

CONTRÔLE CONTINU

Coniques, quadriques, formes quadratiques.

Durée : 1h30

Les calculatrices sont autorisées.

Tous les exercices sont indépendants.

Il sera tenu compte de la rédaction et de la présentation.

Exercice 1 Dans le plan muni d'un repère orthonormé $\mathcal{R} = (O, \vec{i}, \vec{j})$ et associé aux coordonnées (x, y) , on note \mathcal{C} la conique d'équation

$$(E) : 3x^2 + 4xy - 12x + 16 = 0$$

1. Isoler la partie quadratique $q(x, y)$ de l'équation (E) et construire sa matrice A_q .
2. Déterminer la nature (parabole/ellipse/hyperbole) de \mathcal{C} .
3. À l'aide d'un changement de variable de la forme

$$\begin{cases} \tilde{x} &= x \\ \tilde{y} &= y - a \end{cases}$$

montrer que le centre Ω de \mathcal{C} est un point de l'axe (Oy) dont on précisera l'ordonnée dans \mathcal{R} .

4. Donner une équation $\tilde{\mathcal{E}}$ de \mathcal{C} dans le repère $\tilde{\mathcal{R}} = (\Omega, \vec{i}, \vec{j})$ et montrer que le changement de variable effectué à la question 3 ne modifie pas la forme quadratique de l'équation de \mathcal{C} .
5. Déterminer les axes de symétrie de \mathcal{C} . On donnera leurs équations respectives dans le repère $\tilde{\mathcal{R}}$ puis dans \mathcal{R} . On précisera également lequel des deux est l'axe focal de \mathcal{C} .
6. Déterminer les coordonnées des sommets de \mathcal{C} dans $\tilde{\mathcal{R}}$ puis dans \mathcal{R} .
7. Déterminer les asymptotes de \mathcal{C} . On en donnera les équations dans le repère $\tilde{\mathcal{R}}$ puis dans \mathcal{R} .

Exercice 2 On se place de le plan muni d'un repère orthonormé $\mathcal{R} = (O, \vec{i}, \vec{j})$.

Pour $\lambda > 0$ fixé, on note \mathcal{C}_λ la conique dont l'équation dans \mathcal{R} est

$$(E_\lambda) : \frac{x^2}{\lambda} + y^2 - 2x = 0$$

1. Donner sans calcul le type (parabole/ellipse/hyperbole) de \mathcal{C}_λ .
2. Montrer que l'axe (Ox) est un axe de symétrie de \mathcal{C}_λ .

3. Déterminer, en fonction de λ , les coordonnées dans \mathcal{R} des sommets de \mathcal{C}_λ situés sur l'axe (Ox) .
4. En déduire, en fonction de λ , les coordonnées du centre Ω de \mathcal{C}_λ .
5. Donner sans calcul l'équation dans \mathcal{R} du second axe de symétrie de la conique \mathcal{C}_λ .
6. Déterminer les coordonnées dans \mathcal{R} des deux autres sommets de \mathcal{C}_λ .
7. Montrer que lorsque λ parcourt \mathbb{R}_*^+ , ces deux sommets parcourent une parabole du plan dont on donnera une équation dans \mathcal{R} .
8. Déterminer, selon les valeurs de λ , les coordonnées dans \mathcal{R} des foyers de \mathcal{C}_λ .

Exercice 3 On se place dans l'espace muni d'un repère orthonormé $\mathcal{R} = (O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$.
 Pour $k \in \mathbb{R}$ fixé, on note \mathcal{Q} la quadrique dont l'équation dans \mathcal{C} est

$$4z^2 + 2xy - 2x = k$$

1. Isoler la forme quadratique $q(x, y, z)$ associée à l'équation de \mathcal{Q} et donner sa matrice A_q .
2. Déterminer les valeurs propres de A_q et en déduire la signature de q .
3. Donner le type de la quadrique \mathcal{Q} .
4. À l'aide d'une diagonalisation de A_q , déterminer une équation réduite de \mathcal{Q} . On précisera le repère dans lequel cette équation est valable.
5. Décrire, en fonction de k , la surface \mathcal{Q} .

