

$$\Rightarrow \boxed{\lim_{n \rightarrow \infty} I_n = 0}$$

$$c) \forall n \geq 1$$

$$I_{n+1} = (-1)^{n+1} \int_0^1 x^{n+1} e^n dx$$

(2)

$$\Rightarrow \text{on pose } \begin{cases} u(n) = (-1)^{n+1} \cdot x^{n+1} \\ v(n) = e^n \end{cases}$$

$$\text{alors } \begin{cases} u'(n) = (n+1)(-1)^{n+1} \cdot x^n \\ v'(n) = e^n \end{cases}$$

$$\Rightarrow I_{n+1} = \left[e^n \cdot (-1)^{n+1} \cdot x^{n+1} \right]_0^1 - \int_0^1 (n+1)(-1)^{n+1} \cdot x^n e^n dx$$

$$\Rightarrow I_{n+1} = (-1)^{n+1} \cdot e^{n+1} - (n+1)(-1)^{n+1} \int_0^1 x^n e^n dx$$

$$\Rightarrow I_{n+1} = (-1)^{n+1} e + I_n(n+1)$$

$$\Rightarrow \boxed{I_{n+1} \leq (-1)^{n+1} e + (n+1) I_n}$$

$$d) J = \int_0^1 \frac{(x^3 + 4x^2 - 3x - 6)e^x dx}{x+1}$$

$$\text{on a } (-1)^3 + 4(-1)^2 - 3(-1) + 6 = 0$$

$$\Rightarrow \begin{array}{c|cccc} & \cancel{x} & 1 & 4 & -3 & -6 \\ \hline -1 & \downarrow & -1 & -3 & -3 & 6 \\ \hline & 1 & 3 & -6 & 0 & 0 \end{array}$$

$$\Rightarrow x^3 + 4x^2 - 3x - 6 = (x+1)(x^2 + 3x - 6)$$

$$\Rightarrow J = \int_0^1 \frac{(x+1)(x^2 + 3x - 6)e^x dx}{(x+1)}$$

e) verificați că

$$\text{or } f(x) = y \Rightarrow f'(x) = y'$$

$$\Rightarrow f''(x) = y''$$

• calcul de $f''(x)$

$$\text{• or } f'(x) = y' = (1+x)e^x$$

$$\Rightarrow f''(x) = e^x + (1+x)e^x = (2+x)e^x$$

$$\Rightarrow f''(x) = (2+x)e^x$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow y'' - 2y' + y &= (2+x)e^x - 2(1+x)e^x + xe^x \\ &= 2e^x + xe^x - 2e^x - 2xe^x + xe^x \\ &= 0 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow y'' - 2y' + y = f''(x) - 2f'(x) + y = 0$$

$$\Rightarrow \boxed{y'' - 2y' + y = 0}$$

e) calcul de l'aire (A)

$$\Rightarrow A = \int_0^1 f(x) dx = \int_0^1 xe^x dx$$

(3)

$$\text{or pose } \begin{cases} u(x) = x \\ v(x) = e^x \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} u'(x) = 1 \\ v(x) = e^x \end{cases}$$

$$\Rightarrow A = [xe^x]_0^1 - \int_0^1 e^x dx$$

$$\Rightarrow A = [xe^x - e^x]_0^1$$

#

$$\Rightarrow A = e - e + 1 = 1$$

$$\Rightarrow \boxed{A = 1 \text{ u.a}}$$

$$2) \forall n \geq 1 \quad I_n = (-1)^n \int_0^1 x^n e^x dx$$

a) calcul de I_1

$$I_1 = - \int_0^1 x e^x dx = -A = -1$$

$$\Rightarrow \boxed{I_1 = -1}$$

$$b) \text{ n.y } \forall n \geq 1 \quad \frac{1}{n+1} \leq |I_n| \leq \frac{e}{n+1}$$

$$\forall x \in [0, 1]$$

$$0 \leq x \leq 1$$

$$\Rightarrow 1 \leq e^x \leq e$$

$$\Rightarrow J = \int_0^1 (x^2 + 3x - 6) e^x dx$$

$$\Rightarrow J = \int_0^1 (-1) x^2 e^x dx - (-1) \int_0^1 3x e^x dx - 6 \int_0^1 e^x dx$$

