

Problème 1

①

- a) On a  $f(1) = 0$ ,  $f'(e) = 0$  (point à tangente horizontale) et  $f'(1) = -\frac{2}{1} = -2$  (pente de la tangente en  $x=1$ ).
- b) On a  $f(x) = u \cdot v$  avec  $u = a \ln(x)$  et  $v = \ln(x) + b$ . Comme  $u' = a \cdot \frac{1}{x} = \frac{a}{x}$  et  $v' = \frac{1}{x}$ , on a  $f'(x) = u'v + uv' = \frac{a}{x}(\ln(x) + b) + a \ln(x) \cdot \frac{1}{x} = \frac{a \ln(x)}{x} + \frac{ab}{x} + \frac{a \ln(x)}{x} = \frac{2a \ln(x)}{x} + \frac{ab}{x}$ .
- c)  $f(1) = 0 \Rightarrow a \ln(1) \cdot (\ln(1) + b) = 0$  OK pour toutes les valeurs de  $a$  et  $b$ .  
 $f'(e) = 0 \Rightarrow \frac{2a \ln(e)}{e} + \frac{ab}{e} = 0 \Rightarrow 2a + ab = 0$  (1).  
 $f'(1) = -2 \Rightarrow \frac{2a \ln(1)}{1} + \frac{ab}{1} = -2 \Rightarrow ab = -2$  (2).

Par substitution de (2) dans (1), on obtient  $2a - 2 = 0 \Rightarrow a = 1$ , d'où  $b = -\frac{2}{a} = -2$ .

Ainsi,  $a = 1$  et  $b = -2$ .

- d) On a  $f(x) = \ln(x)(\ln(x) - 2)$ .

Domaine de définition:  $\ln(x)$  est définie pour  $x > 0 \Rightarrow \mathcal{D}_f = \mathbb{R}_+^* = ]0; +\infty[$ .

Parité: Comme  $\mathcal{D}_f = \mathbb{R}_+^*$ ,  $f$  n'est ni paire, ni impaire.

Intersections avec  $Ox$  (zéros de  $f$ ):  $f(x) = 0 \Rightarrow \ln(x)(\ln(x) - 2) = 0$

$\Rightarrow$  soit  $\ln(x) = 0$ , d'où  $x = 1$ , soit  $\ln(x) = 2$ , d'où  $x = e^2$

$\Rightarrow (1; 0)$  et  $(e^2; 0)$ .

Intersections avec  $Oy$ : n'existe pas car  $x = 0 \notin \mathcal{D}_f$ .

Tableau de signes:

$x$	$0$	$1$	$e^2$
$f(x)$	$///$	$+$	$-$
		$0$	$0$
			$+$

Asymptotes verticales: Comme  $\lim_{x \rightarrow 0^+} f(x) = \lim_{x \rightarrow 0^+} \ln(x)(\ln(x) - 2) = (-\infty) \cdot (-\infty) = +\infty$ ,  $x = 0$  est une asymptote verticale lorsque  $x \rightarrow 0^+$ .

Asymptotes non verticales: si elle existe, une asymptote non verticale est de la forme  $y = mx + h$ ,

avec  $m = \lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{f(x)}{x}$  et, si  $m$  existe,  $h = \lim_{x \rightarrow +\infty} (f(x) - mx)$ .

On a  $\lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{f(x)}{x} = \lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{\ln(x)(\ln(x) - 2)}{x} = \frac{+\infty}{+\infty} = 0$  car  $\ln(x)$  et  $\ln^2(x)$  partent vers  $+\infty$  plus vite que  $x$ . Ainsi, on a  $m = 0$ .

On a alors  $h = \lim_{x \rightarrow +\infty} (f(x) - mx) = \lim_{x \rightarrow +\infty} \ln(x)(\ln(x) - 2) = +\infty$ .

Par conséquent,  $f$  n'a pas d'asymptote non verticale.

Réponse: D'après b), on a  $f'(x) = \frac{2a \ln(x)}{x} + \frac{ab}{x}$ . Comme  $a = 1$  et  $b = -2$ , on trouve

$f'(x) = \frac{2 \ln(x)}{x} + \frac{-2}{x} = \frac{2(\ln(x) - 1)}{x}$ . Son domaine est  $\mathcal{D}_{f'} = \mathbb{R}_+^*$ .



