

Mathsapiens.fr

M

Concours

GEIPI-Polytech

Session 2026

- *Correction détaillée* -

Vrai-Faux

Voir correction détaillée sur le site officiel :

<https://www.geipi-polytech.org/wp-content/uploads/2026/04/Corrige-QCM-V2-2026.pdf>

Exercice 1

Géométrie

Ex I:

→ Preliminaires:

$$1) \begin{cases} x_A = 1 + t_A \\ y_A = 2t_A \\ z_A = -1 + t_A \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} z = 1 + t_A \\ -1 = 2t_A \\ -1 = -1 + t_A \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} t_A = 1 \\ t_A = -\frac{1}{2} \\ t_A = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \text{incompatible} \quad \text{donc } A \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} \notin \mathcal{D}$$

2) A partir de la représentation paramétrique de \mathcal{D} , on trouve: $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$

→ Partie A:

3) $\mathcal{D} \perp \mathcal{P}$ donc $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ est un vecteur normal à \mathcal{P} .

Donc \mathcal{P} admet une eq. cartésienne de la forme $x + 2y + z + d = 0$.

$$\begin{aligned} \text{Puis } A \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} \in \mathcal{P} &\Leftrightarrow x_A + 2y_A + z_A + d = 0 \\ &\Leftrightarrow 2 + 2 \times (-1) + (-1) + d = 0 \\ &\Leftrightarrow 2 - 2 - 1 + d = 0 \\ &\Leftrightarrow d = 1 \end{aligned}$$

D'où \mathcal{P} : $x + 2y + z + 1 = 0$

$$\begin{aligned} \text{ou } M \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathcal{P} &\Leftrightarrow \vec{u} \cdot \overrightarrow{AM} = 0 \\ &\Leftrightarrow 1 \times (x - 2) + 2(y + 1) + 1 \times (z + 1) = 0 \\ &\Leftrightarrow x - 2 + 2y + 2 + z + 1 = 0 \\ &\Leftrightarrow x + 2y + z + 1 = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} 4) \quad B \in \mathcal{P} \cap \mathcal{D} &\Leftrightarrow \begin{cases} x_B + 2y_B + z_B + 1 = 0 \\ x_B = 1 + t_B \\ y_B = 2t_B \\ z_B = -1 + t_B \end{cases} \\ &\Rightarrow (1 + t_B) + 2 \times (2t_B) + (-1 + t_B) + 1 = 0 \\ &\Rightarrow 1 + t_B + 4t_B - 1 + t_B + 1 = 0 \\ &\Rightarrow 6t_B = -1 \\ &\Rightarrow t_B = -\frac{1}{6} \end{aligned}$$

$$\text{Puis } \begin{cases} x_B = 1 + t_B = 1 - \frac{1}{6} = \frac{5}{6} \\ y_B = 2 \cdot t_B = 2 \times \frac{-1}{6} = -\frac{1}{3} \\ z_B = -1 + t_B = -1 - \frac{1}{6} = -\frac{7}{6} \end{cases}$$

$$\text{Donc } \mathcal{P} \cap \mathcal{D} = \left\{ B \begin{pmatrix} 5/6 \\ -1/3 \\ -7/6 \end{pmatrix} \right\}$$

5) Dans le RON $(O; \vec{x}, \vec{y}, \vec{z})$, on a $A \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$ et $B \begin{pmatrix} 5/6 \\ -1/3 \\ -7/6 \end{pmatrix}$ d'où $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -7/6 \\ 2/3 \\ -1/6 \end{pmatrix}$

$$\text{Puis } AB^2 = \overrightarrow{AB}^2 = \left(-\frac{7}{6}\right)^2 + \left(\frac{2}{3}\right)^2 + \left(-\frac{1}{6}\right)^2 = \frac{49}{36} + \frac{4}{9} + \frac{1}{36} = \frac{50}{36} + \frac{16}{36} = \frac{66}{36} = \frac{11}{6}$$

→ Partie B:

6) $\forall t \in \mathbb{R}, M_t(1+t; 2t; -1+t)$ d'où $\overrightarrow{AM_t} \begin{pmatrix} 1+t-2 \\ 2t-(-1) \\ -1+t-(-1) \end{pmatrix}$ i.e. $\overrightarrow{AM_t} \begin{pmatrix} t-1 \\ 2t+1 \\ t \end{pmatrix}$

$$\text{Puis } \forall t \in \mathbb{R}, f(t) = AM_t^2 = \overrightarrow{AM_t}^2 = (t-1)^2 + (2t+1)^2 + t^2 = t^2 - 2t + 1 + 4t^2 + 4t + 1 + t^2$$

$$\text{Ainsi } \forall t \in \mathbb{R}, f(t) = 6t^2 + 2t + 2 \quad \text{d'où } (a; b; c) = (6; 2; 2)$$

