

**Exercice 1.**

On se place<sup>1</sup> dans un plan  $\mathcal{P}$  muni d'un produit scalaire noté  $( / )$  et d'un repère orthonormé  $(O, \vec{i}, \vec{j})$ .

Soit  $\Omega$  un point du plan et  $R$  un réel strictement positif.

**PARTIE I**

1. Étant donné un point  $M$  du plan, combien existe-t-il de points  $M'$  vérifiant les deux conditions :

$$\begin{cases} \text{Les points } M, M' \text{ et } \Omega \text{ sont alignés.} \\ (\overrightarrow{\Omega M} / \overrightarrow{\Omega M'}) = R^2 \end{cases}$$

2. On considère l'application  $\phi$ , de  $\mathcal{P} \setminus \{\Omega\}$  dans lui-même, qui, à tout point  $M$  distinct de  $\Omega$  associe le point  $M'$  tel que :

$$\begin{cases} \text{Les points } M, M' \text{ et } \Omega \text{ sont alignés.} \\ (\overrightarrow{\Omega M} / \overrightarrow{\Omega M'}) = R^2 \end{cases}$$

Montrer que l'application  $\phi$  est bijective et déterminer sa bijection réciproque.

3. Quelle est l'image par  $\phi$  d'un cercle de centre  $\Omega$  ?  
 4. Quelle est l'image par  $\phi$  d'une droite passant par  $\Omega$  privée de  $\Omega$  ?  
 5. Soit  $M$  un point du plan d'affixe  $z$ . On note  $z_\Omega$  l'affixe de  $\Omega$  et  $z'$  l'affixe de  $\phi(M)$ .  
 Exprimer  $z'$  en fonction de  $z$ ,  $z_\Omega$  et  $R$ .

**PARTIE II**

1. On suppose dans cette question que  $\Omega$  est le point d'affixe 1 et que  $R = 1$ .  
 a. Déterminer l'ensemble  $A$  des réels  $\theta$  pour lesquels le point  $M(\theta)$  d'affixe

$$z = \frac{1}{2}(1 + e^{i\theta})$$

n'est pas le point  $\Omega$ .

- b. Pour  $\theta \in A$  déterminer l'image par  $\phi$  du point  $M(\theta)$ .  
 c. Déterminer l'image par  $\phi$  du cercle de diamètre  $[O\Omega]$  privé de  $\Omega$ .

<sup>1</sup>d'après Banque PT épreuve B 2009

- d. Déterminer l'image par  $\phi$  de l'axe des ordonnées.

2. Soit  $(E)$  l'ellipse d'équation

$$3x^2 + 4y^2 = 12$$

- a. Déterminer l'excentricité et les foyers de cette ellipse.  
 b. On note  $F$  le foyer d'abscisse positive. Donner une équation polaire de  $(E)$  dans le repère  $(F, \vec{i}, \vec{j})$ .  
 c. On suppose dans cette question que  $\Omega$  est le point  $F$  et que  $R = 1$ .  
 Déterminer une équation polaire dans le repère  $(F, \vec{i}, \vec{j})$  de l'image de  $(E)$  par  $\phi$ .

3. On suppose dans cette question que  $\Omega$  est le point  $O$  et que  $R = \sqrt{2}$ . Soit  $(H)$  l'hyperbole d'équation  $xy = 1$ .  
 Déterminer l'image de  $(H)$  par  $\phi$  (on pourra commencer par déterminer une équation polaire de  $(H)$ ).

**Exercice 2.**

On se place<sup>2</sup> dans un plan  $\mathcal{P}$  muni d'un repère orthonormé  $(O, \vec{i}, \vec{j})$ . Si  $M$  et  $N$  sont deux points du plan, on note  $d(M, N)$  la distance de  $M$  à  $N$ .

Soit  $a$  un nombre réel strictement positif. Notons  $A$  et  $B$  les points de coordonnées respectives  $(-a, 0)$  et  $(a, 0)$ .

Soit  $k$  un nombre réel strictement positif.