$$\Rightarrow J = I_2 - 3I_1 - 6[e^x]_0^1$$

$$\text{or } I_2 = \int_0^1 x^2 e^x dx = \int_0^1 x^2 e^x dx$$

$$\text{compare } \begin{cases} u(x) = x^2 \\ v'(x) = e^x \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} u'(x) = 2x \\ v(x) = e^x \end{cases}$$

$$\Rightarrow I_2 = [x^2 \cdot e^x]_0^1 - 2 \int_0^1 x e^x dx$$

$$\Rightarrow I_2 = e + 2I_1$$

$$\Rightarrow J = (e + 2I_1) - 3I_1 - 6(e - 1)$$

$$\Rightarrow J = -I_1 + e - 6e + 6$$

$$\Rightarrow J = 1 + 6 - 5e$$

$$\Rightarrow \boxed{J = -5e + 7}$$

$$\Rightarrow \boxed{J = 7 - 5e}$$

(4)

Ex 030

1) f définie sur $[0, +\infty[$.

$$\text{pas } \left\{ \begin{array}{l} f(x) = x \ln\left(1 + \frac{1}{x}\right) \quad x > 0 \\ f(0) = 0 \end{array} \right.$$

2) la continuité en 0

$$\begin{aligned} \lim_{x \rightarrow 0^+} f(x) &= \lim_{x \rightarrow 0^+} (x \ln(x+1) - x \ln x) \\ &= 0 \times 0 - 0 \times 0 = 0 = f(0) \end{aligned}$$

alors f est continue en 0

à droite car $\lim_{x \rightarrow 0^+} f(x) = 0 = f(0)$

3) la dérivabilité à droite de 0.

$$\begin{aligned} \lim_{x \rightarrow 0} \frac{f(x) - f(0)}{x - 0} &= \lim_{x \rightarrow 0^+} \ln\left(1 + \frac{1}{x}\right) \\ &= \ln(+\infty) = +\infty \end{aligned}$$

alors f n'est pas dérivable en 0

alors f admet une demi-tangente verticale dirigée vers le haut.

c) -

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} f(x) = \lim_{t \rightarrow 0^+} f(t) \quad \text{tq } x = \frac{1}{t}$$

$$\Rightarrow \lim_{x \rightarrow +\infty} f(x) = \lim_{t \rightarrow 0^+} \ln\left(\frac{1+t}{t}\right) = 1$$

$$\Rightarrow \boxed{\lim_{x \rightarrow +\infty} f(x) = 1} \Rightarrow \boxed{y = 1 \text{ A.B.}}$$

2) - a) vérification.

• m est dérivable sur $]0, +\infty[$

et sa dérivée

$$f'(x) = \ln(x+1) + \frac{x}{x+1} - \ln x - 1$$

$$\Rightarrow f'(x) = \ln\left(\frac{x+1}{x}\right) + \frac{x}{1+x} - 1$$

• or f' est dérivable sur $]0, +\infty[$

et sa dérivée

$$f''(x) = \left(\ln(x+1) + \frac{x}{x+1} - \ln x - 1 \right)'$$

$$\Rightarrow f''(x) = \frac{1}{1+x} - \frac{1}{x} + \frac{(x+1) - x}{(x+1)^2}$$

$$\Rightarrow f''(x) = \frac{x - 1 - x}{x(1+x)} + \frac{1}{(1+x)^2}$$

b) $\forall x \in [0, 1]$

d'après T. V de feu

$$0 \leq f(x) \leq 1 \text{ et } x \in [0, 1]$$

$$\Rightarrow x^{n-1} \leq x^{n-1} f(x) \leq x^{n-1}$$

$$\Rightarrow 0 \leq x^{n-1} f(x) \leq x^{n-1}$$

$$\Rightarrow 0 \leq x^{n-1} \cdot f(x) \leq x^{n-1}$$

c)

$$x \cdot 0 \leq x^{n-1} \cdot f(x) \leq x^{n-1}$$

$$\Rightarrow 0 \leq f_n(x) \leq x^{n-1}$$

$\forall x \in [0, 1]$

$$\Rightarrow 0 \leq \int_0^1 \frac{1}{n} f(x) dx \leq \int_0^1 x^{n-1} dx$$

$$\Rightarrow 0 \leq A_n \leq \left[\frac{x^n}{n} \right]_0^1$$

$$\Rightarrow 0 \leq A_n \leq \frac{1}{n}$$

$\lim_{n \rightarrow \infty} A_n = 0$

②

so $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} = 0$ donc $\lim_{n \rightarrow \infty} A_n = 0$

d'après sendar me.

