
Examen final du lundi 7 janvier 2013 : CORRIGE

Corrigé exercice 1 : Analyse

On remarque que la fonction f est (au moins) de classe C^2 sur \mathbb{R}^2 .

1.

$$\nabla f(x, y) = \begin{pmatrix} (2x + y(x^2 - y^2)) e^{xy} \\ (-2y + x(x^2 - y^2)) e^{xy} \end{pmatrix}$$

2. a) (x_0, y_0) est un point critique de f ssi $\nabla f(x_0, y_0) = \vec{0}$, c'est-à-dire ssi

$$\begin{cases} 2x_0 + y_0(x_0^2 - y_0^2) = 0 \\ -2y_0 + x_0(x_0^2 - y_0^2) = 0 \end{cases}, \quad (1)$$

car l'exponentielle ne s'annule pas.

b) La somme des deux équations (1) ci-dessus conduit à

$$2(x_0 - y_0) + (x_0 + y_0)(x_0^2 - y_0^2) = 0 \Leftrightarrow (x_0 - y_0)[2 + (x_0 + y_0)^2] = 0,$$

ce qui donne le résultat $x_0 = y_0$ car le second facteur est strictement positif.

c) En reportant $x_0 = y_0$ dans (1) on trouve immédiatement que $x_0 = 0$ et $y_0 = 0$. Ainsi, f admet un unique point critique en $(0, 0)$.

3.

$$H_f(x, y) = \begin{pmatrix} 2 + 2xy + y(2x + y(x^2 - y^2)) & x^2 - 3y^2 + x(2x + y(x^2 - y^2)) \\ x^2 - 3y^2 + x(2x + y(x^2 - y^2)) & -2 - 2xy + x(-2y + x(x^2 - y^2)) \end{pmatrix} e^{xy}$$

4.

$$H_f(0, 0) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix} \text{ admet pour valeurs propres } 2 \text{ et } -2.$$

Ainsi, f admet un point selle en $(0, 0)$ car les valeurs propres sont de signes opposés.

5. $L_{(k=0)} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2, f(x, y) = 0\}$ et

$$(x^2 - y^2) e^{xy} = 0 \Leftrightarrow x^2 - y^2 = 0 \Leftrightarrow y = \pm x.$$

$L_{(k=0)}$ est donc l'union des deux droites d'équation $y = x$ et $y = -x$.

6.

$$\begin{array}{l} \Phi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (u, v) \mapsto \begin{cases} x = u + v \\ y = u - v \end{cases} \end{array} \quad \begin{array}{l} \Phi^{-1} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ (x, y) \mapsto \begin{cases} u = (x + y)/2 \\ v = (x - y)/2 \end{cases} \end{array}$$

7.

$$\begin{aligned}
 J_{\Phi}(u, v) &= \begin{pmatrix} \frac{\partial \Phi_1}{\partial u}(u, v) & \frac{\partial \Phi_1}{\partial v}(u, v) \\ \frac{\partial \Phi_2}{\partial u}(u, v) & \frac{\partial \Phi_2}{\partial v}(u, v) \end{pmatrix} & J_{\Phi^{-1}}(u, v) &= \begin{pmatrix} \frac{\partial (\Phi^{-1})_1}{\partial u}(u, v) & \frac{\partial (\Phi^{-1})_1}{\partial v}(u, v) \\ \frac{\partial (\Phi^{-1})_2}{\partial u}(u, v) & \frac{\partial (\Phi^{-1})_2}{\partial v}(u, v) \end{pmatrix} \\
 &= \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} & &= \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 \\ 1/2 & -1/2 \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

et ces deux matrices sont bien inverses l'une de l'autre :

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1/2 & 1/2 \\ 1/2 & -1/2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

8. Les inéquations définissant D s'écrivent précisément :

$$(x, y) \in D \Leftrightarrow \begin{cases} y \geq x - 1 \\ y \leq x + 2 \\ y \geq -x - 1 \\ y \leq -x + 2 \end{cases},$$

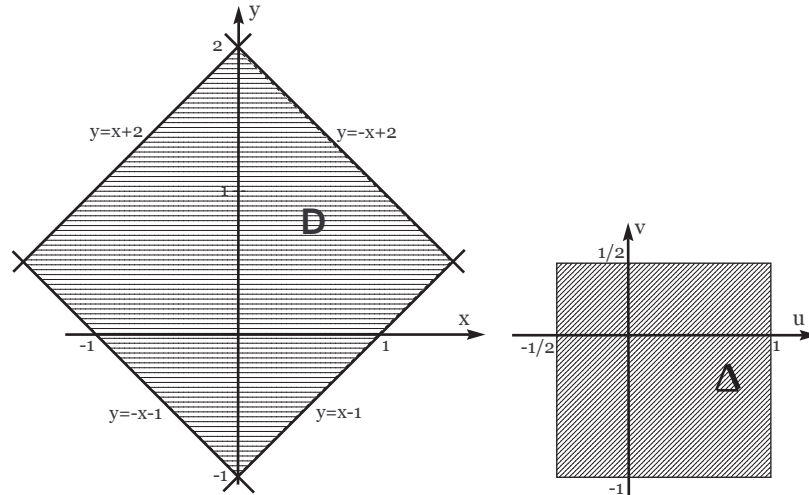
ainsi :

$$(u, v) \in \Delta = \Phi^{-1}(D) \Leftrightarrow \Phi(u, v) \in D \Leftrightarrow \begin{cases} u - v \geq u + v - 1 \\ u - v \leq u + v + 2 \\ u - v \geq -u - v - 1 \\ u - v \leq -u - v + 2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} v \leq 1/2 \\ v \geq -1 \\ u \geq -1/2 \\ u \leq 1 \end{cases}$$

soit :

$$\Delta = \{(u, v) \in \mathbb{R}^2, -1/2 \leq u \leq 1 \text{ et } -1 \leq v \leq 1/2\}.$$

9.



10.

$$\begin{aligned}
 V &= \iint_D (x^2 - y^2) e^{xy} dx dy = \iint_{\Delta} 4uv e^{u^2 - v^2} \cdot \left| \det \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \right| \cdot du dv = 8 \iint_{\Delta} uv e^{u^2 - v^2} du dv \\
 &= -2 \left(\int_{u=-1/2}^1 2u e^{u^2} du \right) \left(\int_{v=-1}^{1/2} -2v e^{-v^2} dv \right) = -2 [e^{u^2}]_{-1/2}^1 [e^{-v^2}]_{-1}^{1/2} \\
 &= -2(e^1 - e^{1/4})(e^{-1/4} - e^{-1}) = -2(e^{3/4} + e^{-3/4} - 2).
 \end{aligned}$$

Corrigé exercice 2 : Matrice et déterminant

1. La matrice $M_{a,b,c}$ est inversible ssi son déterminant est non nul. On calcule le déterminant $D = \det(M_{a,b,c})$ de la manière suivante.

En ajoutant les lignes L_2 et L_3 à la première ligne L_1 , on obtient

$$D = \begin{vmatrix} a+b+c & a+b+c & a+b+c \\ 2b & b-c-a & 2b \\ 2c & 2c & c-a-b \end{vmatrix}.$$

Puis en effectuant “un Gauss” sur la première ligne, c’est-à-dire : $C_2 := C_2 - C_1$ et $C_3 := C_3 - C_1$, on obtient finalement

$$D = \begin{vmatrix} a+b+c & 0 & 0 \\ 2b & -b-c-a & 0 \\ 2c & 0 & -c-a-b \end{vmatrix} = (a+b+c)^3.$$

De sorte que la matrice $M_{a,b,c}$ est inversible ssi $a+b+c \neq 0$.

2. $M_a = M_{a,0,0} = \begin{pmatrix} a & 2a & 2a \\ 0 & -a & 0 \\ 0 & 0 & -a \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$ est inversible ssi $a \neq 0$.

$$(M_{a_1})(M_{a_2}) = a_1 a_2 \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = a_1 a_2 I_3.$$

Ainsi, pour $a \neq 0$, $(M_a)(M_{\frac{1}{a}}) = I_3$, ce qui montre que $M_a^{-1} = M_{\frac{1}{a}}$.

3. On distingue les cas où p est pair et impair.

Si $p = 2k$ est pair : $(M_a)^{2k} = a^{2k} I_3$

$$\text{Si } p = 2k + 1 \text{ est impair : } (M_a)^{2k+1} = a^{2k} M_a = a^{2k+1} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Corrigé exercice 3 : Diagonalisation

Les vecteurs w_i et v_i sont supposés ici notés en colonne pour les besoins du calcul matriciel.

1. $G.w_i = e_i$ pour $i = 1, 2, 3, 4$, ainsi :

$$G \cdot [w_1, w_2, w_3, w_4] = [e_1, e_2, e_3, e_4] = I_4,$$

de sorte que les vecteurs w_i définissent la matrice G^{-1} . En particulier, G est inversible et ses vecteurs colonnes définissent une base de \mathbb{R}^4 .

2. Les vecteurs v_i sont les vecteurs colonnes de la matrice G . On vérifie que $M.v_1 = -v_1$, $M.v_2 = v_2$, $M.v_3 = 2v_3$, $M.v_4 = 2v_4$, de sorte que les vecteurs v_i sont des vecteurs propres respectivement associés aux valeurs propres $-1, 1, 2, 2$. Les vecteurs propres v_3 et v_4 associés à la valeur propre double 2 sont linéairement indépendants.

3. Finalement on a

$$M = \begin{pmatrix} 5 & -3 & -6 & -9 \\ -3 & 4 & 5 & 8 \\ 0 & -1 & 1 & -1 \\ 3 & -2 & -5 & -6 \end{pmatrix} = GDG^{-1}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & -1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & -1 & -2 \end{pmatrix}.$$

4. $\ker(M) = \{0\}$ car les valeurs sont toutes non nulles.
 $\det(M) = -4$ (produit des valeurs propres).

5. On note \mathcal{B}' la base des vecteurs propres (v_1, v_2, v_3, v_4) .

$$u_{\mathcal{B}'} = G^{-1} \cdot u_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 & -1 \\ 1 & -1 & -1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 19 \\ 9 \\ -6 \\ -12 \end{pmatrix}$$

6. Des questions précédentes on déduit $A = \frac{1}{2}M = \frac{1}{2}GDG^{-1} = G(\frac{1}{2}D)G^{-1}$, d'où :

$$A^n = \left[G\left(\frac{1}{2}D\right)G^{-1} \right]^n = G\left(\frac{1}{2}D\right)^n G^{-1} = G \begin{pmatrix} \left(-\frac{1}{2}\right)^n & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \left(\frac{1}{2}\right)^n & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1^n & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1^n \end{pmatrix} G^{-1}$$

et

$$\lim_{\infty} A^n = G \left[\lim_{\infty} \left(\frac{1}{2}D\right)^n \right] G^{-1} = G \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} G^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -1 & -2 & -3 \\ -1 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & -1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & -1 & -1 \end{pmatrix}.$$