1. Soit  $M \neq O$  un point de coordonnées cartésiennes  $(x, y)$  et de coordonnées polaires  $(r, \theta)$  (avec  $r > 0$  et  $\theta \in ]-\pi, \pi[$ ). On considère la courbe  $(C)$  formée par l'ensemble des points  $M$  tels que

$$d(A, M)d(B, M) = k^2$$

- a. Montrer que la courbe  $(C)$  est symétrique par rapport à l'axe des abscisses et à l'axe des ordonnées.  
 b. Déterminer l'équation cartésienne de la courbe  $(C)$ .  
 c. Déterminer une équation polaire  $(E)$  de la courbe  $(C)$ .

2. Dans cette question on se limite à  $\theta \in [0, \frac{\pi}{2}]$ , ce qui revient à considérer  $(\tilde{C})$  la partie de la courbe comprise dans le quart de plan correspondant à  $x \geq 0$  et  $y \geq 0$ .

- a. Pour  $\theta$  fixé, montrer que  $(E)$  est un trinôme en  $R = r^2$  (de paramètres  $a, k$  et  $\theta$ ).

<sup>2</sup>d'après CCP TSI maths 1 2009

- b. Déterminer les conditions nécessaires et suffisantes vérifiées par  $a$ ,  $k$  et  $\theta$  pour que le trinôme en  $R$  admette deux solutions strictement positives, éventuellement confondues (on ne demande pas de calculer les racines).  
Montrer que ces conditions sont équivalentes à :

$$\begin{cases} k \leq a \\ \theta \in I_k \end{cases}$$

où  $I_k$  est un intervalle à préciser.

- c. Si  $k < a$ , montrer que la courbe  $(\tilde{C})$  est la réunion de deux courbes  $(C_i)$  (pour  $i \in \{1, 2\}$ ) admettant respectivement une équation polaire de la forme  $r = r_i(\theta)$  avec  $r_i$  une fonction définie sur  $I_k$ . Déterminer les fonctions  $r_1$  et  $r_2$ .
- d. Si  $k > a$ , déterminer le nombre de points d'intersections d'une droite passant par l'origine avec la courbe  $(\tilde{C})$ .
3. a. Vérifier que dans le cas particulier où  $k = a$ , une équation polaire de la courbe  $(C)$  est  $r = a\sqrt{2}\cos(2\theta)$ .
- b. Dans le cas où  $k = a$  et  $a = \frac{\sqrt{2}}{2}$ . Montrer que la vitesse au point de paramètre  $\theta$  est

$$\frac{1}{\sqrt{\cos 2\theta}} \vec{e}_\alpha \text{ où } \vec{e}_\alpha = \cos(\alpha) \vec{i} + \sin(\alpha) \vec{j}$$

et  $\alpha$  est à déterminer.

Étudier et tracer la courbe  $(C)$

## Problème.

On considère une équation différentielle

$$z' = 1 + z^2 \quad (1)$$

Une solution est une fonction définie et dérivable dans un intervalle  $I$  de  $\mathbb{R}$  et à valeurs complexes.

## Partie 1. Nature des trajectoires

- Déterminer les solutions qui sont des fonctions constantes définies dans  $\mathbb{R}$ .
- Donner une solution à valeurs réelles en précisant soigneusement son intervalle de définition.

- Soit  $z$  une fonction à valeurs complexes définie et dérivable dans un intervalle  $I$  de  $\mathbb{R}$ . On pose  $x = \operatorname{Re}(z)$  et  $y = \operatorname{Im}(z)$ . Former un système  $(\mathcal{S})$  de relations entre  $x$ ,  $y$  et leurs dérivées tel que  $z$  soit solution de (1) si et seulement si  $x$  et  $y$  vérifient  $(\mathcal{S})$ .
- Soit  $z$  une solution de (1). Calculer la dérivée de

