

**Partiel - 10 novembre 2022** (durée : 1h30)

**Documents autorisés** : une feuille A4 manuscrite recto-verso. Aucun appareil électronique. Apportez le plus grand soin à la rédaction et à la présentation. La notation en tiendra compte.

**Exercice 1** Résoudre dans  $\mathbb{C}$  l'équation  $z^2 + 2(1+i)z - 5(1+2i) = 0$

INDICATION :  $\sqrt{20^2 + 48^2} = 52$

Nous avons affaire à une équation polynomiale de degré 2. On va la résoudre en calculant son discriminant  $\Delta$ , dont on cherchera ensuite une racine  $\delta$  ( $\delta \in \mathbb{C}$  tel que  $\delta^2 = \Delta$ ). Les deux solutions de l'équation seront alors finalement  $z_1 = \frac{-2(1+i)-\delta}{2}$  et  $z_2 = \frac{-2(1+i)+\delta}{2}$ .

On a ici :  $\Delta = 4(1+i)^2 - 4(-5)(1+2i) = 4(1+2i-1+5+10i) = 4(5+12i) = 20+48i$ . Notons maintenant  $\delta = a+ib$ . L'égalité  $\delta^2 = \Delta$  implique  $a^2 - b^2 = 20$  (égalité des parties réelles) et  $2ab = 48 > 0$  (égalité des parties imaginaires). De plus, on a égalité des modules  $|\delta|^2 = |\Delta|$ , c'est-à-dire  $a^2 + b^2 = \sqrt{20^2 + 48^2} = 52$ . On a donc le système :

$$\begin{cases} a^2 - b^2 = 20 & (1) \\ a^2 + b^2 = 52 & (2) \\ ab > 0 & (3) \end{cases}$$

En faisant (1) + (2), puis (2) - (1), on en déduit  $a^2 = 36$  et  $b^2 = 16$ , soit  $a = \pm 6$  et  $b = \pm 4$ . D'après (3),  $a$  et  $b$  sont de même signe. D'où  $\delta = 6 + 4i$  (ou son opposé).

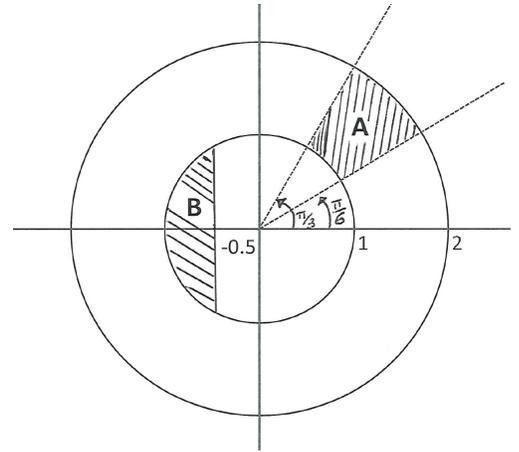
Les 2 racines du polynôme sont donc :

$$z_1 = \frac{-2 - 2i - 6 - 4i}{2} = -4 - 3i \quad \text{et} \quad z_2 = \frac{-2 - 2i + 6 + 4i}{2} = 2 + i$$

### Exercice 2

Chacune des zones A et B indiquées dans le dessin-ci-contre est caractérisée par des conditions sur les affixes  $z$  des points dans cette zone. Pour chaque zone, indiquer (en justifiant votre réponse) de quelles conditions il s'agit parmi celles ci-dessous :

- (C1)  $|z| \geq 2$  et  $-1 \leq \operatorname{Re}(z) \leq -\frac{1}{2}$
- (C2)  $\frac{\pi}{6} \leq \arg z \leq \frac{\pi}{3}$  et  $\operatorname{Im}(z) \leq 2$
- (C3)  $1 \leq |z| \leq 2$  et  $\frac{\pi}{6} \leq \arg z \leq \frac{\pi}{3}$
- (C4)  $\operatorname{Re}(z) \leq -\frac{1}{2}$  et  $|z| \leq 1$
- (C5)  $-1 \leq \operatorname{Re}(z) \leq -\frac{1}{2}$  et  $-1 \leq \operatorname{Im}(z) \leq 1$
- (C6)  $\frac{1}{2} \leq \operatorname{Re}(z) \leq 2$  et  $\frac{\pi}{6} \leq \arg z \leq \frac{\pi}{3}$



La zone A correspond à une portion de la couronne dont le rayon intérieur vaut 1 et le rayon extérieur vaut 2. Autrement dit, les modules des affixes des points de cette zone sont compris entre 1 et 2 :  $1 \leq |z| \leq 2$ . De plus, les arguments des affixes des points de cette zone sont compris entre  $\pi/6$  et  $\pi/3$  :  $\frac{\pi}{6} \leq \arg z \leq \frac{\pi}{3}$ .

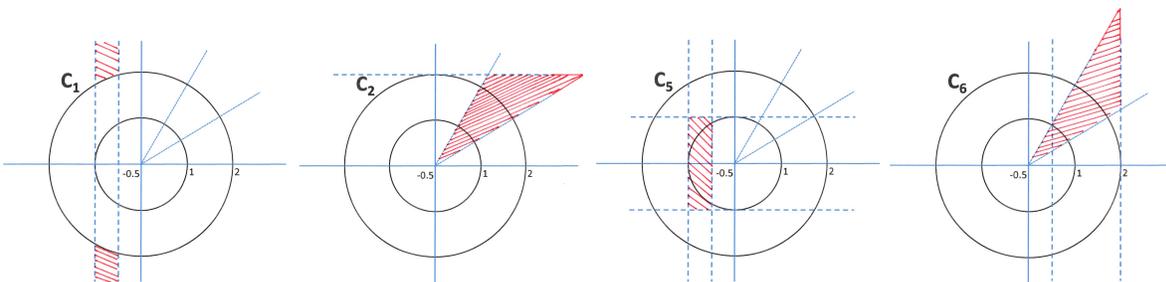
**La zone A correspond donc aux conditions (C3).**

Remarque : ça ne peut pas être (C1), qui correspond à des points extérieurs au disque de rayon 2, ni (C2) ou (C6) qui sont des zones contenant A mais plus grandes (voir dessin).

La frontière gauche de la zone B correspond au cercle de rayon 1, tandis que sa frontière droite correspond à la droite d'équation  $x = -1/2$ . La zone B est donc l'intersection du disque de rayon 1 et du demi-plan  $x \leq -1/2$ . Autrement dit, les affixes des points de cette zone vérifient  $|z| \leq 1$  et  $\operatorname{Re}(z) \leq -\frac{1}{2}$ .

**La zone B correspond donc aux conditions (C4).**

Remarque : ça ne peut pas être (C1), qui correspond à des points extérieurs au disque de rayon 2, ni (C5) qui est une zone rectangulaire (voir dessin).



**Exercice 3**

1. Pour quelle(s) valeur(s) des coordonnées  $a$  et  $b$  les vecteurs  $\vec{u} = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} = \begin{pmatrix} b \\ a \end{pmatrix}$  sont-ils orthogonaux ? Colinéaires ?

Deux vecteurs sont orthogonaux si et seulement si leur produit scalaire est égal à 0. On a ici :  $\vec{u} \cdot \vec{v} = ab + ba = 2ab$ . Donc  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont orthogonaux si et seulement si  $ab = 0$ , c'est-à-dire  $a = 0$  et/ou  $b = 0$ .

On peut vérifier que le cas  $a = 0$  mène à  $\vec{u} = \begin{pmatrix} 0 \\ b \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} = \begin{pmatrix} b \\ 0 \end{pmatrix}$ , tandis que le cas  $b = 0$  mène à  $\vec{u} = \begin{pmatrix} a \\ 0 \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ a \end{pmatrix}$ . On a donc bien orthogonalité dans chaque cas.

Deux vecteurs de  $\mathbb{R}^2$  sont colinéaires si et seulement si leur déterminant est égal à 0. On a ici :

$$\det(\vec{u}, \vec{v}) = \begin{vmatrix} a & b \\ b & a \end{vmatrix} = a^2 - b^2$$

Donc  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont colinéaires si et seulement si  $a^2 - b^2 = 0$ , c'est-à-dire  $a = \pm b$ .

On peut vérifier que le cas  $a = b$  mène à  $\vec{u} = \vec{v} = \begin{pmatrix} a \\ a \end{pmatrix}$ , tandis que le cas  $a = -b$  mène à  $\vec{u} = \begin{pmatrix} a \\ -a \end{pmatrix} = -\vec{v}$ . On a donc bien colinéarité dans chaque cas.