4) on pose $I_n(x) = \int_x^1 n^h \ln x dx = \lim_{d \rightarrow 0^+} I_n$

so $J_n = \int_0^1 n^h \ln(x+1) dx$

a)

$$I_n(x) = \int_x^1 x^h \ln x dx$$

on pose $\begin{cases} u(x) = \ln x \\ v'(x) = x^h \end{cases}$

$$\Rightarrow \begin{cases} u'(x) = 1/x \\ v(x) = \frac{x^{h+1}}{h+1} \end{cases}$$

$$\Rightarrow I_n(x) = \left[\frac{x^{h+1}}{h+1} \cdot \ln x \right]_x^1 - \int_x^1 \frac{x^h}{h+1} dx$$

$$\Rightarrow I_n(x) = \left[-\frac{\ln x}{h+1} (x)^{h+1} \right] - \frac{1}{(h+1)} x \left[\frac{x^h}{h+1} \right]$$

$$\Rightarrow I_n(x) = \frac{d^{h+1}}{(h+1)^2} - \frac{\ln d \cdot (d)^{h+1}}{h+1} - \frac{1}{(h+1)}$$

$$\Rightarrow I_n(x) = d \frac{(1 - \ln d)^{h+1}}{h+1} - \frac{1}{(h+1)^2}$$

$$\Rightarrow f''(x) = \frac{-(n+1) + n}{x(1+x)^2}$$

$$\Rightarrow f''(x) = \frac{-1}{x(1+x)^2}$$

x	0	$+\infty$
$f''(x)$	$ $	$-$
$f'(x)$	$ $	\searrow

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} f''(x) = \lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{-1}{x(1+x)^2} = 0$$

alors $f'(x) > 0 \quad \forall x \in]0, +\infty[$

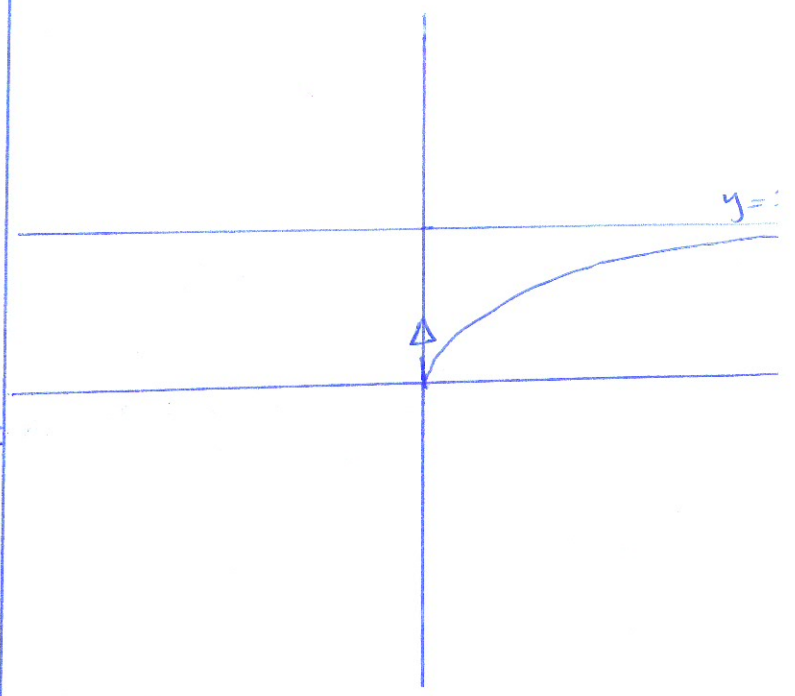
2) le tableau de variation de f .

