

**Corrigé de la première session**  
**Mathématiques pour PC 2**

2008-2009

Vendredi 26 juin 2009

**Exercice 1.** *Équations différentielles*

Résoudre les équations différentielles

 $xy' - y = x^2 \cos x$  (la solution particulière est de la forme  $y = (ax + b) \sin x$ ), (sur 1,5 points) $xy' + y = e^x$  (la solution particulière est de la forme  $y = a \frac{e^x}{x}$ ), (sur 1,5 points) $y'' + 3y' + 2y = e^x$  (la solution particulière est de la forme  $y = ae^x$ ). (sur 2 points)Réponse: Pour la première équation,  $y_p(x) = (ax + b) \sin x$  est solution de  $xy' - y = x^2 \cos x$  si et seulement si

$$x(a \sin x + (ax + b) \cos x) - (ax + b) \sin x = x^2 \cos x$$

ce qui fait  $ax^2 \cos x + bx \cos x - b \sin x = x^2 \cos x$  et pour que cette égalité soit vraie il suffit de prendre  $a = 1$  et  $b = 0$ . Ceci prouve qu'une des solution de  $xy' - y = x^2 \cos x$  est  $y_p(x) = x \sin x$ . Si on veut toutes les solutions il faut ajouter à  $y_p(x)$  la solution générale de  $xy' - y = 0$ . La solution générale de cette équation est

$$y_h(x) = K e^{\int \left(\frac{1}{x}\right) dx} = K e^{\ln |x|} = K|x| \quad (K \text{ constante})$$

et on a  $K|x| = \pm Kx = Cx$  ( $C$  constante). La solution générale de  $xy' - y = x^2 \cos x$  est donc  $y(x) = x \sin x + Cx$ .

Pour la deuxième équation,  $y = a \frac{e^x}{x}$  est solution de  $xy' + y = e^x$  si et seulement si  $xa \frac{e^x x - e^x}{x^2} + a \frac{e^x}{x} = e^x$  c'est à dire après simplifications  $ae^x = e^x$  et  $a = 1$ . Ceci prouve qu'une des solution de  $xy' + y = e^x$  est  $y_p(x) = \frac{e^x}{x}$ . Si on veut toutes les solutions il faut ajouter à  $y_p(x)$  la solution générale de  $xy' + y = 0$ . La solution générale de cette équation est

$$y_h(x) = K e^{\int \left(-\frac{1}{x}\right) dx} = K e^{-\ln |x|} = \frac{K}{e^{\ln |x|}} = \frac{K}{|x|} \quad (K \text{ constante})$$

et on a  $\frac{K}{|x|} = \pm \frac{K}{x} = \frac{C}{x}$  ( $C$  constante). La solution générale de  $xy' + y = e^x$  est donc  $y(x) = \frac{e^x + C}{x}$ .

Pour la troisième équation,  $y_p(x) = ae^x$  est solution de  $y'' + 3y' + 2y = e^x$  si et seulement si

$$ae^x + 3ae^x + 2ae^x = e^x$$

ce qui fait  $6ae^x = e^x$  c'est à dire  $a = \frac{1}{6}$ . Ceci prouve qu'une des solutions de  $y'' + 3y' + 2y = e^x$  est  $y_p(x) = \frac{1}{6}e^x$ . Si on veut toutes les solutions il faut ajouter à  $y_p(x)$  la solution générale de  $y'' + 3y' + 2y = 0$ . Compte tenu que le polynôme  $X^2 + 3X + 2$  a pour racines  $-2$  et  $-1$ , la solution générale de  $y'' + 3y' + 2y = 0$  est

$$y_h(x) = \lambda e^{-2x} + \mu e^{-x} \quad (\lambda, \mu \text{ constantes}).$$

Celle de  $y'' + 3y' + 2y = e^x$  est donc  $y(x) = \frac{1}{6}e^x + \lambda e^{-2x} + \mu e^{-x}$ .