★ ★
★

CORRECTION

Exercice 1 :

1. $q(x, y) = 3x^2 + 4xy$ et $A_q = \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 2 & 0 \end{pmatrix}$.
2. On a $\det(A_q) = -4 < 0$. Les valeurs propres de A_q sont donc de signes différents et \mathcal{C} est une hyperbole.
3. En posant

$$\begin{cases} \tilde{x} &= x \\ \tilde{y} &= y - a \end{cases}$$

on a

$$\begin{cases} x &= \tilde{x} \\ y &= \tilde{y} + a \end{cases}$$

et

$$\begin{aligned} (E) &\Leftrightarrow 3\tilde{x}^2 + 4\tilde{x}(\tilde{y} + a) - 12\tilde{x} + 16 = 0 \\ &\Leftrightarrow 3\tilde{x}^2 + 4\tilde{x}\tilde{y} + (4a - 12)\tilde{x} + 16 = 0 \end{aligned}$$

En posant alors $a = 3$, on obtient alors une équation de \mathcal{C} sans terme linéaire. Le centre du repère $\tilde{\mathcal{R}}$ associé aux coordonnées (\tilde{x}, \tilde{y}) est donc le centre de symétrie Ω de \mathcal{C} .

Par ailleurs, puisque $\Omega = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}_{\tilde{\mathcal{R}}}$, on a $\Omega = \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix}_{\mathcal{R}}$.

4. D'après les calculs précédents, on a

$$(\tilde{E}) : 3\tilde{x}^2 + 4\tilde{x}\tilde{y} + 16 = 0$$

On constate en particulier que la forme quadratique de cette équation est

$$3\tilde{x}^2 + 4\tilde{x}\tilde{y} = q(\tilde{x}, \tilde{y})$$

5. Puisque la forme quadratique reste inchangée et que le repère $\tilde{\mathcal{R}}$ est centré au centre de symétrie de \mathcal{C} , les axes de symétrie de \mathcal{C} sont les sous espaces propres de la matrice A_q déterminée plus haut. On les obtient donc en diagonalisant la matrice A_q . On commence donc par déterminer les valeurs propres de A_q :

$$\begin{aligned} \chi_{A_q}(\lambda) &= \begin{vmatrix} 3 - \lambda & 2 \\ 2 & -\lambda \end{vmatrix} \\ &= \lambda(\lambda - 3) - 4 = \lambda^2 - 3\lambda - 4 \end{aligned}$$

On a alors $\Delta = 9 + 16 = 25$ et les valeurs propres de A_q sont

$$\lambda_1 = \frac{3 - 5}{2} = -1 \quad \text{et} \quad \lambda_2 = \frac{3 + 5}{2} = 4$$

On détermine ensuite les sous espaces propres de A_q . Or la matrice A_q étant symétrique et taille 2, ses sous espaces propres sont deux droites orthogonales du plan. Or, par le

calcul, on trouve que E_{-1} est l'ensemble des solutions du système $A_q \tilde{X} = -\tilde{X}$ équivalent à l'équation

$$2\tilde{x} = 4\tilde{y} \Leftrightarrow \boxed{\tilde{y} = \frac{1}{2}\tilde{x}}$$

On en déduit que E_4 est la droite d'équation $\boxed{\tilde{y} = -2\tilde{x}}$.

D'après le changement de variables donné plus haut, on a donc, dans \mathcal{R} :

$$\begin{array}{lcl} E_{-1} & : & y = \frac{1}{2}x + 3 \\ E_4 & : & y = -2x + 3 \end{array}$$

Par ailleurs, l'axe focal de \mathcal{C} est le sous espace propre associé à la valeur propre positive, soit E_4 .

6. Les sommets de \mathcal{C} sont, par définition, les points d'intersection de \mathcal{C} avec son axes focal.

Il s'agit donc des points $S = \begin{pmatrix} \tilde{x}_S \\ \tilde{y}_S \end{pmatrix}_{\tilde{\mathcal{R}}}$ dont les coordonnées vérifient le système

$$\begin{cases} 3\tilde{x}^2 + 4\tilde{x}\tilde{y} + 16 = 0 \\ \tilde{y} = -2\tilde{x} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \tilde{y} = -2\tilde{x} \\ 5\tilde{x}^2 - 16 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \tilde{x} = \pm \frac{4\sqrt{5}}{5} \\ \tilde{y} = \mp \frac{8\sqrt{5}}{5} \end{cases}$$

Exercice ?? :

Exercice ?? :

★ ★
★