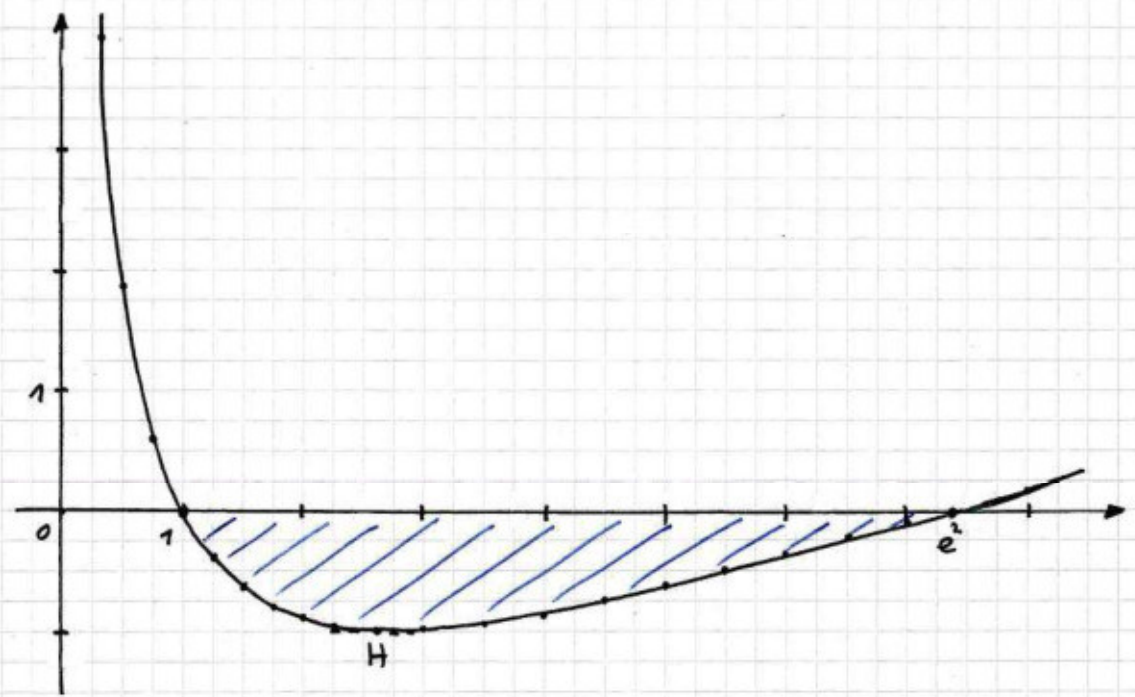
Points à tangente horizontale:  $f'(x) = 0 \Rightarrow \frac{2(\ln(x)-1)}{x} = 0 \Rightarrow \ln(x)-1=0 \Rightarrow x=e$  ;  
 avec  $x=e$ , on a  $f(x) = \ln(e) \cdot (\ln(e)-2) = 1 \cdot (1-2) = -1$  ; le unique point à tangente horizontale est  $H(1; -e)$  (c'est cohérent avec le graphique de l'énoncé).

Tableau de croissance:

$x$		0	1	
$f'(x)$			- 0 +	
$f(x)$			↘ min ↗	

Ainsi,  $H(1; -e)$  est un minimum de  $f$ .

Graphique:



e) L'équation de la tangente au graphique de  $f$  en  $x=1$  est  $y = mx + h$ , où  $m = f'(1)$ .

On a  $f'(1) = \frac{2(\ln(1)-1)}{1} = -2$  (cohérent avec a). L'équation de la tangente s'écrit donc  $y = -2x + h$ .

Un point de son graphique est  $(1; f(1)) = (1; 0)$ .

On a donc, par substitution,  $0 = -2 + h \Rightarrow h = 2$ .

L'équation de la tangente au graphique de  $f$  en  $x=1$  est donc  $y = -2x + 2$ .

L'angle aigu  $\alpha$  entre cette tangente et l'axe des abscisses est donné par  $\tan(\alpha) = |\text{pente de la tangente}| = |-2| = 2 \Rightarrow \alpha = \tan^{-1}(2) \approx 63,43^\circ$ .

f) Pour montrer que  $F$  est une primitive de  $f$ , il suffit de montrer que  $F' = f$ .

On a  $F(x) = x \cdot (\ln^2(x) - 4\ln(x) + 4) = u \cdot v$  avec  $u = x$  et  $v = \ln^2(x) - 4\ln(x) + 4$ .

Comme  $u' = 1$  et  $v' = 2\ln(x) \cdot \frac{1}{x} - 4 \cdot \frac{1}{x} = \frac{2\ln(x)-4}{x}$ , on obtient

$$F'(x) = u'v + uv' = 1 \cdot (\ln^2(x) - 4\ln(x) + 4) + x \cdot \frac{2\ln(x)-4}{x} = \ln^2(x) - 4\ln(x) + 4 + 2\ln(x) - 4 = \ln^2(x) - 2\ln(x) = \ln(x)(\ln(x) - 2) = f(x).$$

Ainsi,  $F$  est bien une primitive de  $f$ .

g) La surface est hachurée en bleu dans le graphique de la partie d).

$$\begin{aligned} \text{On a: aire hachurée} &= \left| \int_1^{e^2} f(x) dx \right| = \left| F(x) \Big|_1^{e^2} \right| = \\ &= \left| e^2 \cdot (\ln^2(e^2) - 4\ln(e^2) + 4) - 1 \cdot (\ln^2(1) - 4\ln(1) + 4) \right| = \\ &= \left| e^2 \cdot (2^2 - 4 \cdot 2 + 4) - 1 \cdot 4 \right| = \left| e^2 \cdot 0 - 4 \right| = |-4| = 4. \end{aligned}$$

L'aire hachurée vaut donc 4.

$$h) f(x) = 2 \Rightarrow \ln(x)(\ln(x) - 2) = 2 \Rightarrow \ln^2(x) - 2\ln(x) - 2 = 0.$$

Posons  $u = \ln(x)$ . L'équation s'écrit alors  $u^2 - 2u - 2 = 0$ , ce qui est une équation du 2<sup>e</sup> degré de la forme  $au^2 + bu + c = 0$  avec  $a = 1$ ,  $b = -2$  et  $c = -2$ . On a  $\Delta = b^2 - 4ac =$

$$= (-2)^2 - 4 \cdot 1 \cdot (-2) = 4 + 8 = 12 \text{ et } \sqrt{\Delta} = \sqrt{12} = 2\sqrt{3}. \text{ Les solutions de } u^2 - 2u - 2 = 0 \text{ sont}$$

$$\text{alors } u_1 = \frac{-b + \sqrt{\Delta}}{2a} = \frac{2 + 2\sqrt{3}}{2} = 1 + \sqrt{3} \text{ et } u_2 = \frac{-b - \sqrt{\Delta}}{2a} = \frac{2 - 2\sqrt{3}}{2} = 1 - \sqrt{3}.$$

$$\text{Avec } u_1 = 1 + \sqrt{3} \text{ et } u = \ln(x), \text{ on obtient } \ln(x) = 1 + \sqrt{3} \Rightarrow x = e^{1 + \sqrt{3}}.$$

$$\text{Avec } u_2 = 1 - \sqrt{3} \text{ et } u = \ln(x), \text{ on obtient } \ln(x) = 1 - \sqrt{3} \Rightarrow x = e^{1 - \sqrt{3}}.$$

Ainsi, les solutions de  $f(x) = 2$  sont  $x = e^{1 - \sqrt{3}} \approx 0,481$  et  $x = e^{1 + \sqrt{3}} \approx 15,364$ .



## Problème 2

On a  $\Pi: 2x + 2y - z - 9 = 0$ ,  $A(-16; 0; 4)$  et  $d: \begin{cases} x = 1 + 2\lambda \\ y = 6 - 3\lambda \\ z = -1 + \lambda \end{cases}$ .

a) Par substitution des équations de  $d$  dans celle de  $\Pi$ , on a:

$$2(1+2\lambda) + 2(6-3\lambda) - (-1+\lambda) - 9 = 0 \Rightarrow 2 + 4\lambda + 12 - 6\lambda + 1 - \lambda - 9 = 0 \\ \Rightarrow -3\lambda + 6 = 0 \Rightarrow -3\lambda = -6 \Rightarrow \lambda = 2.$$

Avec  $\lambda = 2$ , on a  $x = 1 + 2 \cdot 2 = 5$ ,  $y = 6 - 3 \cdot 2 = 0$  et  $z = -1 + 2 = 1$ .

Ainsi, l'intersection de  $d$  et  $\Pi$  est bien  $I(5; 0; 1)$ .

b) Pour calculer l'angle  $\alpha$  entre une droite et un plan, on commence par calculer l'angle aigu  $\beta$  entre un vecteur directeur de la droite et un vecteur orthogonal au plan et on a alors  $\alpha = 90^\circ - \beta$ .

Un vecteur directeur de  $d$  est  $\vec{d} = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix}$ .

Un vecteur orthogonal à  $\Pi$  est  $\vec{n} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ .

$$\text{On a } \vec{d} \cdot \vec{n} = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = 2 \cdot 2 + (-3) \cdot 2 + 1 \cdot (-1) = 4 - 6 - 1 = -3, \quad \|\vec{d}\| = \sqrt{2^2 + (-3)^2 + 1^2} = \\ = \sqrt{14} \text{ et } \|\vec{n}\| = \sqrt{2^2 + (-2)^2 + 1^2} = \sqrt{9} = 3.$$

$$\text{L'angle aigu } \beta \text{ entre } \vec{d} \text{ et } \vec{n} \text{ est donné par } \cos(\beta) = \frac{|\vec{d} \cdot \vec{n}|}{\|\vec{d}\| \cdot \|\vec{n}\|} = \frac{|-3|}{\sqrt{14} \cdot 3} = \frac{1}{\sqrt{14}}, \\ \text{d'où } \beta = \cos^{-1}\left(\frac{1}{\sqrt{14}}\right) \approx 74,5^\circ.$$

L'angle aigu  $\alpha$  entre  $d$  et  $\Pi$  est alors  $\alpha = 90^\circ - 74,5^\circ = 15,5^\circ$ .