7) a) f est une fonction polynôme du second degré convexe car son coefficient dominant $a = 6 > 0$. Elle admet ainsi un minimum atteint en

$$\alpha = \frac{-b}{2a} = \frac{-2}{2 \times 6} = \frac{-1}{6} \quad \text{qui vaut } f(\alpha) = 6 \times \left(\frac{-1}{6}\right)^2 + 2 \times \frac{-1}{6} + 2 = \frac{1}{6} - \frac{2}{6} + \frac{12}{6} = \frac{11}{6}$$

$$\text{On a également } \lim_{t \rightarrow -\infty} f(t) = \lim_{t \rightarrow +\infty} f(t) = +\infty$$

→ Partie C:

8) a) On a: $A \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$ et $M_0 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$, d'où $\overrightarrow{AM_0} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

b) Dans le RON, on a:

$$AM_0 = \|\overrightarrow{AM_0}\| = \sqrt{\overrightarrow{AM_0}^2} = \sqrt{(-1)^2 + 1^2 + 0^2} = \sqrt{1+1+0} = \sqrt{2}$$

9) $H \in \mathcal{D}$ et $M_0 \in \mathcal{D}$, donc $\overrightarrow{HM_0}$ est colinéaire à tout vecteur directeur de \mathcal{D} , en particulier \vec{u} . Ainsi, par définition, $\exists k \in \mathbb{R}, \overrightarrow{HM_0} = k \cdot \vec{u}$

$$\begin{aligned}
 10) \text{ a) } \overrightarrow{HM_0} &= k \vec{u} \Rightarrow \overrightarrow{HM_0} \cdot \vec{u} = k \cdot \vec{u} \cdot \vec{u} \\
 &\Rightarrow (\overrightarrow{HA} + \overrightarrow{AM_0}) \cdot \vec{u} = k \cdot \vec{u} \cdot \vec{u} \\
 &\Rightarrow \overrightarrow{HA} \cdot \vec{u} + \overrightarrow{AM_0} \cdot \vec{u} = k \|\vec{u}\|^2 \quad \left. \begin{array}{l} \overrightarrow{HA} \cdot \vec{u} = 0 \text{ car } H \text{ proj. orth. de } A \text{ sur } \mathcal{D} \\ \text{et } \vec{u} \text{ vect. dir. de } \mathcal{D} \end{array} \right\} \\
 &\Rightarrow \overrightarrow{AM_0} \cdot \vec{u} = k \|\vec{u}\|^2 \\
 &\Rightarrow \boxed{k = \frac{\overrightarrow{AM_0} \cdot \vec{u}}{\|\vec{u}\|^2}} \quad \left. \begin{array}{l} \vec{u} \neq \vec{0} \\ \text{donc } \|\vec{u}\| \neq 0 \end{array} \right\}
 \end{aligned}$$

b) Dans le R.O.N., on a $\overrightarrow{AM_0} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ et $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$

D'où $\overrightarrow{AM_0} \cdot \vec{u} = -1 \times 1 + 1 \times 2 + 0 \times 1 = -1 + 2 + 0 = 1$

et $\|\vec{u}\|^2 = 1^2 + 2^2 + 1^2 = 1 + 4 + 1 = 6$

Ainsi, $k = \frac{\overrightarrow{AM_0} \cdot \vec{u}}{\|\vec{u}\|^2} = \boxed{\frac{1}{6}}$

c) On a $\overrightarrow{HM_0} = k \cdot \vec{u}$

D'où $HM_0 = \|\overrightarrow{HM_0}\| = \|k \cdot \vec{u}\| = |k| \cdot \|\vec{u}\| = \frac{1}{6} \sqrt{\|\vec{u}\|^2} = \frac{1}{6} \times \sqrt{6} = \frac{1}{\sqrt{6}} = \boxed{\frac{\sqrt{6}}{6}}$

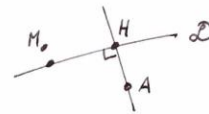
11) H est le projeté orthogonal de A sur \mathcal{D} , et $M_0 \in \mathcal{D}$

Donc (AH) et \mathcal{D} sont perpendiculaires

Ainsi, le triangle AHM₀ est rectangle en H.

