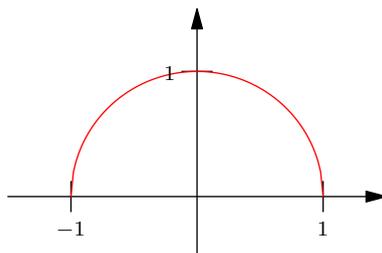


# Correction succincte de la feuille *Retour vers le passé*

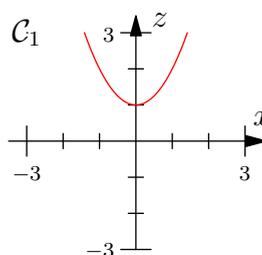
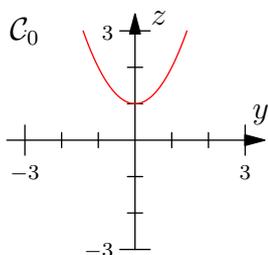
**Exercice 1.**  $A : \sin$ ,  $B : \exp$ ,  $C : \cos$ ,  $D : \ln$ ,  $E : x \mapsto x^2$ ,  $F : \tan$ ,  $G : x \mapsto x$ ,  $H : x \mapsto x^3$ ,  $I : x \mapsto \sqrt{x}$ ,  $J : x \mapsto \frac{1}{x}$ ,  $K : \arctan$ ,  $L : \operatorname{argsh}$ .

**Exercice 2.** Les trois représentations graphiques sont identiques.

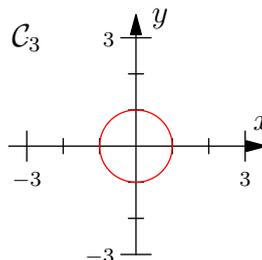
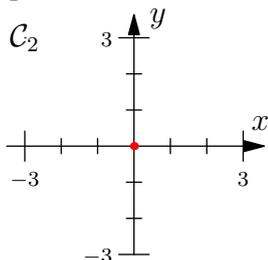


**Exercice 3.**

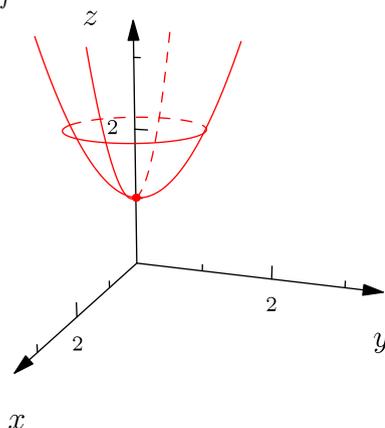
- 1) On a  $f(0, y) = y^2 + 1$ , donc dans l'équation de  $\mathcal{C}_0$  dans le plan d'équation  $x = 0$  est  $z = y^2 + 1$ . De même,  $f(x, 0) = x^2 + 1$ , donc dans l'équation de  $\mathcal{C}_1$  dans le plan d'équation  $y = 0$  est  $z = x^2 + 1$ . Les représentations graphiques de  $\mathcal{C}_0$  et  $\mathcal{C}_1$  sont les suivantes.



- 2) Le seul point de  $\mathcal{S}_f$  qui vérifie  $f(x, y) = 1$  est le point  $(0, 0, 1)$ . Dans le plan d'équation  $z = 2$ , l'équation de  $\mathcal{S}_f$  est  $x^2 + y^2 = 1$ , donc l'image de  $\mathcal{C}_3$  est un cercle de rayon 1. Les représentations graphiques de  $\mathcal{C}_2$  et  $\mathcal{C}_3$  sont les suivantes.



- 3) On obtient le tracé suivant pour  $\mathcal{S}_f$ .



**Exercice 4.** 1.  $T(t) = T_A + (T_0 - T_A)e^{-rt}$

2. a.  $T_A = 20$ , donc  $T(4) = 20 + (100 - 20)e^{-4r}$  donc  $r = \frac{-1}{4} \ln \left( \frac{73 - 20}{100 - 20} \right) = \frac{-1}{4} \ln \left( \frac{53}{80} \right) \simeq 0.1$ ,

donc  $T(t) \simeq 20 + 80e^{-0.1t}$ .

b.  $T(t) = 60$  si  $t$  vérifie  $20 + 80e^{-0.1t} = 60$ , donc  $t \simeq 7$  minutes. Max aura bu son café avant d'aller en cours.

**Exercice 5.** 1. La seconde loi de Newton nous dit que *somme des forces* = *masse*  $\times$  *accélération*, donc on a l'équation

$$My'' = F_R + F_A + F_E.$$

2. L'équation du mouvement de la masse est donnée par

$$My'' + By' + Ky = F_E, \quad y(0) = 0.$$

Décrire le mouvement de la masse revient donc à résoudre une équation différentielle linéaire du second ordre.

3. Pour  $C_1, C_2$  réels.

a.  $y(t) = C_1e^{-t} + C_2e^{-2t}$ .

b.  $y(t) = C_1e^{-t} + C_2te^{-t}$ .

c.  $y(t) = C_1 \cos(t) + C_2 \sin(t)$ .