c) Pour déterminer le plan  $\Pi$ , on cherche ses intersections avec les axes:

$$\text{avec l'axe } x: y = z = 0 \Rightarrow 2x - 9 = 0 \Rightarrow x = 4,5 \Rightarrow I_x(4,5; 0; 0);$$

$$\text{avec l'axe } y: x = z = 0 \Rightarrow 2y - 9 = 0 \Rightarrow y = 4,5 \Rightarrow I_y(0; 4,5; 0);$$

$$\text{avec l'axe } z: y = x = 0 \Rightarrow -z - 9 = 0 \Rightarrow z = -9 \Rightarrow I_z(0; 0; -9).$$

Pour déterminer la droite  $d$ , on cherche ses traces dans les plans de référence:

$$\text{dans le sol: } z = 0 \Rightarrow -1 + \lambda = 0 \Rightarrow \lambda = 1 \Rightarrow x = 3 \text{ et } y = 3 \Rightarrow T_S(3; 3; 0);$$

$$\text{dans la paroi: } y = 0 \Rightarrow 6 - 3\lambda = 0 \Rightarrow \lambda = 2 \Rightarrow x = 5 \text{ et } z = 1 \Rightarrow T_P(5; 0; 1);$$

$$\text{dans le mur: } x = 0 \Rightarrow 1 + 2\lambda = 0 \Rightarrow \lambda = -0,5 \Rightarrow y = 7,5 \text{ et } z = -1,5 \Rightarrow T_M(0; 7,5; -1,5).$$

Pour déterminer la projection de  $d$  dans le mur, on projette  $T_S$ ,  $T_P$  et  $T_M$  dans le mur:

$$\text{on obtient } T_S'(0; 3; 0), T_P'(0; 0; 1) \text{ et } T_M'(0; 7,5; -1,5).$$

d) Pour trouver les coordonnées de  $B$ , on va chercher des équations paramétriques de la droite  $e$  perpendiculaire à  $\Pi$  et passant par  $A$  et on aura alors  $B = \Pi \cap e$ .

Un vecteur orthogonal à  $\Pi$ , et donc parallèle à  $e$ , est  $\begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ .

$$\text{Des équations paramétriques de } e \text{ sont donc: } \begin{cases} x = -16 + 2\lambda \\ y = 2\lambda \\ z = 4 - \lambda \end{cases}$$

Par substitution dans l'équation de  $\Pi$ , on obtient:

$$2(-16 + 2\lambda) + 2(2\lambda) - (4 - \lambda) - 9 = 0 \Rightarrow -32 + 4\lambda + 4\lambda - 4 + \lambda - 9 = 0$$



$$\Rightarrow 9\lambda - 45 = 0 \Rightarrow 9\lambda = 45 \Rightarrow \lambda = 5.$$

Avec  $\lambda = 5$ , on trouve  $x = -16 + 2 \cdot 5 = -6$ ,  $y = 2 \cdot 5 = 10$  et  $z = 4 - 5 = -1$ .

Les coordonnées de B sont donc bien  $B(-6; 10; -1)$ .

$$\begin{aligned} \text{e) On a } \vec{AB} &= \vec{OB} - \vec{OA} = \begin{pmatrix} -6 \\ 10 \\ -1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -16 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10 \\ 10 \\ -5 \end{pmatrix}, \\ \vec{AI} &= \vec{OI} - \vec{OA} = \begin{pmatrix} 5 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -16 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 21 \\ 0 \\ -3 \end{pmatrix}, \\ \vec{BI} &= \vec{OI} - \vec{OB} = \begin{pmatrix} 5 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -6 \\ 10 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 11 \\ -10 \\ 2 \end{pmatrix}, \\ \|\vec{AB}\| &= \sqrt{10^2 + 10^2 + (-5)^2} = \sqrt{225} = 15, \\ \|\vec{AI}\| &= \sqrt{21^2 + (-3)^2} = \sqrt{450} = 15\sqrt{2} \text{ et} \\ \|\vec{BI}\| &= \sqrt{11^2 + (-10)^2 + 2^2} = \sqrt{225} = 15. \end{aligned}$$

Comme  $\|\vec{AB}\| = \|\vec{BI}\|$ , on en déduit que le triangle ABI est isocèle.

$$\text{De plus } \|\vec{AB}\|^2 + \|\vec{BI}\|^2 = 15^2 + 15^2 = 225 \cdot 2 \Rightarrow \sqrt{\|\vec{AB}\|^2 + \|\vec{BI}\|^2} = 15\sqrt{2} = \|\vec{AI}\|.$$

Ainsi, le triangle ABI est rectangle en B.

Pan conséquence, le triangle ABI est isocèle rectangle en B.

$$\begin{aligned} \text{f) Avec } P(11; 0; z) \text{ dans } \Pi: 2x + 2y - z - 9, \text{ on a } 2 \cdot 11 + 2 \cdot 0 - z - 9 = 0 \\ \Rightarrow 13 - z = 0 \Rightarrow z = 13. \end{aligned}$$

Le tétraèdre ABIP est une pyramide de base ABI et de sommet P ou une pyramide de base BIP et de sommet A. On va choisir cette 2<sup>e</sup> possibilité, car, comme le triangle ABI est rectangle (voir e), la hauteur du tétraèdre sera  $\|\vec{AB}\| = 15$ .

