

NOM :

Mars 2021

Prénom :

Recrutement TP

**FORMATION INGENIEUR EN PARTENARIAT AVEC AFTP-PACA
SPECIALITE TRAVAUX PUBLICS**

Session 26 mars 2021

MATHÉMATIQUES

Temps conseillé : 1 heure 30

Aucun document autorisé, calculatrices interdites.

Remarque préliminaire : Cette épreuve a pour but d'évaluer le niveau de connaissances de chacun des candidats en fonction des programmes des formations dont ils sont issus.

Il n'est pas nécessaire de répondre à toutes les questions pour obtenir la note maximale.

Conseil important : Les questions sont pour la plupart rédigées de façon à comporter des réponses de niveaux de difficulté croissants. Des réponses partielles correctes sont facilement accessibles dans chaque question et peuvent contribuer à améliorer sensiblement la note finale.

| |
|--|
| <p>Pour chacune des neuf questions il est demandé une ou des réponses précises et concises, à inscrire dans les cadres prévus à cet effet.</p> |
|--|

Question 1 Soit $f(x) = \cos\left(\frac{\pi x}{x^2 + 1}\right)$, $x \in \mathbb{R}$.

Les solutions de $f(x) = 0$ sont $\left\{ x \in \mathbb{R} \mid f(x) = 0 \right\} = \left\{ \right\}$

La dérivée de $f(x)$ est $f'(x) =$

Les solutions de $f'(x) = 0$ sont $\left\{ x \in \mathbb{R} \mid f'(x) = 0 \right\} = \left\{ \right\}$

Cocher la bonne case f' est paire f' est impaire f' n'est ni paire, ni impaire

Compléter le tableau des variations de f

| | | | |
|---|------|-----------|-----------|
| (Préciser les limites de f' et f aux bornes infinies, les signes de f' et le sens de variations de f dans les intervalles, les valeurs de f et f' aux bornes de ces intervalles.) | x | $-\infty$ | $+\infty$ |
| | f' | | |
| | f | | |

Le graphe de f admet une asymptôte (D) lorsque $x \rightarrow \pm\infty$.

L'équation de (D) est $y =$.

Pour $0 < a < 1$, le nombre n de solutions de l'équation $f(x) = a$ est

(cocher la bonne case) $n=0$ $n=1$ $n=2$
 $n=3$ $n=4$ $n=5$

Question 2 Dans le corps \mathbb{C} des nombres complexes l'équation $z^2 - (1+3i)z - 2+i = 0$

admet pour solutions $z_1 =$
 $z_2 =$.

Dans la forme polaire $z_1 = \rho_1 \cdot e^{i\theta_1}$ et $z_2 = \rho_2 \cdot e^{i\theta_2}$
 où $\rho_1, \rho_2 \geq 0$, et $0 \leq \theta_1, \theta_2 < 2\pi$, on a

| | |
|------------|--------------|
| $\rho_1 =$ | $\theta_1 =$ |
| $\rho_2 =$ | $\theta_2 =$ |

Dans la forme polaire $\rho \cdot e^{i\theta}$ de $z_1 \cdot z_2 = -2 + i$ on a

| | |
|----------|------------|
| $\rho =$ | $\theta =$ |
|----------|------------|

On en déduit la relation (à compléter)

| |
|--|
| $\text{Arc tan } 2 + \text{Arc tan } \left(\frac{1}{2}\right) =$ |
|--|

Question 3 Soit $f(x) = \ln(1 + x^2)$, $x \in \mathbb{R}$.

La primitive F de f sur \mathbb{R} qui s'annule en 0 est (intégrer f par parties)

| |
|----------|
| $F(x) =$ |
|----------|

Question 4 On considère l'équation différentielle $y'' - 2y' + 10y = f(x)$.

Pour $f(x) = 0$

| |
|--|
| - la solution générale est |
| $y(x) =$ |
| - la solution telle que $y(0) = 1$ et $y'(0) = -2$ est |
| $y(x) =$ |

Pour $f(x) = 10x^2 + 16x + 8$

| |
|---|
| - la fonction $y(x) = ax^2 + bx + c$ vérifie l'équation si on choisit |
| $a =$, $b =$, $c =$ |
| - la solution de l'équation telle que $y(0) = 2$ et $y'(0) = 0$ est |
| $y(x) =$ |

Question 5

On considère l'équation différentielle $(x^2 + 1) \cdot y' - (x^2 + x + 1) \cdot y = 0$ sur \mathbb{R} .

La solution de cette équation telle que $y(0) = 1$ est
 $y(x) =$

Question 6

On considère l'équation différentielle $3(1+x^2) \cdot y' + x \cdot y^4 = 0$ sur \mathbb{R} .

La solution de cette équation telle que $y(0) = 1$ est
 $y(x) =$

Question 7

Soit f la fonction de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R} définie par $f(x, y) = x^3 - 12x + 9(x-1)y^2$.