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} f(x) = 1$$

x	0	$+\infty$
$f'(x)$	$ $	$+$
$f(x)$	0	$\nearrow 1$

(3)

c) la courbe de f .



$$\Rightarrow \left. \begin{aligned} f(x) \cap (0, +\infty) &= f(x) = 0 \Rightarrow x = 0 \\ f(x) \cap (0, 1) &\Rightarrow f(0) = 0 \end{aligned} \right\}$$

$$\left. \begin{aligned} a &= 0 \text{ A.H.} \\ b &= 1 \text{ A.H.} \end{aligned} \right\}$$

3) $\forall n \geq 1$

$$\text{on pose } \left\{ \begin{aligned} f_n(x) &= x^n \ln\left(1 + \frac{1}{x}\right) \quad x > 0 \\ f_n(0) &= 0 \end{aligned} \right.$$

$$A_n = \int_0^1 f_n(x) dx$$

a) f_n est une fonction continue sur $[0, 1]$ et $0 < n < 1$

$\Rightarrow A_n = \int_0^1 f_n(x) dx$ est bien définie et est une suite numérique

b)

$$\lim_{d \rightarrow 0^+} I_n(d) = \lim_{d \rightarrow 0^+} \left(d^{n+1} - d^{n+1} \ln d \right) \frac{-1}{(n+1)d}$$

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

$$\lim_{d \rightarrow 0} I(d) = -\frac{1}{(n+1)^2}$$

c)

$$J_{n+1} = \int_0^1 x^{n+1} \ln(x+1) dx$$

ansatz $\left\{ \begin{array}{l} u(x) = x^{n+1} \\ v'(x) = \ln(x+1) \end{array} \right.$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} u'(x) = (n+1)x^n \\ v(x) = (x+1)\ln(x+1) - x \end{array} \right.$$

$$J_{n+1} = \left[(x+1)\ln(x+1) - x \right]_0^1 \cdot x^{n+1} - \int_0^1 (x+1)^n \left((x+1)\ln(x+1) - x \right) dx$$

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

$$\Rightarrow J_{n+1} = 2\ln 2 - 1 - (n+1) \left[J_{n+2} + J_n \right] - (n+1) \int_0^1 -x dx$$

$$\Rightarrow J_{n+1} = 2\ln 2 - 1 - (n+1) \left[J_{n+2} + J_n \right] + \frac{(n+1)}{2}$$

$$\Rightarrow (n+2)J_{n+1} = 2\ln 2 - 1 + \frac{(n+1)}{2} - (n+1)^2 J_n$$

$$\Rightarrow J_{n+1} = \frac{2\ln 2}{n+2} - \frac{1}{(n+2)} + \frac{(n+1)}{2(n+2)} - \frac{(n+1)}{n+2} J_n$$

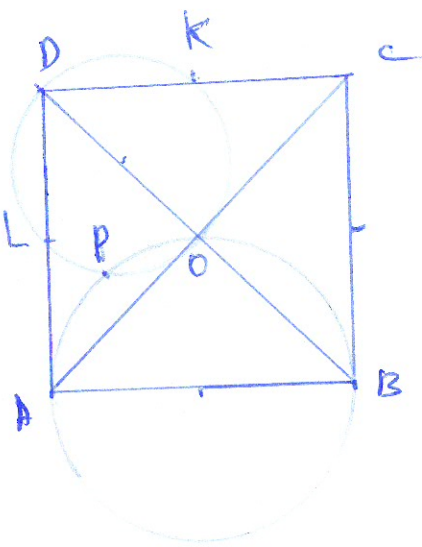
$$\Rightarrow J_{n+1} = \frac{2\ln 2}{n+2} - \frac{2(n+2) + (n+2)(n+1)}{2(n+2)^2} - \frac{(n+1)}{n+2} J_n$$

$$\Rightarrow J_{n+1} = \frac{2\ln 2}{n+2} - \frac{1}{(n+2)^2} - \frac{(n+1)}{(n+2)} J_n$$

Exo 4 :

partie A :

1) a) voir fig
a) > 0



2) or $AK = BL \neq 0$

et $\vec{AK} \neq \vec{BL}$ alors
il existe une unique rotation

$$\begin{aligned} r \\ A &\rightarrow B \\ K &\rightarrow L \end{aligned}$$

le centre de r
med $[AB]$ et med $[KL] = O$

d'angle de r
 $(\vec{AK}, \vec{BL}) = (\vec{OK}, \vec{OB}) \pmod{2\pi}$
 $= \frac{\pi}{2} \pmod{2\pi}$

(1)

3-a)

or $B \neq L$ et $B \neq O$ alors

il existe une unique similitude de f_1 f_2

$$\begin{aligned} f_1 \\ B &\rightarrow L \\ B &\rightarrow O \end{aligned}$$

le rapport (k) de f_1

$$k_1 = \frac{OL}{OB} = \frac{DK}{DB} = \cos \frac{\pi}{4} = \frac{\sqrt{2}}{2}$$

l'angle (α) de f_1

$$\begin{aligned} \sigma &= (\vec{OB}, \vec{LO}) \pmod{2\pi} \\ \sigma &= (\vec{OB}, \vec{OK}) \pmod{2\pi} \\ \sigma &= \frac{\pi}{4} \pmod{2\pi} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow f_1 \left(\frac{\sqrt{2}}{2}, \frac{\pi}{4} \right)$$

b) $f_1(P) = P \Rightarrow$

$$\begin{aligned} P &\rightarrow P \\ B &\rightarrow L \\ B &\rightarrow O \end{aligned}$$

comme $f_1(P) = P$ et $f_1(B) = O$
on a donc

$$\text{mais donc } (\vec{PB}, \vec{PO}) = \frac{\pi}{4} [2\pi]$$

$$\text{et or } (\vec{AB}, \vec{AO}) = \frac{\pi}{4} [2\pi]$$

$$\Rightarrow (\vec{PB}, \vec{PO}) = (\vec{AB}, \vec{AO}) [2\pi]$$

$$\Rightarrow (\vec{PB}, \vec{PO}) = (\vec{AB}, \vec{AO}) [\pi]$$

Donc le point P appartient au cercle circonscrit au triangle OAB c'est à dire que P appartient au cercle de diamètre [AB]

De même : comme $f_1(P) = J$

$$\text{et } f_1(O) = L \text{ on a : } (\vec{PO}, \vec{PL}) = \frac{\pi}{4} [2\pi]$$

$$\text{or } (\vec{OD}, \vec{OL}) = \frac{\pi}{4} [2\pi]$$

$$\Rightarrow (\vec{PO}, \vec{PL}) = (\vec{OD}, \vec{OL}) [2\pi]$$

Donc le point P appartient au cercle ~~circonscrit~~ circonscrit au triangle ODL c'est à dire que P appartient au cercle de diamètre [OD].

(2)

on constate que le point O

est commun aux cercles de diamètre [OD] et [AB] mais qui n'est pas le centre de f_1 (car $f_1(O) = B \neq O$)

le point J est le second point autre que O commun entre les deux cercles précédents.

3-b)- n.g. $J(BL)$ et $J(AK)$

$$\text{et } (AK) \cap (BL) = J$$

mais f_1 conserve les angles arcuels.

$$\begin{aligned} \Rightarrow (\vec{PB}, \vec{PL}) &= (\vec{PB}, \vec{PO}) + (\vec{PO}, \vec{PL}) \\ (\vec{PB}, \vec{PL}) &= (\vec{AB}, \vec{AO}) + (\vec{BO}, \vec{OL}) [\pi] \\ (\vec{PB}, \vec{PL}) &= \frac{\pi}{4} - \frac{\pi}{4} = 0 [\pi] \end{aligned}$$

donc $J \in (BL)$

De même

$$\begin{aligned} (\vec{PA}, \vec{PK}) &= (\vec{PA}, \vec{PO}) + (\vec{PO}, \vec{PK}) [\pi] \\ (\vec{PA}, \vec{PK}) &= (\vec{BA}, \vec{BO}) + (\vec{DO}, \vec{DK}) [\pi] \\ (\vec{PA}, \vec{PK}) &= -\frac{\pi}{4} + \frac{\pi}{4} = 0 [\pi] \end{aligned}$$

donc $J \in (AK)$

\Rightarrow part d'intersection de (BL)
et (HK)