**Exercice 2.** *Courbe paramétrée*On appellera  $M(t)$  le point de coordonnées  $x(t) = \sin(2t)$  et  $y(t) = \sin(3t)$ .a) Représenter sur un même tableau les variations des fonctions  $x(t)$  et  $y(t)$  pour  $t \in \left[0, \frac{\pi}{2}\right]$ . (sur 2,5 points)

Réponse: Les dérivées de ces fonctions sont  $\begin{cases} x'(t) = 2 \cos(2t) \\ y'(t) = 3 \cos(3t) \end{cases}$

d'où le tableau de variations:

t	0		$\pi/6$		$\pi/4$		$\pi/2$
x'	2	+	1	+	0	-	-2
y'	3	+	0	-	$-3\sqrt{2}/2$	-	0
x	0		$\sqrt{3}/2$		1		0
y	0		1		$\sqrt{2}/2$		-1

b) Les points  $M(-t)$ ,  $M(t + \pi)$  et  $M(t + 2\pi)$  sont-ils symétriques de  $M(t)$  par rapport à un des deux axes ou par rapport à l'origine? (sur 0,5+0,5+0,5 points)

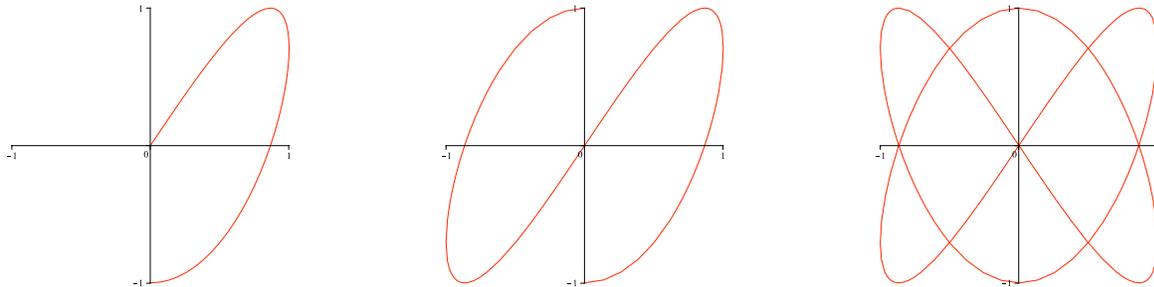
Réponse: Comme les coordonnées de  $M(-t)$  sont  $\sin(-2t) = -\sin(2t) = -x(t)$  et  $\sin(-3t) = -\sin(3t) = -y(t)$ , ce point est symétrique de  $M(t)$  par rapport à l'origine.

Comme les coordonnées de  $M(t + \pi)$  sont  $\sin(2t + 2\pi) = \sin(2t) = x(t)$  et  $\sin(3t + 3\pi) = -\sin(3t) = -y(t)$ , ce point est symétrique de  $M(t)$  par rapport à l'axe des  $x$ .

Comme les coordonnées de  $M(t + 2\pi)$  sont  $\sin(2t + 4\pi) = \sin(2t) = x(t)$  et  $\sin(3t + 6\pi) = \sin(3t) = y(t)$ , ce point est confondu avec  $M(t)$ .

c) Tracer la courbe décrite par le point  $M(t)$  pour  $t \in [0, \frac{\pi}{2}]$ , puis pour  $t \in [-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$  en utilisant le résultat de la question b). Tracer finalement la courbe décrite par le point  $M(t)$  pour tout  $t \in \mathbb{R}$  (ne pas oublier de placer les points  $M(t)$  pour les valeurs de  $t$  figurant sur le tableau de variations, ainsi que pour les valeurs  $-t$  et  $t + \pi$  correspondantes). (sur 2+1+1 points)

Réponse:



### Exercice 3. Espaces vectoriels

a) Résoudre le système d'équations 
$$\begin{cases} x + y + z = 1 \\ x + 2y + 3z = 2 \\ 2x + 3y + 4z = 3 \end{cases} \quad (\text{sur 2 points})$$

Réponse: La troisième équation est la somme de la première et de la deuxième, elle ne sert donc à rien (si les deux premières sont vérifiées la troisième l'est aussi).

