

Examen final du 29 juin (pas de candidats), puis du 24 septembre 2001

1. (6 points) Soit $\varphi : \mathbb{R}^3 \longrightarrow \mathbb{R}^2$ l'application linéaire admettant pour matrice dans les bases canoniques de \mathbb{R}^2 et \mathbb{R}^3 :

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

On note X le vecteur-colonne des coordonnées (dans la base canonique de \mathbb{R}^3) de $\vec{x} \in \mathbb{R}^3$ et on s'autorise dans la suite à identifier \vec{x} et X . Déterminer $\|\varphi\| = \sup_{\|\vec{x}\|=1} \|\varphi(\vec{x})\| = \|A\| = \sup_{\|X\|=1} \|AX\|$, \mathbb{R}^2

et \mathbb{R}^3 étant munis des normes euclidiennes usuelles (on rappelle que $\|A\|$ est alors la racine carrée de la plus grande des valeurs propres de tAA).

Pourquoi la sphère-unité $\{\vec{x} \in \mathbb{R}^3 / \|\vec{x}\| = 1\}$ de \mathbb{R}^3 est-elle un compact de \mathbb{R}^3 ?

Montrer que l'application : $\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ est continue.
 $X \mapsto \|AX\|$

En déduire qu'il existe nécessairement un X_0 sur la sphère-unité de \mathbb{R}^3 tel que $\|AX_0\| = \|A\|$.

En exhiber un (prendre un vecteur propre de tAA correspondant à la plus grande des valeurs propres).

Retrouver ce résultat par le calcul différentiel en maximisant $\|AX\|^2$ sous la contrainte $\|X\|^2 = 1$.

2. (6 points) Soit $f : \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$, espace vectoriel euclidien, définie par :

$$\vec{U} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \mapsto f(\vec{U}) = \begin{bmatrix} e^{-a}(x \cos b - y \sin b - 1) \\ e^{-a}(x \sin b + y \cos b - 1) \end{bmatrix}, \text{ où } a > 0 \text{ et } b \in \mathbb{R}.$$

Donner par sa matrice jacobienne la différentielle $d_{\vec{U}}f$ de f en $\vec{U} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$ et vérifier qu'elle est indépendante du choix de \vec{U} .

Calculer $\|d_{\vec{U}}f(\vec{H})\|$, pour $\vec{H} \begin{bmatrix} h \\ k \end{bmatrix}$ et en déduire la norme $\|d_{\vec{U}}f\|$ de l'application linéaire $d_{\vec{U}}f$.

Montrer que $\forall \vec{U}, \forall \vec{V}, \|f(\vec{U}) - f(\vec{V})\| = \|d_{\vec{U}}f\| \|\vec{U} - \vec{V}\|$ et en déduire que f est contractante.

(On rappelle que f est contractante ssi $\exists k, 0 < k < 1, \forall \vec{x}, \forall \vec{y}, \|f(\vec{x}) - f(\vec{y})\| \leq k \|\vec{x} - \vec{y}\|$).

On donne la suite $(\vec{X}_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de \mathbb{R}^2 définie par $\vec{X}_0 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ et $\vec{X}_{n+1} = f(\vec{X}_n)$. Montrer, à l'aide du théorème du point fixe (cf. feuille n°2, ex. 8.) que la suite $(\vec{X}_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge et déterminer sa limite.

3. (4 points) Soit la quadrique (S) de \mathbb{R}^3 (elle admet l'origine $O(0, 0, 0)$ comme centre de symétrie.), d'équation $Q(X, Y, Z) - 84 = 4X^2 + 6Y^2 + 4Z^2 - 2XY + 2XZ - 2YZ - 84 = 0$

Trouver les axes et les sommets de cette quadrique, i.e. déterminer les points (X_0, Y_0, Z_0) de (S) qui sont extrémaux pour la fonction carré de la norme euclidienne : $X^2 + Y^2 + Z^2$, sous la contrainte $Q(X, Y, Z) - 84 = 0$.

tout n -uplet (p_1, p_2, \dots, p_n) de nombres positifs ou nuls, et tels que $\sum_{i=1}^n p_i = 1$ (p_i est la probabilité de l'événement i); on appelle *entropie d'information* de la probabilité (p_1, p_2, \dots, p_n) le nombre (positif ou nul) $H(p_1, p_2, \dots, p_n) = -\sum_{i=1}^n p_i \ln p_i$ (dans cette définition, on prolonge par continuité en zéro la fonction $x \mapsto x \ln x$, i.e. en donnant à cette fonction la valeur 0 en 0). Montrer que la probabilité sur $\{1, 2, \dots, n\}$ qui maximise l'entropie d'information est la probabilité *uniforme*, i.e. la probabilité définie par: $\forall i \in \{1, 2, \dots, n\}, p_i = \frac{1}{n}$. Pourquoi s'agit-il bien d'un maximum? Quelle(s) probabilité(s) sur $\{1, 2, \dots, n\}$ pourrait-on définir pour rendre cette entropie *minimum*? (On pourra chercher à maximiser -ou à minimiser- la fonction entropie d'information sous la contrainte $\sum_{i=1}^n p_i = 1$ dans \mathbb{R}^n .)

5. (6 points) Soit le système différentiel à coefficients constants :

$$\begin{cases} x' &= -3x + y + e^{-t} \\ y' &= x - 3y + e^{-t} + 4 \end{cases}$$

Donner la solution générale du système homogène associé. Montrer que le système avec second membre admet une solution particulière de la forme: $x_1(t) = a + be^{-t}, y_1(t) = c + de^{-t}$ (i.e. déterminer a, b, c, d répondant à la question). En déduire la solution générale du système complet (=avec second membre), puis la solution du système complet qui satisfait à la condition initiale $x(0) = \frac{5}{2}, y(0) = \frac{11}{2}$. Que peut-on dire du comportement des trajectoires solutions lorsque $t \rightarrow +\infty$?