Calculer $\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) =$ $\frac{\partial f}{\partial y}(x, y) =$

Le système $\begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = 0 \end{pmatrix}$ a pour solutions $(x_1, y_1) = (\quad , \quad)$ $(x_2, y_2) = (\quad , \quad)$
 $(x_3, y_3) = (\quad , \quad)$ $(x_4, y_4) = (\quad , \quad)$

Calculer $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(x, y) =$ $\frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(x, y) =$
 $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(x, y) =$

Préciser la valeur des coordonnées et indiquer la nature (maximum, minimum, col ou point selle) des points stationnaires (ou critiques) de f .

| | | | |
|-------------------------------------|----------------------------------|----------------------------------|------------------------------|
| $M_1(x_1, y_1) = (\quad , \quad)$ | Maximum <input type="checkbox"/> | Minimum <input type="checkbox"/> | Col <input type="checkbox"/> |
| $M_2(x_2, y_2) = (\quad , \quad)$ | Maximum <input type="checkbox"/> | Minimum <input type="checkbox"/> | Col <input type="checkbox"/> |
| $M_3(x_3, y_3) = (\quad , \quad)$ | Maximum <input type="checkbox"/> | Minimum <input type="checkbox"/> | Col <input type="checkbox"/> |
| $M_4(x_4, y_4) = (\quad , \quad)$ | Maximum <input type="checkbox"/> | Minimum <input type="checkbox"/> | Col <input type="checkbox"/> |

Question 8

On considère dans l'espace \mathbb{R}^3 les points A, B, C, D, E tels que les vecteurs $\overline{OA}, \overline{OB}, \overline{OC}, \overline{OD}, \overline{OE}$ ont pour coordonnées respectives relativement à la base canonique $\{\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}\}$

$$\begin{pmatrix} x_A \\ y_A \\ z_A \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} x_B \\ y_B \\ z_B \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} x_C \\ y_C \\ z_C \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 5 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} x_D \\ y_D \\ z_D \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} x_E \\ y_E \\ z_E \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

Déterminer a, b, c, d pour que l'équation $ax + by + cz = d$ soit celle du plan (P) passant par les points A, B, C (les vecteurs \overline{AB} et \overline{AC} engendrent (P)).

L'équation de (P) est

On considère la droite (Δ) orthogonale à (P) et passant par E (l'ensemble des \overline{EM}

orthogonaux à (P)). Déterminer $\alpha, \beta, \gamma, u, v, w$ pour que $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} u \\ v \\ w \end{pmatrix}$,

où t varie dans \mathbb{R} et où $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ sont les coordonnées de \overline{OM} dans $\{\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}\}$, soit l'équation paramétrique de (Δ) .

L'équation de (Δ) est

L'intersection de la droite (Δ) avec le plan (P) détermine un point F (la projection orthogonale

de E sur (P)). Les coordonnées de \overline{OF} dans $\{\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}\}$ sont $\begin{pmatrix} x_F \\ y_F \\ z_F \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \quad \\ \quad \\ \quad \end{pmatrix}$.

Déterminer a', b', c', d' pour que l'équation $a'x + b'y + c'z = d'$ soit celle du plan (P') passant par D, E, F (\overline{FD} et \overline{FE} engendrent (P')).

L'équation de (P') est

Soit (Δ') la droite d'intersection des plans (P) et (P') . Déterminer $\alpha', \beta', \gamma', u', v', w'$ pour que

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha' \\ \beta' \\ \gamma' \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} u' \\ v' \\ w' \end{pmatrix} \text{ soit l'équation paramétrique de } (\Delta').$$

L'équation de (Δ') est

L'angle θ formé par les normales aux plans (P) et (P') est

$$\theta = \boxed{}.$$

Question 9

On considère la matrice $A = \begin{pmatrix} a & 2 & 2 \\ 2 & a & -2 \\ 2 & -2 & a \end{pmatrix}$ où $a \in \mathbb{R}$.

Calculer le déterminant de A (noté $\det A$) en fonction de a , et déterminer les racines de $\det A = 0$

$\det A =$

Racines de $\det A = 0$

$$\begin{cases} a_1 = \\ a_2 = \\ a_3 = \end{cases}.$$

Le système linéaire $A \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ admet une infinité de solutions pour deux valeurs de a seulement

$a = \alpha$ et $a = \beta$; ces valeurs sont $\alpha = \boxed{}$, $\beta = \boxed{}$.

Le système linéaire $A \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ -2 \\ 10 \end{pmatrix}$ admet une infinité de solutions pour une seule valeur de a ;

cette valeur est $a = \boxed{}$.

Dans ce dernier cas l'ensemble des solutions est donné par

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cdot \\ \cdot \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} \cdot \\ \cdot \\ \cdot \end{pmatrix} \text{ où } t \in \mathbb{R}.$$