On calcule  $x$  et  $y$  en fonction de  $z$  (par exemple). En retranchant la première équation de la deuxième on obtient  $y + 2z = 1$  ce qui fait  $y = 1 - 2z$ . Puis la première équation permet de calculer  $x = 1 - y - z =$

$1 - (1 - 2z) - z = z$ . Les solutions du système d'équations sont donc les triplets  $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  tels que

$$x = z, y = 1 - 2z, z \text{ quelconque.}$$

b) Trouver deux vecteurs linéairement indépendants parmi les vecteurs  $V_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, V_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}, V_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}$  et démontrer que le rang de la famille  $\{V_1, V_2, V_3\}$  est 2. (sur 1+1 points)

Réponse:  $V_1, V_2$ , non colinéaires, sont donc linéairement indépendants.  $V_1, V_2, V_3$  ne le sont pas puisque  $V_1 - 2V_2 + V_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ . Le rang de la famille  $\{V_1, V_2, V_3\}$  n'est donc pas 3 mais 2.

c) Calculer le produit matriciel  $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$ . (sur 1 point)

Réponse:  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

#### Exercice 4. Applications linéaires

Soit  $f$  l'application qui associe à tout vecteur  $V = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  le vecteur  $f(V) = \begin{pmatrix} x - 2y \\ 4y - 2x \end{pmatrix}$ .

a) Vérifier que  $f$  est linéaire, c'est à dire que  $f(V_1 + V_2) = f(V_1) + f(V_2)$  et  $f(\lambda V) = \lambda f(V)$  pour tout  $V_1, V_2, V \in \mathbb{R}^2$  et  $\lambda \in \mathbb{R}$ . (sur 2 points)

Réponse: Pour tout  $V_1 = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}$  et  $V_2 = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix}$  on a

$$V_1 + V_2 = \begin{pmatrix} x_1 + x_2 \\ y_1 + y_2 \end{pmatrix},$$

$$f(V_1 + V_2) = \begin{pmatrix} (x_1 + x_2) - 2(y_1 + y_2) \\ 4(y_1 + y_2) - 2(x_1 + x_2) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 - 2y_1 \\ 4y_1 - 2x_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x_2 - 2y_2 \\ 4y_2 - 2x_2 \end{pmatrix} = f(V_1) + f(V_2).$$

Pour tout  $V = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  et pour tout réel  $\lambda$  on a

$$\lambda V = \begin{pmatrix} \lambda x \\ \lambda y \end{pmatrix},$$

$$f(\lambda V) = \begin{pmatrix} \lambda x - 2\lambda y \\ 4\lambda y - 2\lambda x \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} x - 2y \\ 4y - 2x \end{pmatrix} = \lambda f(V).$$

b) Déterminer  $\text{Im } f$  (= ensemble des  $f(V)$ ) et  $\text{Ker } f$  (= ensemble des  $V \in \mathbb{R}^2$  tels que  $f(V) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ). (sur 1,5+1,5 points)

Réponse: Les vecteurs de  $\text{Im}f$  s'écrivent

$$f(V) = \begin{pmatrix} x - 2y \\ 4y - 2x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x - 2y \\ -2(x - 2y) \end{pmatrix} = (x - 2y) \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

donc  $\text{Im}f$  est le sous-espace vectoriel engendré par le vecteur  $\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$ .

Un vecteur  $V$  appartient à  $\text{Ker}f$  si et seulement si  $f(V) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ , et d'après le calcul précédent c'est équivalent à  $x - 2y = 0$  c'est à dire à  $x = 2y$ .  $\text{Ker}f$  est donc l'ensemble des vecteurs

$$V = \begin{pmatrix} 2y \\ y \end{pmatrix} = y \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix},$$

c'est le sous-espace vectoriel engendré par le vecteur  $\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ .