



Analyse et calcul matriciel (MVA101)

Examen de rattrapage 2014-2015-Semestre I

Solutions

Exercice 1 (35 points) Soit f l'endomorphisme de \mathbb{R}^3 défini dans la base canonique \mathbb{E} par :

$$\forall v = (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : f(v) = (3a - 2b, 4a - 3b, 4a - 2b - c)$$

avec $\mathbb{E} = \{e_1 = (1, 0, 0), e_2 = (0, 1, 0), e_3 = (0, 0, 1)\}$.

1. Déterminer la matrice $A = M(f, \mathbb{E})$ (2pts)
2. Calculer A^2, A^3 , en déduire $A^n (\forall n \in \mathbb{N})$. (5pts)
3. Calculer les valeurs propres et les vecteurs propres de l'endomorphisme f . (8pts)
4. Calculer la matrice $\exp(At)$. (10pts)
5. Déterminer la solution du système différentiel (S) :

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = 3x - 2y \\ \frac{dy}{dt} = 4x - 3y \\ \frac{dz}{dt} = 4x - 2y - z \end{cases} \quad (S)$$

où $x = x(t), y = y(t)$ et $z = z(t)$ des fonctions de la variable réelle t (10pts)

Solution 1

$$1. f(1, 0, 0) = (3, 4, 4) \quad f(0, 1, 0) = (-2, -3, -2) \quad f(0, 0, 1) = (0, 0, -1) \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

$$A = \begin{pmatrix} 3 & -2 & 0 \\ 4 & -3 & 0 \\ 4 & -2 & -1 \end{pmatrix} \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

$$2. A^2 = \begin{pmatrix} 3 & -2 & 0 \\ 4 & -3 & 0 \\ 4 & -2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & -2 & 0 \\ 4 & -3 & 0 \\ 4 & -2 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = I \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

$$A^3 = A^2 A = IA = A \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

Par récurrence on trouve $\forall n \in \mathbb{N}$

$$A^n = \begin{cases} I & \text{si } n = 2k \\ A & \text{si } n = 2k + 1 \end{cases} \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

3. Les valeurs propres sont les racines de l'équation caractéristique $P(\lambda) = |A - \lambda I| = 0$

$$P(\lambda) = \begin{vmatrix} 3-\lambda & -2 & 0 \\ 4 & -3-\lambda & 0 \\ 4 & -2 & -1-\lambda \end{vmatrix} \stackrel{C_1 \rightarrow C_1 + C_2 + C_3}{=} \begin{vmatrix} 1-\lambda & -2 & 0 \\ 1-\lambda & -3-\lambda & 0 \\ 1-\lambda & -2 & -1-\lambda \end{vmatrix}$$

$$= (1-\lambda) \begin{vmatrix} 1 & -2 & 0 \\ 1 & -3-\lambda & 0 \\ 1 & -2 & -1-\lambda \end{vmatrix} \stackrel{L_2 \rightarrow L_2 - L_1}{=} (1-\lambda) \begin{vmatrix} 1 & -2 & 0 \\ 0 & -1-\lambda & 0 \\ 1 & -2 & -1-\lambda \end{vmatrix}$$

$$\stackrel{L_3 \rightarrow L_3 - L_1}{=} (1-\lambda) \begin{vmatrix} 1 & -2 & 0 \\ 0 & -1-\lambda & 0 \\ 0 & 0 & -1-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda)(1+\lambda)^2 \quad \boxed{3 \text{ points}}$$

$$P(\lambda) = 0 \implies \begin{cases} \lambda_1 = 1 & \text{racine simple} \\ \lambda_{2,3} = -1 & \text{racine double} \end{cases} \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

