

 <small>CONSTRUCTEURS D'UN NOUVEAU MONDE</small>	<b>Contrôle de connaissances et de compétences</b>	<b>FO-002-VLA-XX-001</b>
<b>09/10/2025</b>		<b>Page 1/2</b>

ANNÉE SCOLAIRE 2025-2026 – BMC 2 Semestre 3	
<b>Nom de l'enseignant</b>	Maxime Berger, Rémi Blanquet & Karine Serier
<b>Matière</b>	Mathématiques
<b>Durée de l'examen</b>	2h00
<b>Consignes</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>— Calculatrice <b>NON</b> autorisée</li> <li>— Aucun document n'est autorisé</li> </ul>

### ■ Exercice 1 : Limites (6 points)

Calculer les limites suivantes :

$$\lim_{x \rightarrow 0} \left( \frac{e^x - (1+x)}{x^2} \right) \quad \lim_{x \rightarrow 0} \left( \frac{x^2}{\cos(x) - 1} \right) \quad \lim_{x \rightarrow 0} \left( \frac{(e^x - 1) \sin(x)}{x^2} \right)$$

### ■ Exercice 2 : Inversibilité et expression de l'inverse via un polynôme annulateur (5 points)

Soit la matrice  $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$ .

1. Calculer  $P^2$ .
2. Vérifier que  $P^2 - 3P + 2I_2 = 0_2$ , où  $I_2$  est la matrice identité d'ordre 2 et  $0_2$  la matrice nulle d'ordre 2.
3. À partir de cette relation, déduisez que la matrice  $P$  est inversible et exprimez son inverse  $P^{-1}$  en fonction de  $P$  et  $I_2$ .
4. Utiliser cette expression pour calculer  $P^{-1}$ .

### ■ Exercice 3 : Déterminant et condition d'inversibilité (3 points)

Sans effectuer de calculs explicites, expliquer pourquoi les déterminants suivants sont nuls. Préciser la propriété utilisée.

$$A = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 1 & 2 & 3 \end{vmatrix} \quad B = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 2 & 4 & 8 \\ 3 & 5 & 7 \end{vmatrix} \quad C = \begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 4 & 5 & 6 \end{vmatrix}$$

### ■ Exercice 4 : Combinaisons linéaires (6 points)

On se place dans  $\mathbb{R}^3$ , on note  $e_1 = (1, 3, 2)$  et  $e_2 = (1, -1, 4)$ .

1. Dans  $\mathbb{R}^3$ ,  $u = (2, 5, 3)$  est-il combinaison linéaire de  $e_1$  et  $e_2$  ?
2. Comment choisir le paramètre  $m$  pour que le vecteur  $v = (3, 1, m)$  soit combinaison linéaire de  $e_1$  et  $e_2$  ?
3. Ecrire sous forme échelonnée les systèmes suivants, en déduire le nombre de solutions.

$$\begin{cases} -x - y = 1 \\ -3x - 3y = 2 \end{cases}, \quad \begin{cases} 4y + z = 20 \\ 2x - 2y + z = 0 \\ x + z = 5 \\ x + y - z = 10 \end{cases}$$

### ■ Exercice 5 : Étude de la Conchoïde de Nicomède (20 points)

#### Partie 1 : Forme Paramétrique

La conchoïde de Nicomède est définie par les équations paramétriques :

$$\begin{cases} x(t) = \frac{2}{\cos(t)} + \cos(t) \\ y(t) = 2 \tan(t) + \sin(t) \end{cases}$$

1. (a) Déterminer le domaine de définition de  $t$ .  
(b) Étudier les symétries de la courbe.
2. (a) Calculer les dérivées  $x'(t)$  et  $y'(t)$ .  
(b) En déduire les coordonnées d'un vecteur tangent  $\vec{V}(t)$  à la courbe à un point régulier  $M_t$  de coordonnées  $(x(t), y(t))$ .
3. (a) Déterminer les points où la tangente est horizontale ou verticale.  
(b) Donner les coordonnées cartésiennes de ces points.
4. Effectuer un développement limité de  $x(t)$  et  $y(t)$  au voisinage de  $t = 0$  à l'ordre 3.
5. (a) Étudier les limites de  $x(t)$  et  $y(t)$  lorsque  $t$  approche  $\frac{\pi}{2}$  et  $-\frac{\pi}{2}$ .  
(b) Que pouvez-vous en déduire ?

#### Partie 2 : Forme Polaire

La conchoïde de Nicomède est définie en coordonnées polaires par l'équation :

$$r(\theta) = \frac{2}{\cos \theta} + 1$$

1. Déterminer le domaine de définition de  $\theta$  et étudier les symétries de la courbe.
2. Convertir l'équation polaire en coordonnées cartésiennes  $x(\theta)$  et  $y(\theta)$ .
3. (a) Étudier les limites de  $x(\theta)$  et  $y(\theta)$  lorsque  $\theta$  approche  $\frac{\pi}{2}$  et  $-\frac{\pi}{2}$ .  
(b) Donner l'équation des asymptotes.
4. Calculer la dérivée  $\frac{dr}{d\theta}$ .
5. Déterminer l'angle  $\alpha$  de la tangente à la courbe en un point de coordonnées  $(r, \theta)$ .
6. (a) Effectuer un développement limité de  $r(\theta)$  au voisinage de  $\theta = 0$  à l'ordre 2.  
(b) En déduire la nature du point correspondant à  $\theta = 0$ .