2. Les vecteurs  $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$  et  $\vec{w} = \vec{u} \wedge \vec{v}$  sont-ils coplanaires ?

**Méthode 1 :**  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  ne sont à l'évidence pas colinéaires ( $\vec{u}$  n'est pas un multiple de  $\vec{v}$ ). A eux deux, ils définissent donc un plan. De plus, le produit vectoriel de 2 vecteurs de  $\mathbb{R}^3$  est un vecteur perpendiculaire à chacun des 2 vecteurs. Ainsi  $\vec{u} \wedge \vec{v}$  est perpendiculaire à  $\vec{u}$  et à  $\vec{v}$ , et donc au plan qu'ils définissent.  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  ne sont donc pas coplanaires.

**Méthode 2 :** Trois vecteurs de  $\mathbb{R}^3$  sont coplanaires si et seulement si leur déterminant est nul. On peut donc calculer  $\vec{w} = \vec{u} \wedge \vec{v}$ , puis  $\det(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$  et conclure.

$$\text{On a : } \vec{u} \wedge \vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \times 2 - 1 \times (-1) \\ -(1 \times 2 - 1 \times 1) \\ 1 \times (-1) - 1 \times 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \text{D'où } \det(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) &= \begin{vmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 1 & -1 & -1 \\ 1 & 2 & -2 \end{vmatrix} = 1 \cdot (-1) \cdot (-2) + 1 \cdot 2 \cdot 3 + 1 \cdot (-1) \cdot 1 - (1 \cdot (-1) \cdot 3 + 1 \cdot 1 \cdot (-2) + 1 \cdot 2 \cdot (-1)) \\ &= 2 + 6 - 1 - (-3 - 2 - 2) = 14 \end{aligned}$$

Le déterminant étant différent de 0, les 3 vecteurs ne sont pas coplanaires.

Soient  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  deux vecteurs de  $\mathbb{R}^3$ , et  $\theta \in [0, \pi]$  l'angle non orienté entre ces vecteurs. On rappelle que  $(\vec{u} \cdot \vec{v}) = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos \theta$  et que  $\|\vec{u} \wedge \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$ .

3. Déterminer l'angle entre les vecteurs  $\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 + \sqrt{2} \\ -\sqrt{2} \\ 1 - \sqrt{2} \end{pmatrix}$

On a :

- $(\vec{u} \cdot \vec{v}) = 1 + \sqrt{2} + 1 - \sqrt{2} = 2$
- $\|\vec{u}\| = \sqrt{2}$
- $\|\vec{v}\| = \sqrt{(1 + \sqrt{2})^2 + 2 + (1 - \sqrt{2})^2} = \sqrt{8} = 2\sqrt{2}$

Soit  $\theta \in [0, \pi]$  l'angle non orienté entre  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ . En appliquant la formule indiquée ci-dessus pour le produit scalaire, on a :

$$(\vec{u} \cdot \vec{v}) = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos \theta \iff 2 = \sqrt{2} 2\sqrt{2} \cos \theta. \quad \text{Soit } \cos \theta = \frac{1}{2}$$

$\theta$  étant dans  $[0, \pi]$ , on en déduit immédiatement que  $\theta = \frac{\pi}{3}$ .

4. Soient  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  deux vecteurs de  $\mathbb{R}^3$ . Montrer que  $\|\vec{u} \wedge \vec{v}\|^2 + (\vec{u} \cdot \vec{v})^2 = \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2$

En utilisant à nouveau les formules précédentes, on a :

$$\begin{aligned} \|\vec{u} \wedge \vec{v}\|^2 + (\vec{u} \cdot \vec{v})^2 &= \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 (\sin \theta)^2 + \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 (\cos \theta)^2 \\ &= \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 [(\cos \theta)^2 + (\sin \theta)^2] \\ &= \|\vec{u}\|^2 \|\vec{v}\|^2 \quad \text{car } (\cos \theta)^2 + (\sin \theta)^2 = 1 \end{aligned}$$

#### Exercice 4

1. Calculer  $S_2 = \sum_{k=1}^2 k(k!)$  et  $S_3 = \sum_{k=1}^3 k(k!)$

$$S_2 = 1 \cdot 1! + 2 \cdot 2! = 1 \times 1 + 2 \times 2 = 5 \quad \text{et} \quad S_3 = 1 \cdot 1! + 2 \cdot 2! + 3 \cdot 3! = 1 \times 1 + 2 \times 2 + 3 \times 6 = 23$$

