

Examen final du 29 juin 2000

**1. (6 points)** On se propose de déterminer les extrema sur le disque-unité fermé  $\{x^2 + y^2 \leq 1\}$  de  $\mathbb{R}^2$  de la fonction  $f : (x,y) \mapsto f(x,y) = x^2 + y^2 - x^3 - y^3$ . Pourquoi peut-on affirmer sans calculs que ces extrema existent et sont atteints sur le disque-unité fermé? Trouver le maximum et le minimum de  $f$  sur le disque-unité fermé et les points où ils sont atteints.

(On cherchera les extrema de  $f$  sur le disque ouvert  $\{x^2 + y^2 < 1\}$  d'une part, et sur le cercle-unité  $\{(x, \sqrt{1-x^2}), -1 \leq x \leq 1\} \cup \{(x, -\sqrt{1-x^2}), -1 \leq x \leq 1\}$  d'autre part.)

**2. (8 points)**  $\mathbb{R}^n$  étant muni de sa base canonique et de sa structure euclidienne usuelle, soit  $U$  un ouvert de  $\mathbb{R}^n$  et  $F : U \rightarrow \mathbb{R}$ , différentiable sur  $U$ , et de gradient ne s'annulant pas sur  $U$ .

On note  $V = \{\vec{x} \in U, F(\vec{x})=0\}$  ( $V$  est appelée l'hypersurface de  $U \subset \mathbb{R}^n$ , d'équation  $F=0$ ), et pour  $\vec{x} \in V$ ,  $T_{\vec{x}}V = \text{Ker } F'(\vec{x}) = \left\{ \overrightarrow{\nabla_{\vec{x}} F} \right\}^\perp$  ( $T_{\vec{x}}V$  est appelé l'espace vectoriel tangent à  $V$  en  $\vec{x}$ ).

On note aussi, pour  $\vec{x} \in V$ ,  $\vec{N}(\vec{x}) = \frac{\overrightarrow{\nabla_{\vec{x}} F}}{\left\| \overrightarrow{\nabla_{\vec{x}} F} \right\|}$  (appelé vecteur unitaire normal à  $V$  en  $\vec{x}$ ).

On rappelle que l'application  $n : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  qui à  $\vec{x}$  associe  $\|\vec{x}\|$  est différentiable en tout  $\vec{x} \neq \vec{0}$ , de différentielle :  $\vec{h} \mapsto \frac{\langle \vec{h}, \vec{x} \rangle}{\|\vec{x}\|}$  ( ou, autrement dit, de gradient  $\overrightarrow{\nabla_{\vec{x}} n} = \frac{\vec{x}}{\|\vec{x}\|}$  ).

On rappelle enfin que la hessienne  $\nabla_{\vec{x}}^2 F$  de  $F$  en  $\vec{x}$  est la matrice (symétrique réelle) de la forme bilinéaire symétrique  $F''(\vec{x}) : (\vec{h}, \vec{k}) \mapsto F''(\vec{x})(\vec{h}, \vec{k}) = {}^t \vec{h} \cdot \nabla_{\vec{x}}^2 F \cdot \vec{k}$ , qui est elle-même par définition la différentielle en  $\vec{x}$  de l'application  $\vec{x} \mapsto \overrightarrow{\nabla_{\vec{x}} F}$ .

a/ Montrer que la différentielle en  $\vec{x}$  de l'application  $\vec{x} \mapsto \left\| \overrightarrow{\nabla_{\vec{x}} F} \right\| = n \left( \overrightarrow{\nabla_{\vec{x}} F} \right)$  est donnée par :  $\vec{h} \mapsto \langle \nabla_{\vec{x}}^2 F \cdot \vec{h}, \vec{N}(\vec{x}) \rangle$ .

b/ Différentiant l'identité définissant  $\vec{N}(\vec{x}) : \left\| \overrightarrow{\nabla_{\vec{x}} F} \right\| \cdot \vec{N}(\vec{x}) = \overrightarrow{\nabla_{\vec{x}} F}$ , montrer que  $\forall \vec{x} \in U$ ,  $\vec{N}'(\vec{x})(\vec{h}) = \frac{1}{\left\| \overrightarrow{\nabla_{\vec{x}} F} \right\|} \left[ \nabla_{\vec{x}}^2 F \cdot \vec{h} - \vec{N}(\vec{x}) \cdot \langle \vec{N}(\vec{x}), \nabla_{\vec{x}}^2 F \cdot \vec{h} \rangle \right]$ , et que  $\vec{N}'(\vec{x})$  a donc pour ma-

trice :  $\frac{1}{\left\| \overrightarrow{\nabla_{\vec{x}} F} \right\|} \left[ I - \vec{N}(\vec{x}) \cdot {}^t \vec{N}(\vec{x}) \right] \cdot \nabla_{\vec{x}}^2 F$ .

En déduire que  $\vec{N}'(\vec{x})$ , endomorphisme de  $\mathbb{R}^n$ , applique en fait  $\mathbb{R}^n$  dans  $T_{\vec{x}}V$  ( i.e. montrer que  $\forall \vec{h} \in \mathbb{R}^n$ ,  $\vec{N}'(\vec{x})(\vec{h}) \perp \vec{N}(\vec{x})$  ) et que  $\vec{N}'(\vec{x})|_{T_{\vec{x}}V}$  est un endomorphisme symétrique de  $T_{\vec{x}}V$ .

c/ On rappelle qu'un endomorphisme symétrique réel est toujours diagonalisable sur  $\mathbb{R}$  et que les sous-espaces propres correspondant à des valeurs propres distinctes sont deux à deux orthogonaux.

On appelle par définition *courbures principales* de  $V$  en  $\vec{x}$  les valeurs propres de  $\vec{N}'(\vec{x})|_{T_{\vec{x}}V}$ , et *directions de courbure* les vecteurs propres correspondants. Deux directions de courbure distinctes sont ainsi orthogonales.

Calculer les courbures principales et les directions de courbure de  $V = F^{-1}(0)$ , surface de  $\mathbb{R}^3$ , dans les deux cas suivants :

a/  $F(x,y,z) = \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} - 1$ , en  $\vec{x} = (a,0,0)$  ; b/  $F(x,y,z) = xy - z$ , en  $\vec{x} = (0,0,0)$ .

(T. S. V. P.)

**3. (6 points)** Soit le système de 3 équations aux 4 inconnues  $(t, x, y, z)$  de  $\mathbb{R}^4$  : 
$$\begin{cases} t^3 + x^3 + y^3 + z^3 = 8 \\ t^2 + x^2 + y^2 + z^2 = 6 \\ t + x + y + z = 2 \end{cases}$$

Vérifier que le point  $(t = 0, x = -1, y = 1, z = 2)$  de  $\mathbb{R}^4$  est solution. En posant  $\vec{X} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$

et en définissant  $F$  de  $\mathbb{R}^4 = \mathbb{R} \times \mathbb{R}^3$  dans  $\mathbb{R}^3$  par :  $F(t, \vec{X}) = \begin{bmatrix} t^3 + x^3 + y^3 + z^3 \\ t^2 + x^2 + y^2 + z^2 \\ t + x + y + z \end{bmatrix}$ , montrer que

le système admet au voisinage de  $(0, -1, 1, 2)$  une solution résolue en  $t$ , i.e. une solution de la forme  $(t, x(t), y(t), z(t))$  pour tout  $t$  dans un voisinage de 0 dans  $\mathbb{R}$ . Calculer  $\vec{X}'(0) = \begin{bmatrix} x'(0) \\ y'(0) \\ z'(0) \end{bmatrix}$ , et écrire un

développement limité à l'ordre 1 de  $\vec{X}(t)$  en 0.

*Indication* : on calculera pour cela la matrice  $\frac{\partial F}{\partial \vec{X}}(0, -1, 1, 2)$  et on utilisera le théorème des fonctions

implicites. On montrera en dérivant l'identité  $F(t, \vec{X}(t)) = \begin{bmatrix} 8 \\ 6 \\ 2 \end{bmatrix}$ , valable pour tout  $t$  dans un voisinage

de 0, que  $\frac{\partial F}{\partial t} + \frac{\partial F}{\partial \vec{X}} \circ \frac{d\vec{X}}{dt} = \vec{0}$  pour  $t$  dans un voisinage de 0 dans  $\mathbb{R}$ , et on en déduira le calcul explicite de :

$$\vec{X}'(0) = - \left[ \frac{\partial F}{\partial \vec{X}}(0, -1, 1, 2) \right]^{-1} \cdot \left[ \frac{\partial F}{\partial t}(0, -1, 1, 2) \right]$$

**4. (4 points)** Soit le système différentiel non linéaire dans  $\mathbb{R}^2$  : 
$$\begin{cases} x' = x^2 + y^2 - 5 \\ y' = 2 - xy \end{cases}$$

a/ Déterminer ses points stationnaires (i.e. les  $(x, y)$  en lesquels  $x' = 0$  et  $y' = 0$ ).

b/ En notant  $F(x, y) = \begin{bmatrix} x^2 + y^2 - 5 \\ 2 - xy \end{bmatrix}$  on appelle système linéarisé tangent en  $(x_0, y_0)$  au système  $\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = F(x, y)$  le système  $\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = J_{(x_0, y_0)} F \cdot \begin{bmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \end{bmatrix}$ , où  $J_{(x_0, y_0)} F$  est la jacobienne de  $F$  en  $(x_0, y_0)$ .

Calculer en fonction de  $(x_0, y_0)$  les valeurs propres du système linéarisé tangent, i.e. celles de la matrice  $J_{(x_0, y_0)} F$ , et montrer que lorsque  $(x_0, y_0)$  est l'un des points stationnaires déterminés plus haut,  $(x_0, y_0)$  est nécessairement soit un *foyer* (i.e. un point où les valeurs propres sont toutes deux imaginaires et de partie réelle non nulle), soit un *point-selle* (i.e. un point où les valeurs propres sont réelles et de signes opposés) du système linéarisé tangent. On précisera suivant les points stationnaires  $(x_0, y_0)$  si les foyers trouvés sont attractifs (stables) ou répulsifs (instables).

---