Cherchons l'aire du triangle BIP.

$$\text{On a aire BIP} = \frac{1}{2} \|\vec{BI} \wedge \vec{BP}\|.$$

$$\begin{aligned} \vec{BI} = \vec{OI} - \vec{OB} = \begin{pmatrix} 5 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -6 \\ 10 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 11 \\ -10 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad \vec{BP} = \vec{OP} - \vec{OB} = \begin{pmatrix} 11 \\ 0 \\ 13 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -6 \\ 10 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 17 \\ -10 \\ 14 \end{pmatrix} \\ \Rightarrow \vec{BI} \wedge \vec{BP} = \begin{pmatrix} 11 \\ -10 \\ 2 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 17 \\ -10 \\ 14 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -10 \cdot 14 - 2 \cdot (-10) \\ 2 \cdot 17 - 11 \cdot 14 \\ 11 \cdot (-10) - (-10) \cdot 17 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -140 + 20 \\ 34 - 154 \\ -110 + 170 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -120 \\ -120 \\ 60 \end{pmatrix} \text{ et} \end{aligned}$$

$$\|\vec{BI} \wedge \vec{BP}\| = \sqrt{(-120)^2 + (-120)^2 + 60^2} = \sqrt{32400} = 180.$$

$$\text{On a donc aire BIP} = \frac{1}{2} \cdot 180 = 90.$$

$$\text{Pan conséquence, le volume du tétraèdre ABIP} = \frac{90 \cdot 15}{3} = 450.$$

g) On a la situation schématisée suivante:

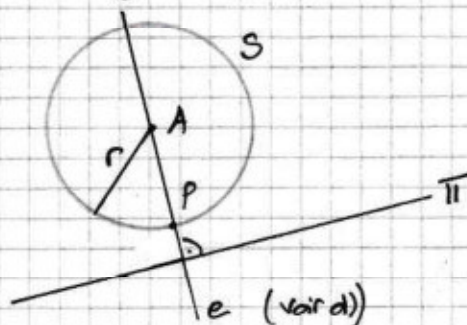
P est le point cherché.

$$\text{D'après d), on a e: } \begin{cases} x = -16 + 2\lambda \\ y = 2\lambda \\ z = 4 - \lambda \end{cases}$$

Pan substitution dans

$$S: (x+16)^2 + y^2 + (z-4)^2 = 100$$

(équation de la sphère centre en A et de rayon 10), on obtient:





$$(-16+2\lambda+16)^2 + (2\lambda)^2 + (4-\lambda-4)^2 = 100 \Rightarrow (2\lambda)^2 + (2\lambda)^2 + (-\lambda)^2 = 100$$

$$\Rightarrow 4\lambda^2 + 4\lambda^2 + \lambda^2 = 100 \Rightarrow 9\lambda^2 = 100 \Rightarrow \lambda^2 = \frac{100}{9} \Rightarrow \lambda = \pm \frac{10}{3}$$

Avec  $\lambda = \frac{10}{3}$ , on obtient  $x = -16 + 2 \cdot \frac{10}{3} = -\frac{28}{3}$ ,  $y = 2 \cdot \frac{10}{3} = \frac{20}{3}$  et  $z = 4 - \frac{10}{3} = \frac{2}{3}$ .

Avec  $\lambda = -\frac{10}{3}$ , on obtient  $x = -16 + 2 \cdot (-\frac{10}{3}) = -\frac{68}{3}$ ,  $y = 2 \cdot (-\frac{10}{3}) = -\frac{20}{3}$  et  $z = 4 + \frac{10}{3} = \frac{22}{3}$ .

L'intersection de  $e$  et  $S$  nous donne ainsi 2 points:

$$P_1\left(-\frac{28}{3}; \frac{20}{3}; \frac{2}{3}\right) \text{ et } P_2\left(-\frac{68}{3}; -\frac{20}{3}; \frac{22}{3}\right).$$

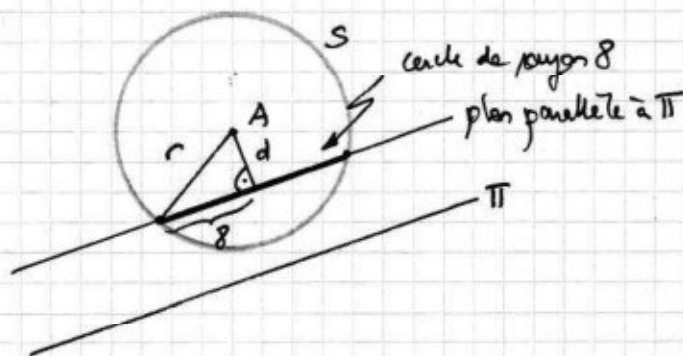
Pour déterminer lequel est le plus proche de  $\Pi$ , on va calculer leurs distances à  $\Pi$ :

$$\text{dist}(P_1; \Pi) = \frac{|2 \cdot (-\frac{28}{3}) + 2 \cdot \frac{20}{3} - \frac{2}{3} - 9|}{\sqrt{2^2 + 2^2 + (-1)^2}} = \frac{|-15|}{3} = \frac{15}{3} = 5;$$

$$\text{dist}(P_2; \Pi) = \frac{|2 \cdot (-\frac{68}{3}) + 2 \cdot (-\frac{20}{3}) - \frac{22}{3} - 9|}{\sqrt{2^2 + 2^2 + (-1)^2}} = \frac{|-75|}{3} = \frac{75}{3} = 15.$$

Ainsi, le point de  $S$  le plus proche de  $\Pi$  est  $P = P_1 = (-\frac{28}{3}; \frac{20}{3}; \frac{2}{3})$ .

- h) Les plans  $\alpha$  et  $\beta$  parallèles à  $\Pi$  ayant pour équation  $2x + 2y - z + d = 0$ .  
On a la situation schématisée suivante:



Le rayon de la sphère  $S$  est  $r = 10$ .

En utilisant le théorème de Pythagore, on a  $d^2 = r^2 - 8^2 = 10^2 - 8^2 = 100 - 64 = 36$

$$\Rightarrow d = 6.$$

Pour conséquent, les plans  $\alpha$  et  $\beta$  sont à distance 6 de  $A$ :  $\text{dist}(A; \alpha \text{ ou } \beta) = 6$ .

$$\text{On a donc } \frac{|2 \cdot (-16) + 2 \cdot 0 - 4 + d|}{\sqrt{2^2 + 2^2 + (-1)^2}} = 6 \Rightarrow \frac{|-36 + d|}{3} = 6 \Rightarrow |-36 + d| = 18$$

$$\Rightarrow \text{soit } -36 + d = 18 \Rightarrow d = 54,$$

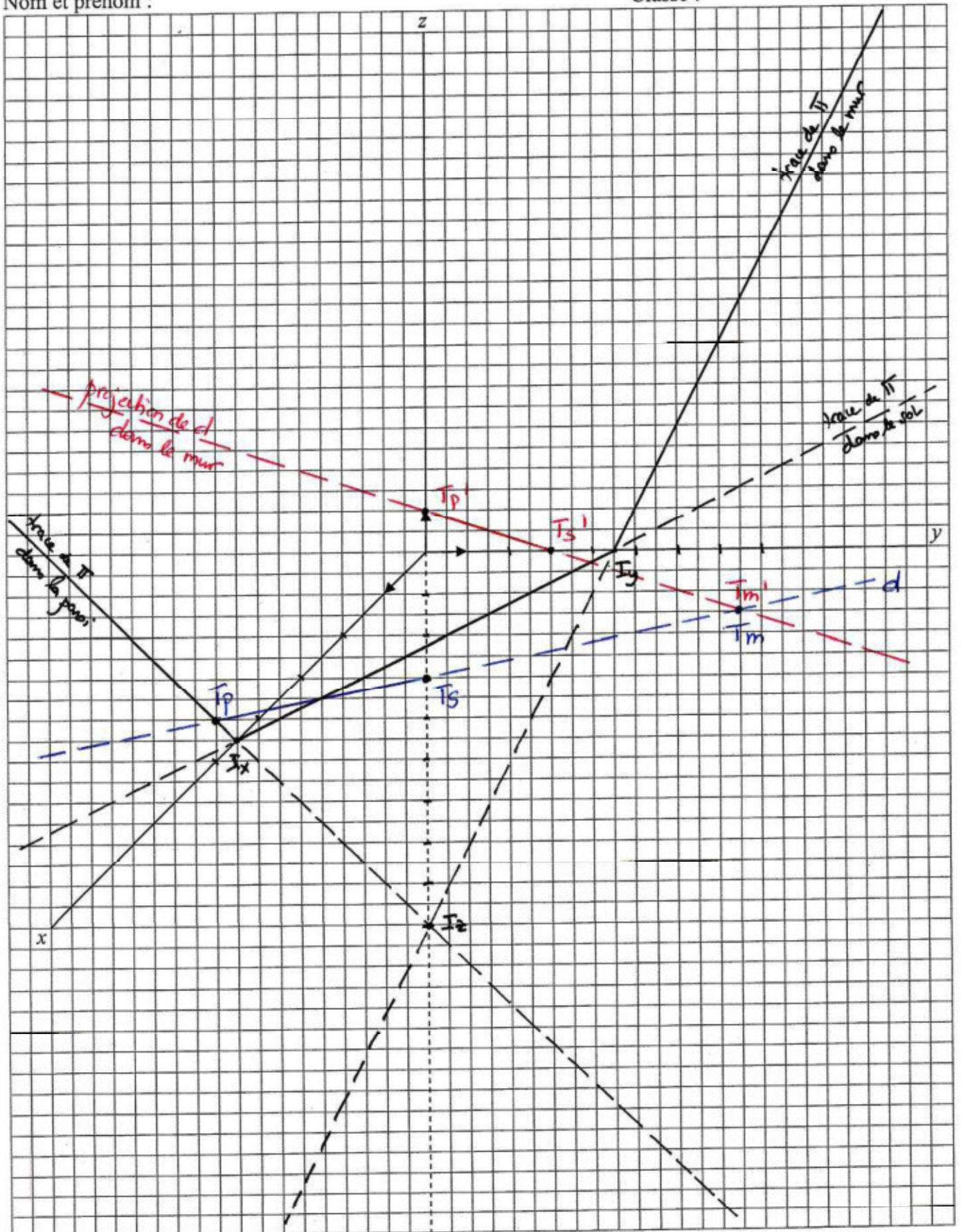
$$\text{soit } -36 + d = -18 \Rightarrow d = 18.$$

Les plans  $\alpha$  et  $\beta$  cherchés sont donc:  $\alpha: 2x + 2y - z + 54 = 0$ ,

$$\beta: 2x + 2y - z + 18 = 0.$$

Nom et prénom :

Classe :





Problème 3

a) On utilise la loi binomiale:  $P(X=k) = \binom{n}{k} p^k (1-p)^{n-k}$ , où  $X$  compte le nombre de voitures défectueuses à la sortie de la chaîne de montage,  $k$  est le nombre de voitures défectueuses,  $n$  le nombre total de voitures qui passent et  $p$  est la probabilité qu'une voiture soit défectueuse.

Ici,  $k=5$ ,  $n=10$ ,  $p = 15\% = \frac{15}{100} = \frac{3}{20}$ ,  $1-p = 1 - \frac{3}{20} = \frac{17}{20}$ ,  $n-k=5$ .

Ainsi,  $P(X=5) = \binom{10}{5} \cdot \left(\frac{3}{20}\right)^5 \cdot \left(\frac{17}{20}\right)^5 = 0,00849 = 0,849\%$ .

b) La probabilité qu'une voiture soit défectueuse à la sortie de la chaîne de montage est  $15\% = \frac{3}{20}$ .

La probabilité que A la détecte est  $90\% = \frac{9}{10}$ .

Par conséquent, la probabilité que la voiture soit défectueuse et que la défectuosité soit détectée par A est la probabilité que la voiture soit défectueuse multipliée par la probabilité que la défectuosité soit détectée par A (événements indépendants) et vaut donc  $\frac{3}{20} \cdot \frac{9}{10} = \frac{27}{200} = 0,135 = 13,5\%$ .

c) S'il doit contrôler 5 voitures pour obtenir que la dernière soit défectueuse, c'est que les 4 premières n'ont pas été détectées comme défectueuses.

d'après b), la probabilité qu'une voiture soit défectueuse et que la défectuosité soit détectée par A est  $\frac{27}{200}$ .

Les 4 premières voitures entre dans les catégories "voiture défectueuse et défectuosité non détectée" ou "voiture non défectueuse et défectuosité non détectée".

On a  $p$  ("voiture défectueuse et défectuosité non détectée")  $= \frac{15}{100} \cdot \frac{10}{100} = \frac{3}{20} \cdot \frac{1}{10} = \frac{3}{200}$

et  $p$  ("voiture non défectueuse et défectuosité non détectée")  $= \frac{85}{100} = \frac{17}{20}$ .

Ainsi,  $p$  ("voiture défectueuse et défectuosité non détectée" ou "voiture non défectueuse et défectuosité non détectée")  $= \frac{3}{200} + \frac{17}{20} = \frac{173}{200}$ .

La probabilité que A doit contrôler 5 voitures est donc  $\left(\frac{173}{200}\right)^4 \cdot \frac{27}{200} \approx 0,0756 = 7,56\%$ .

d) En utilisant la notation de a), on cherche  $n$  tel que  $P(X \geq 1) > 95\% = 0,95$ .

On a  $P(X \geq 1) = 1 - P(X=0)$ .

Ici,  $k=0$  et  $p = \frac{27}{200}$  (voir b)).

Ainsi,  $P(X=0) = \binom{n}{0} \left(\frac{27}{200}\right)^0 \left(1 - \frac{27}{200}\right)^{n-0} = \left(\frac{173}{200}\right)^n$ , d'où  $P(X \geq 1) = 1 - \left(\frac{173}{200}\right)^n$ .

Par conséquent,  $P(X \geq 1) > 0,95 \Rightarrow 1 - \left(\frac{173}{200}\right)^n > 0,95 \Rightarrow \left(\frac{173}{200}\right)^n < 0,05$ .

Comme la fonction  $\log$  est strictement croissante ( $x < y \Rightarrow \log(x) < \log(y)$ ), on obtient  $\log\left(\left(\frac{173}{200}\right)^n\right) < \log(0,05)$ .



Avec la propriété du log :  $\log(a^n) = n \log(a)$ , on trouve  $n \log(\frac{173}{200}) < \log(0,05)$ .

Comme  $\log(\frac{173}{200}) < 0$ , on trouve finalement  $n > \frac{\log(0,05)}{\log(\frac{173}{200})} \approx 20,656$ .