$$\frac{\operatorname{Im} z}{1 + |z|^2}$$

- À toute solution non constante  $z$  de (1) définie dans un intervalle  $I$ , on associe la courbe paramétrée  $Z$  telle que, pour tout  $t \in I$ ,  $Z(t)$  est le point d'affixe  $z(t)$  dans un plan muni d'un repère orthonormé.  
On suppose que  $0 \in I$  avec  $z(0) = i\lambda$  pour  $\lambda$  réel non nul. Montrer que le support (trajectoire)  $c$ 'est à dire l'ensemble de points

$$\{Z(t), t \in I\}$$

est inclus dans une courbe géométrique dont on précisera la nature et les éléments caractéristiques en fonction de  $\lambda$ . Quels sont les points d'intersection de cette courbe avec l'axe  $(Oy)$  ?

## Partie 2. Expressions des solutions

On cherche ici à exprimer les solutions de (1) à l'aide de fonctions usuelles.

- a. Déterminer l'ensemble des fonctions à valeurs complexes vérifiant

$$\forall t \in \left] -\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2} \right[ : z'(t) + 2 \tan(t) z(t) = 0$$

- b. Déterminer l'ensemble des fonctions à valeurs complexes vérifiant

$$\forall t \in \left] -\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2} \right[ : z'(t) + 2 \tan(t) z(t) = -1$$

- Soit  $I$  un intervalle inclus dans  $\left] -\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2} \right[$  et contenant 0.  
Soit  $z$  une solution de (1) définie et dérivable dans  $I$  telle que  $z(0) = i\lambda$  avec  $\lambda$  réel non nul.
  - Montrer que  $z(t) \neq \tan t$  pour tout  $t \in I$ .
  - Former une équation différentielle dont la fonction définie dans  $I$  par

$$t \mapsto \frac{1}{z(t) - \tan(t)}$$

est solution.

- c. Pour tout  $t$  de  $I$ , exprimer  $z(t)$  comme un quotient ne contenant que  $\lambda$ ,  $i$  et  $\tan(t)$ .
3. Soit  $I$  un intervalle inclus dans  $]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[$  et contenant 0. Soit  $z$  une solution de (1) définie et dérivable dans  $I$  telle que  $z(0) = \lambda$  avec  $\lambda$  un nombre réel non nul.

- a. Montrer qu'il existe un intervalle ouvert  $J$  contenant 0 et inclus dans  $I$  tel que

$$\forall t \in J : z(t) \neq \tan(t)$$

- b. Pour tout  $t$  de  $I$ , exprimer  $z(t)$  comme un quotient ne contenant que  $\lambda$  et  $\tan(t)$ .  
En déduire que

$$\forall t \in J : z(t) = \tan(t + t_0) \text{ avec } t_0 = \arctan(\lambda)$$

### Partie 3. Projection stéréographique

Dans un espace orienté  $\mathcal{E}$  muni d'un repère orthonormé direct  $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ , on note  $N$  le point de coordonnées  $(0, 0, 1)$  et  $\mathcal{S}$  la sphère de centre  $O$  et de rayon 1.

Les fonctions coordonnées relatives à ce repère sont désignées par  $x, y, z$ . Le produit scalaire de deux vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sera noté  $(\vec{u} / \vec{v})$ .

Soit  $\mathcal{P}$  le plan d'équation  $z = 0$ . Il est muni du repère  $(O, \vec{i}, \vec{j})$  ce qui permet de définir l'affixe complexe  $w = x(W) + iy(W)$  d'un point  $W$  de ce plan.

1. Pour chaque point  $M \in \mathcal{S} - \{N\}$  de coordonnées  $(\alpha, \beta, \gamma)$ , on considère la droite  $(NM)$  (voir figure 1). Son intersection avec le plan  $\mathcal{P}$  est formée d'un seul point noté  $W$  d'affixe  $w$  appelé le projeté stéréographique de  $M$ .

- a. Montrer que  $\gamma \neq 1$  et que  $w = \frac{\alpha + i\beta}{1 - \gamma}$ . Montrer que  $w = \frac{1 + \gamma}{\alpha - i\beta}$  si  $(\alpha, \beta) \neq (0, 0)$ .