Les vecteurs propres sont $v_i / Av_i = \lambda_i v_i$

On trouve

$$\lambda_1 = 1 \rightarrow V_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ et } \lambda_{2,3} = -1 \rightarrow V_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, V_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \boxed{3 \text{ points}}$$

$$\begin{aligned} 4. \exp(At) &= \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{A^n t^n}{n!} = \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{A^{2k} t^{2k}}{(2k)!} + \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{A^{2k+1} t^{2k+1}}{(2k+1)!} \\ &= \sum_{k=0}^{+\infty} I \frac{t^{2k}}{(2k)!} + \sum_{k=0}^{+\infty} A \frac{t^{2k+1}}{(2k+1)!} \quad \boxed{3 \text{ points}} \\ &= I \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{t^{2k}}{(2k)!} + A \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{t^{2k+1}}{(2k+1)!} = I \cosh t + A \sinh t \quad \boxed{3 \text{ points}} \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cosh t + \begin{pmatrix} 3 & -2 & 0 \\ 4 & -3 & 0 \\ 4 & -2 & -1 \end{pmatrix} \sinh t \\ &= \begin{pmatrix} \cosh t + 3 \sinh t & -2 \sinh t & 0 \\ 4 \sinh t & \cosh t - 3 \sinh t & 0 \\ 4 \sinh t & -2 \sinh t & \cosh t - \sinh t \end{pmatrix} \quad \boxed{4 \text{ points}} \end{aligned}$$

5. Sous forme matricielle le système s'écrit :

$$Y'(t) = AY(t)$$

$$\text{où } Y(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix} \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

La solution peut se déterminer par deux méthodes (on demande une seule) :



A l'aide de la matrice $\exp(At)$:

$$\begin{aligned} \text{A l'aide de la matrice } \exp(At) : \\ Y &= \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cosh t + 3 \sinh t & -2 \sinh t & 0 \\ 4 \sinh t & \cosh t - 3 \sinh t & 0 \\ 4 \sinh t & -2 \sinh t & \cosh t - \sinh t \end{pmatrix} \begin{pmatrix} C_1 \\ C_2 \\ C_3 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} C_1 (\cosh t + 3 \sinh t) - 2C_2 \sinh t \\ 4C_1 \sinh t + C_2 (\cosh t - 3 \sinh t) \\ 4C_1 \sinh t - 2C_2 \sinh t + C_3 (\cosh t - \sinh t) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} C_1 \cosh t + (3C_1 - 2C_2) \sinh t \\ (4C_1 - 3C_2) \sinh t + C_2 \cosh t \\ (4C_1 - 2C_2 - C_3) \sinh t + C_3 \cosh t \end{pmatrix} \quad \boxed{6 \text{ points}} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x(t) &= C_1 \cosh t + (3C_1 - 2C_2) \sinh t \\ y(t) &= (4C_1 - 3C_2) \sinh t + C_2 \cosh t \\ z(t) &= (4C_1 - 2C_2 - C_3) \sinh t + C_3 \cosh t \end{aligned} \quad \boxed{2 \text{ points}}$$



A l'aide des vecteurs propres et valeurs propres :

$$\begin{aligned} Y(t) &= \sum_{i=1}^3 C_i V_i e^{\lambda_i t} = C_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} e^t + \left(C_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + C_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right) e^{-t} \quad \boxed{4 \text{ points}} \\ &= \begin{pmatrix} C_1 e^t + C_3 e^{-t} \\ C_1 e^t + 2C_3 e^{-t} \\ C_1 e^t + C_2 e^{-t} \end{pmatrix} \quad \boxed{2 \text{ points}} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x(t) &= C_1 e^t + C_3 e^{-t} \\ y(t) &= C_1 e^t + 2C_3 e^{-t} \\ z(t) &= C_1 e^t + C_2 e^{-t} \end{aligned} \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

Exercice 2 (40 points) Sur l'intervalle $[0, \pi]$ on définit la fonction :

$$\varphi(x) = x(\pi - x)$$

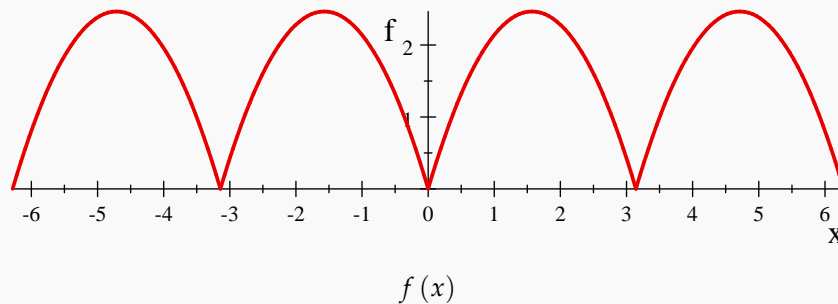
et soit $f(x)$ la fonction π -périodique qui coïncide avec $\varphi(x)$ sur $[0, \pi]$

Soit $\gamma(x) = \frac{d\varphi}{dx}$ et on désigne par $g(x)$ la dérivée de $f(x)$.

1. Tracer le graphe de $f(x)$ sur l'intervalle $[-2\pi, 2\pi]$ (5pts)
2. Calculer la série réelle de Fourier associée à $f(x)$ (15pts)
3. Tracer la courbe représentative de $g(x)$ sur $[-2\pi, 2\pi]$ (5pts)
4. Dédire la série de Fourier de $g(x)$. (5pts)
5. Calculer $\Gamma(v)$ la transformée de Fourier de $\gamma(x)$, déduire celle de $\varphi(x)$. (10pts)

Solution 2

1. Graphe : 5 points



2. $\varphi(x) = x(\pi - x) = \pi x - x^2$

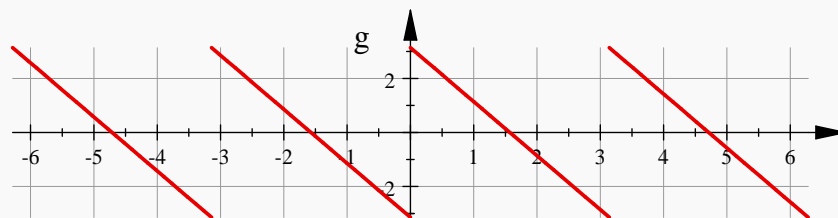
$f(x)$ est paire donc $b_n = 0 \forall n \in \mathbb{N}$. 2 points

$$a_n = \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} (\pi x - x^2) \cos 2nx dx = -\frac{1}{n^2} \quad \text{En intégrant deux fois par parties} \quad \text{8 points}$$

$$a_0 = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} (\pi x - x^2) dx = \frac{1}{6} \pi^2 \quad \text{3 points}$$

$$S_f(x) = \frac{1}{6} \pi^2 - \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{1}{n^2} \cos 2nx \quad \text{2 points}$$

3. Graphe de $g(x)$



5 points

4. $S_g(x) = \frac{dS_f}{dx} = 2 \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{1}{n} \sin 2nx$ 5 points

5. $\gamma(x) = \pi - 2x$ sur $]0, \pi[$ et nulle ailleurs

$$\Gamma(v) = \int_0^{\pi} (\pi - 2x) e^{-2j\pi vx} dx$$

$$\text{Par parties : } \begin{cases} u = \pi - 2x & \implies du = -2dx \\ dv = e^{-2j\pi vx} dx & \implies v = -\frac{1}{2j\pi v} e^{-2j\pi vx} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \Gamma(v) &= -\frac{\pi - 2x}{2j\pi v} e^{-2j\pi vx} \Big|_0^\pi - \frac{1}{j\pi v} \int_0^\pi e^{-2j\pi vx} dx \\ &= -\frac{\pi e^{-2j\pi^2 v} - \pi}{2j\pi v} + \frac{1}{2j^2 \pi^2 v^2} e^{-2j\pi vx} \Big|_0^\pi \\ &= \frac{e^{-2j\pi^2 v} + 1}{2jv} + \frac{e^{-2j\pi^2 v} - 1}{2j^2 \pi^2 v^2} \\ &= \frac{e^{-2j\pi^2 v} + 1}{2jv} - \frac{e^{-2j\pi^2 v} - 1}{2\pi^2 v^2} \quad \boxed{7 \text{ points}} \end{aligned}$$

On a $\mathcal{F}(f') = (2j\pi v) \mathcal{F}(f)$

$$\text{d'où } \Phi(v) = \frac{1}{2j\pi v} \Gamma(v) = -\frac{e^{-2j\pi^2 v} + 1}{4\pi v^2} + j \frac{e^{-2j\pi^2 v} - 1}{4\pi^3 v^3} \quad \boxed{3 \text{ points}}$$

Exercice 3 (25 points) En utilisant la transformation de Laplace, intégrer l'équation différentielle :

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + 2 \frac{dy}{dx} + y = f(x)$$

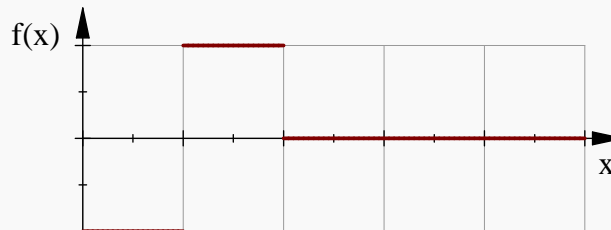
où $f(x)$ est la fonction définie par

$$f(x) = \begin{cases} -a & \text{si } 0 < x < a \\ +a & \text{si } a < x < 2a \\ 0 & \text{ailleurs} \end{cases}$$

sachant que $y(0) = 0$ et $y'(0) = 0$ et a une constante positive donnée.

Solution 3

$$\text{On pose } u(x-a) = u_a = \begin{cases} 1 & \text{si } x > a \\ 0 & \text{si } x < a \end{cases}$$



$$f(x) = -a(u_0 - u_a) + a(u_a - u_{2a}) = -au_0 + 2au_a - au_{2a}$$

où $u_a = u(x-a)$ telle que sa transformée de Laplace est $\frac{e^{-ap}}{p}$ donc :

$$F(p) = a \frac{-1 + 2e^{-ap} - e^{-2ap}}{p} \quad \boxed{5 \text{ points}}$$

Soit $Y(p) = \mathcal{L}(y)$

alors $\mathcal{L}(y') = pY - y(0) = pY$ et $\mathcal{L}(y'') = p^2 Y - y(0)p - y'(0) = p^2 Y$

L'équation image est

$$\mathcal{L}\left(\frac{d^2 y}{dx^2} + 2 \frac{dy}{dx} + y\right) = \mathcal{L}(f(x))$$

$$\implies p^2 Y + 2pY + Y = F(p)$$

$$Y(p^2 + 2p + 1) = a \frac{-1 + 2e^{-ap} - e^{-2ap}}{p}$$

$$Y = a \frac{-1 + 2e^{-ap} - e^{-2ap}}{p(p^2 + 2p + 1)} \quad \boxed{10 \text{ points}}$$

$$\text{Soit } H(p) = \frac{1}{p(p^2 + 2p + 1)} = \frac{1}{p} - \frac{1}{1+p} - \frac{1}{(1+p)^2} = \mathcal{L}(h(x))$$

$$\frac{1}{p} = \mathcal{L}(1), \quad \frac{1}{1+p} = \mathcal{L}(e^{-x}) \quad \text{et} \quad \frac{1}{(1+p)^2} = \mathcal{L}(xe^{-x})$$

$$\text{alors } h(x) = a(1 - e^{-x} - xe^{-x})u(x)$$

En fonction de $H(p) : Y(p) = (-1 + 2e^{-ap} - e^{-2ap})H(p)$ donc

$$y(x) = -h(x) + 2h(x-a) - h(x-2a) \quad \boxed{10 \text{ points}}$$