4) f_2
 $B \rightarrow D$
 $O \rightarrow L$

l'angle θ de f_2

$$\theta = (\overrightarrow{BO}, \overrightarrow{DL}) = (\overrightarrow{OD}, \overrightarrow{DL}) \pmod{\pi}$$

$$\theta = (\overrightarrow{DO}, \overrightarrow{DL}) + \pi \pmod{\pi}$$

$$\Rightarrow \theta = -\frac{\pi}{4} + \pi \pmod{\pi}$$

$$\Rightarrow \theta = \frac{3\pi}{4} \pmod{\pi}$$

le rapport (k_2) de f_2

$$k_2 = \frac{DL}{BO} = \frac{DL}{DO} = \cos\left(\frac{\pi}{4}\right) = \frac{\sqrt{2}}{2}$$

b) on a $f_1 \circ f_1$ et $f_1 \circ f_2$ sont deux

similitudes directes de même

support et de même angle et

transforment le point B en un
même point L . (car $f_2 \circ f_1(B)$

$$= f_2 \circ f_1(B) = f_2(O) = L \text{ et}$$

$$f_1 \circ f_2(B) = f_1 \circ f_2(B) = f_1(O) = L.$$

$$\text{donc } f_2 \circ f_1 = f_1 \circ f_2$$

Le centre de f_2 est donc celui de

f_1 c'est à dire le point P .

5. a) soit $h = f_1 \circ f_2$

h est la composée de deux
similitudes directes d'axe h et
de similitude directe de
centre P et d'angle $\frac{3\pi}{4} + \frac{\pi}{4} = \pi$
et de rapport $\frac{1}{\sqrt{2}} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} = \frac{1}{2}$.

alors h est une homothétie
de centre P et rapport $-\frac{1}{2}$

$$\Rightarrow h(P, -\frac{1}{2}) \text{ or } h = h \circ h$$

$$\Rightarrow h(B) = f_1 \circ f_2(B) = L.$$

$$\Rightarrow \overrightarrow{PL} = -\frac{1}{2} \cdot \overrightarrow{PB}$$

$$= \text{bar } \begin{array}{c|c} B & L \\ \hline 2 & -1 \end{array}$$

$$L = \text{bar } \begin{array}{c|c} P & B \\ \hline 2 & -1 \end{array}$$

$$\Rightarrow P = \text{bar } \begin{array}{c|c} B & L \\ \hline 1 & 2 \end{array}$$

$$\Rightarrow \beta = 1 \text{ et } \gamma = 4.$$

b) or $h = f_1 \circ f_2$

$$\Rightarrow p = \text{bar} \begin{array}{c|c} B & L \\ \hline 1 & 4 \end{array}$$

$$\Leftrightarrow p = \text{bar} \begin{array}{c|c|c} B & D & A \\ \hline 1 & 2 & 2 \end{array}$$

$$\text{or } s_3 = \text{bar} \begin{array}{c|c|c} A & D & C \\ \hline 1 & -1 & 1 \end{array}$$

$$\text{d'où } p = \text{bar} \begin{array}{c|c|c|c|c} A & D & C & D & A \\ \hline 1 & -1 & 1 & 2 & 2 \end{array}$$

$$\Rightarrow p = \text{bar} \begin{array}{c|c|c} A & C & D \\ \hline 3 & 1 & 1 \end{array}$$

$$\Rightarrow p = \text{bar} \begin{array}{c|c} A & K \\ \hline 3 & 2 \end{array}$$

$$\Rightarrow d = 3 \text{ et } \lambda = 2.$$

partie B:

1) r est la composée de deux de deux ~~deux~~ réflexions de plans perpendiculaires dont la

dont d'intersection est (AD)

d'où: r est le demi tour d'axe (AD)

2) t est la composée de deux réflexions d'axe de plans parallèles. alors t est une translation de vecteur $2\vec{DA}$

$$3) f = s_1 \circ s_2 \circ s_3 \circ s_4 = rot$$

alors f est la composée d'une translation et d'une rotation telle que le vecteur de la translation est un vecteur directeur de la rotation

d'où: f est la visée d'axe (DA), d'angle π et de vecteur $2\vec{DA}$