Dans quel cas peut-on avoir  $(\alpha, \beta) = (0, 0)$  ?

- b. Montrer que

$$\alpha = \frac{\bar{w} + w}{|w|^2 + 1} \quad \beta = i \frac{\bar{w} - w}{|w|^2 + 1} \quad \gamma = \frac{|w|^2 - 1}{|w|^2 + 1}$$

- c. Préciser  $\frac{\gamma}{1-\gamma}$  et  $\frac{\beta}{1-\gamma}$  en fonction de  $w$ ,  $\bar{w}$  et  $i$ .

Dans la suite de cette partie,  $\vec{\Omega}$  est un vecteur fixé de coordonnées  $(p, q, r)$ . On considère une courbe paramétrée définie dans un intervalle  $I$  de  $\mathbb{R}$

$$\begin{aligned} I &\rightarrow \mathcal{E} \\ t &\rightarrow M(t) \end{aligned}$$

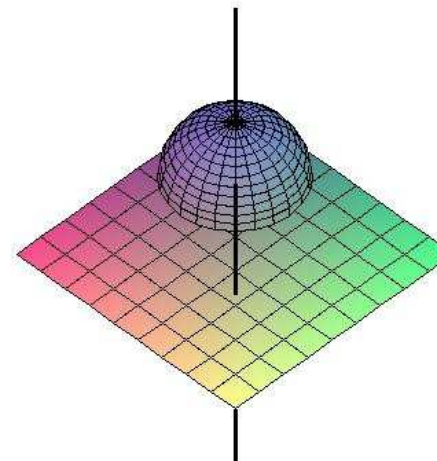


FIG. 1: Projection stéréographique

et à valeurs dans l'espace  $\mathcal{E}$ . Pour chaque  $t \in I$ , les coordonnées de  $M(t)$  sont  $(\alpha(t), \beta(t), \gamma(t))$ . Ainsi  $\alpha, \beta, \gamma$  sont des fonctions de  $I$  dans  $\mathbb{R}$ .

On suppose que cette courbe paramétrée est dérivable et vérifie

$$\forall t \in I : \vec{M}'(t) = \vec{\Omega} \wedge \overrightarrow{OM(t)}$$

2. Montrer que  $\|\overrightarrow{OM(t)}\|$  et  $(\vec{\Omega} / \overrightarrow{OM(t)})$  sont indépendantes de  $t$ . Que peut-on en déduire pour l'ensemble des points  $M(t)$  ?

3. On considère un repère orthonormé direct

$$(O, \vec{I}, \vec{J}, \vec{K}) \text{ avec } \vec{K} = \frac{1}{\|\vec{\Omega}\|} \vec{\Omega}$$

Les coordonnées de  $M(t)$  dans ce repère sont notées  $(X(t), Y(t), Z(t))$ . Former le système d'équations différentielles vérifiées par  $X, Y, Z$ .

4. On suppose que pour tous les  $t$  de  $I$ ,  $M(t) \in \mathcal{S} - \{N\}$ . On note  $w(t)$  l'affixe complexe du projeté stéréographique de  $M(t)$ .

a. Vérifier que

$$w'(t) = \frac{\alpha'(t) + i\beta'(t) + w(t)\gamma'(t)}{1 - \gamma(t)}$$

b. Vérifier que

$$\begin{aligned} & \alpha'(t) + i\beta'(t) + w(t)\gamma'(t) \\ &= ir(\alpha(t) + i\beta(t)) + (q - ip)\gamma(t) - w(t)q(\alpha + i\beta) + w(t)(p + iq)\beta(t) \end{aligned}$$

c. En déduire les nombres complexes  $a, b, c$  tels que

$$w'(t) = a + bw(t) + cw^2(t)$$

Cette relation est une forme particulière de l'équation différentielle dite *de Riccati*. Pour quelles valeurs de  $p, q, r$  retrouve-t-on l'équation (1) ?