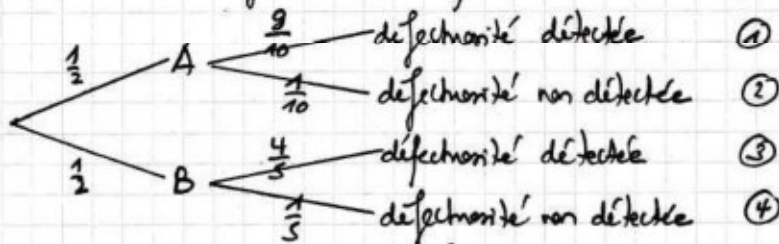
Il doit donc contrôler au minimum 21 voitures.

e) Probabilité que A et B ne détectent aucune défectuosité = probabilité que A ne détecte aucune défectuosité . probabilité que B ne détecte aucune défectuosité (événements indépendants).

On a: probabilité que A ne détecte aucune défectuosité = probabilité que pas de défaut + probabilité que défaut mais pas détecté par A =  $0,85 + 0,15 \cdot 0,1 = 0,85 + 0,015 = 0,865$  et, similairement, probabilité que B ne détecte aucune défectuosité =  $0,85 + 0,15 \cdot 0,2 = 0,85 + 0,03 = 0,88$ .

Ainsi, la probabilité cherchée est  $0,865 \cdot 0,88 = 0,7612 = 76,12\%$ .

f) Pour une voiture défectueuse, on peut dessiner l'arbre suivant.



La probabilité qu'une voiture défectueuse ne soit pas détectée est donc:

$$\text{chemins 2) + 4) = } \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{10} + \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{5} = \frac{1}{20} + \frac{1}{10} = \frac{3}{20} = 0,15 = 15\%$$

g) C'est une probabilité conditionnelle:  $P(E|F) = \frac{P(E \cap F)}{P(F)}$ .

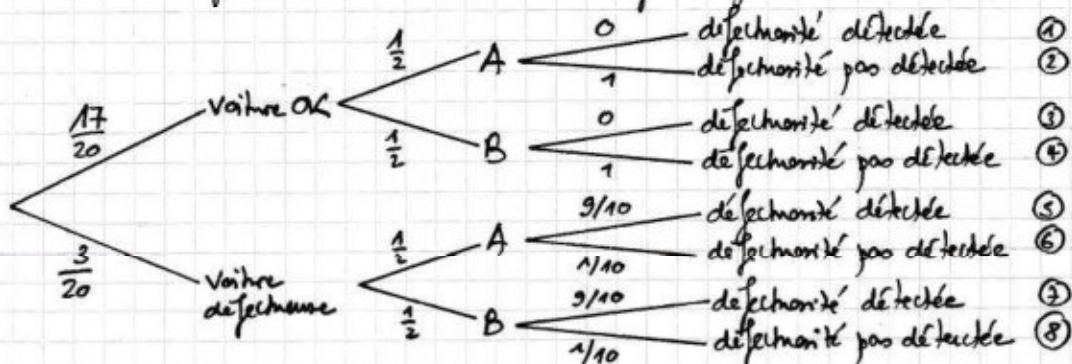
Ici: E = voiture contrôlée par B et F = voiture défectueuse non détectée.

On a:  $E \cap F$  = voiture défectueuse contrôlée par B et défectuosité non détectée,

$$P(E \cap F) = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{5} = \frac{1}{10} \text{ (voir arbre de f)}, P(F) = \frac{3}{20} \text{ (voir f)}.$$

$$\text{Ainsi, } P(E|F) = \frac{1/10}{3/20} = \frac{1}{10} : \frac{3}{20} = \frac{1}{10} \cdot \frac{20}{3} = \frac{2}{3} = 0,6667 = 66,67\%$$

h) Pour une voiture qui sort de la chaîne de montage, on peut dessiner l'arbre suivant:





Probabilité qu'aucune défaillance ne soit détectée = chemins ② + ④ + ⑥ + ⑧ =

$$= \frac{17}{20} \cdot \frac{1}{2} \cdot 1 + \frac{17}{20} \cdot \frac{1}{2} \cdot 1 + \frac{3}{20} \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{10} + \frac{3}{20} \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{5} = \frac{349}{400} = 0,8725 = 87,25\%$$

h) C'est une probabilité conditionnelle:  $P(E|F) = \frac{P(E \cap F)}{P(F)}$ .

Ici, E = voiture défaillante et F = aucune défaillance détectée.

On a:  $E \cap F$  = voiture défaillante et aucune défaillance détectée,

$$p(E \cap F) = \text{chemins ⑥ + ⑧ de l'arbre de g)} = \frac{3}{20} \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{10} + \frac{3}{20} \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{5} = \frac{9}{400}$$

$$p(F) = \frac{349}{400} \text{ (voir g).}$$

$$\text{Ainsi } P(E|F) = \frac{9/400}{349/400} = \frac{9}{349} \approx 0,02579 = 2,579\%$$