D'après le théorème de Pythagore, $AM_0^2 = AH^2 + HM_0^2$

D'où $AH^2 = AM_0^2 - HM_0^2 = \sqrt{2}^2 - \left(\frac{1}{\sqrt{6}}\right)^2 = 2 - \frac{1}{6} = \boxed{\frac{11}{6}}$



→ Conclusion:

12) $l = \text{dist}(A; \mathcal{D}) = AH = \sqrt{\frac{11}{6}} = \frac{\sqrt{11}}{\sqrt{6}} = \boxed{\frac{\sqrt{66}}{6}}$

Exercice 2

Probabilités

Ex II:

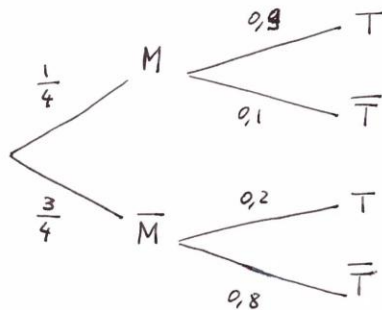
1) D'après l'énoncé, on a :

$$P_M(T) = \frac{9}{10} \quad ; \quad P_{\bar{M}}(\bar{T}) = \frac{4}{5}$$

Puis par calcul: $P_M(\bar{T}) = 1 - P_M(T) = 1 - \frac{9}{10} = \boxed{\frac{1}{10}}$

et $P_{\bar{M}}(T) = 1 - P_{\bar{M}}(\bar{T}) = 1 - \frac{4}{5} = \boxed{\frac{1}{5}}$

2)



$\{M; \bar{M}\}$ forme un système complet d'événements

D'après la formule des probabilités totales

$$\begin{aligned} P(T) &= P(M \cap T) + P(\bar{M} \cap T) \\ &= P(M) \times P_M(T) + P(\bar{M}) \times P_{\bar{M}}(T) \\ &= \frac{1}{4} \times \frac{9}{10} + \frac{3}{4} \times \frac{1}{5} \\ &= \frac{9}{40} + \frac{3}{20} \\ &= \frac{9}{40} + \frac{6}{40} \\ &= \frac{15}{40} \\ &= \boxed{\frac{3}{8}} \end{aligned}$$

$$3) P_{\bar{T}}(M) = \frac{P(M \cap \bar{T})}{P(\bar{T})} = \frac{\frac{9}{40}}{\frac{3}{8}} = \frac{3}{40} \times \frac{8}{3} = \boxed{\frac{3}{5}} = 0,6$$

Exercice 3

Analyse

Ex III:

$$1) \text{ a) } h(0) = \left(\frac{1}{f(0)} - 1 \right) \cdot e^{-0} = \left(\frac{1}{\frac{1}{2}} - 1 \right) \times 1 = 2 - 1 = \boxed{1}$$

b) f est dérivable et ne s'annule pas sur \mathbb{R} , donc $\frac{1}{f}$ est dérivable sur \mathbb{R} .

Puis par opérations sur les dérivées, h est dérivable sur \mathbb{R} . $\forall x \in \mathbb{R}$,

$$\begin{aligned} h'(x) &= \frac{-f'(x)}{(f(x))^2} \times e^{-x} + \left(\frac{1}{f(x)} - 1 \right) \times (-e^{-x}) \\ &= \frac{-(f(x))^2 + f(x)}{(f(x))^2} \times e^{-x} + \left(1 - \frac{1}{f(x)} \right) \cdot e^{-x} \\ &= \left(-1 + \frac{f(x)}{(f(x))^2} \right) \times e^{-x} + \left(1 - \frac{1}{f(x)} \right) \cdot e^{-x} \\ &= \left(-1 + \frac{1}{f(x)} \right) \cdot e^{-x} + \left(1 - \frac{1}{f(x)} \right) \cdot e^{-x} \\ &= \left(-1 + \frac{1}{f(x)} \right) \cdot e^{-x} - \left(-1 + \frac{1}{f(x)} \right) \cdot e^{-x} \\ &= \boxed{0} \end{aligned}$$

c) $\forall x \in \mathbb{R}$, $h'(x) = 0$ donc h est constante

Comme $h(0) = 1$, on a ainsi : $\forall x \in \mathbb{R}$, $h(x) = 1$

$$\text{d) Soit } x \in \mathbb{R}, h(x) = 1 \Leftrightarrow \left(\frac{1}{f(x)} - 1 \right) \cdot e^{-x} = 1$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{f(x)} - 1 = e^x$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{f(x)} = e^x + 1$$

$$\Leftrightarrow \boxed{f(x) = \frac{1}{e^x + 1}}$$

$$2) \forall x \in \mathbb{R}, e^x > 0 \Rightarrow e^x + 1 \neq 0 \Rightarrow \frac{1}{e^x + 1} \neq 0 \Rightarrow f(x) \neq 0$$

• On a bien f définie, dérivable et ne s'annule pas sur \mathbb{R}

$$• f(0) = \frac{1}{e^0 + 1} = \frac{1}{1 + 1} = \frac{1}{2}$$

$$• \forall x \in \mathbb{R}, f'(x) = \frac{-e^x}{(e^x + 1)^2}$$

$$\text{et } (f(x))^2 - f(x) = \frac{1}{(e^x + 1)^2} - \frac{1}{e^x + 1} = \frac{1 - (e^x + 1)}{(e^x + 1)^2} = \frac{-e^x}{(e^x + 1)^2} = f'(x)$$