2. Montrer que, pour tout  $k \in \mathbb{N}$ ,  $k(k!) = (k+1)! - k!$

$$k(k!) = (k+1-1)(k!) = (k+1)k! - k! = (k+1)! - k!$$

3. En déduire la valeur de  $S_n = \sum_{k=1}^n k(k!)$  pour  $n \in \mathbb{N}^*$ .

On déduit de la question précédente que :

$$\begin{aligned} S_n = \sum_{k=1}^n k(k!) &= \sum_{k=1}^n [(k+1)! - k!] \\ &= (2! - 1!) + (3! - 2!) + (4! - 3!) + \dots + [(n-1)! - (n-2)!] + [n! - (n-1)!] + [(n+1)! - n!] \end{aligned}$$

On reconnaît une somme télescopique. Tous les termes se simplifient 2 à 2, sauf le plus petit et le plus grand. Il reste donc finalement :

$$S_n = \sum_{k=1}^n k(k!) = (n+1)! - 1$$

Ce résultat est-il cohérent avec les valeurs de  $S_2$  et  $S_3$  calculées à la question 1 ?

Ce résultat est cohérent avec les valeurs trouvées à la question 1 : on a bien  $S_2 = 3! - 1 = 6 - 1 = 5$  et  $S_3 = 4! - 1 = 24 - 1 = 23$ .

### Exercice 5

Simplifier l'expression  $\sum_{k=0}^7 \binom{7}{k} (2i)^{k+1} (1-i)^{7-k}$  et mettre le résultat sous forme exponentielle.

On reconnaît presque la formule du binôme de Newton  $(a+b)^7 = \sum_{k=0}^7 \binom{7}{k} a^k b^{7-k}$ , avec  $a = 2i$  et  $b = 1-i$ , excepté la puissance  $k+1$  à la place de la puissance  $k$ . En factorisant par  $(2i)$ , on a donc :

$$\sum_{k=0}^7 \binom{7}{k} (2i)^{k+1} (1-i)^{7-k} = 2i \sum_{k=0}^7 \binom{7}{k} (2i)^k (1-i)^{7-k} = 2i (2i + 1 - i)^7 = 2i (1+i)^7$$

On peut maintenant mettre le résultat sous forme exponentielle :

$$1+i = \sqrt{2} \left( \frac{\sqrt{2}}{2} + i \frac{\sqrt{2}}{2} \right) = \sqrt{2} \left( \cos \frac{\pi}{4} + i \sin \frac{\pi}{4} \right) = \sqrt{2} e^{i\frac{\pi}{4}} \quad \text{et} \quad i = e^{i\frac{\pi}{2}}$$

D'où  $2i(1+i)^7 = 2e^{i\frac{\pi}{2}} \left( \sqrt{2} e^{i\frac{\pi}{4}} \right)^7 = 2e^{i\frac{\pi}{2}} \left( \sqrt{2} \right)^7 e^{i\frac{7\pi}{4}} = 16\sqrt{2} e^{i\frac{9\pi}{4}}$ .

Or  $e^{i\frac{9\pi}{4}} = e^{i(2\pi + \frac{\pi}{4})} = e^{i\frac{\pi}{4}}$ . D'où finalement  $\sum_{k=0}^7 \binom{7}{k} (2i)^{k+1} (1-i)^{7-k} = 16\sqrt{2} e^{i\frac{\pi}{4}}$ , qu'on peut aussi mettre sous la forme  $16(1+i)$

**Exercice 6**

Soit  $\theta$  un réel fixé et  $n$  un entier naturel.

Le but de cet exercice est de calculer les sommes  $C_n = \sum_{k=0}^n \cos k\theta$  et  $S_n = \sum_{k=0}^n \sin k\theta$ .

1. Quelles sont les valeurs de  $\theta$  telles que  $e^{i\theta} = 1$  ?

$e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta$ . Donc  $e^{i\theta} = 1$  si et seulement si  $\theta = 0$  à  $2\pi$  près (autrement dit : si et seulement si  $\theta = 2k\pi$  pour  $k \in \mathbb{Z}$ ).

2. Calculer  $E_n = \sum_{k=0}^n e^{ik\theta}$  (on distinguera les deux cas  $e^{i\theta} = 1$  et  $e^{i\theta} \neq 1$ )

- Si  $e^{i\theta} = 1$ , alors  $E_n = \sum_{k=0}^n e^{ik\theta} = \sum_{k=0}^n 1 = \underbrace{1 + 1 + \dots + 1}_{(n+1) \text{ fois}} = n + 1$

- Si  $e^{i\theta} \neq 1$ , alors  $E_n$  est la somme des  $n + 1$  premiers termes d'une suite géométrique de raison  $e^{i\theta}$ . On a donc :

$$E_n = \sum_{k=0}^n e^{ik\theta} = 1 + (e^{i\theta}) + (e^{i\theta})^2 + \dots + (e^{i\theta})^n = \frac{1 - (e^{i\theta})^{n+1}}{1 - e^{i\theta}} = \frac{1 - (e^{i(n+1)\theta})}{1 - e^{i\theta}}$$

3. Montrer que, pour tout  $\alpha$  réel,  $e^{i\alpha} - 1 = 2i e^{i\alpha/2} \sin \frac{\alpha}{2}$ .

En factorisant par  $e^{i\alpha/2}$ , on a :  $e^{i\alpha} - 1 = e^{i\alpha/2} (e^{i\alpha/2} - e^{-i\alpha/2})$ .

Or, pour tout angle  $\beta$ , on a  $\sin \beta = \frac{e^{i\beta} - e^{-i\beta}}{2i}$ . Et donc :  $e^{i\beta} - e^{-i\beta} = 2i \sin \beta$ . D'où finalement :

$$e^{i\alpha} - 1 = e^{i\alpha/2} (e^{i\alpha/2} - e^{-i\alpha/2}) = e^{i\alpha/2} 2i \sin \frac{\alpha}{2}$$

En déduire que, si  $e^{i\theta} \neq 1$ ,  $E_n = \frac{\sin \frac{(n+1)\theta}{2}}{\sin \frac{\theta}{2}} e^{in\theta/2}$

En appliquant le résultat précédent à l'expression de  $E_n$  obtenue à la question 2 pour  $\alpha = \theta$  et  $\alpha = (n + 1)\theta$ , on a :

$$E_n = \frac{1 - e^{i(n+1)\theta}}{1 - e^{i\theta}} = \frac{e^{i(n+1)\theta} - 1}{e^{i\theta} - 1} = \frac{2i e^{i(n+1)\theta/2} \sin \frac{(n+1)\theta}{2}}{2i e^{i\theta/2} \sin \frac{\theta}{2}} = e^{in\theta/2} \frac{\sin \frac{(n+1)\theta}{2}}{\sin \frac{\theta}{2}}$$

4. En déduire les expressions de  $C_n$  et  $S_n$  (pour les deux cas distingués précédemment).

En utilisant la définition de l'exponentielle complexe :  $e^{i\alpha} = \cos \alpha + i \sin \alpha$ , on a donc :

$$E_n = \sum_{k=0}^n e^{ik\theta} = \sum_{k=0}^n (\cos k\theta + i \sin k\theta) = \sum_{k=0}^n \cos k\theta + i \sum_{k=0}^n \sin k\theta = C_n + iS_n$$

$C_n$  est donc la partie réelle de  $E_n$  et  $S_n$  sa partie imaginaire. On a donc en conclusion :

• Si  $e^{i\theta} = 1$ , alors  $E_n = n + 1$ . Donc  $C_n = \mathcal{R}e(E_n) = n + 1$  et  $S_n = \mathcal{I}m(E_n) = 0$

• Si  $e^{i\theta} \neq 1$ , alors  $E_n = e^{in\theta/2} \frac{\sin \frac{(n+1)\theta}{2}}{\sin \frac{\theta}{2}} = \left( \cos \frac{n\theta}{2} + i \sin \frac{n\theta}{2} \right) \frac{\sin \frac{(n+1)\theta}{2}}{\sin \frac{\theta}{2}}$ .

D'où  $C_n = \mathcal{R}e(E_n) = \cos \frac{n\theta}{2} \frac{\sin \frac{(n+1)\theta}{2}}{\sin \frac{\theta}{2}}$  et  $S_n = \mathcal{I}m(E_n) = \sin \frac{n\theta}{2} \frac{\sin \frac{(n+1)\theta}{2}}{\sin \frac{\theta}{2}}$