



Algèbre Linéaire et Géométrie (MVA107)

Examen de rattrapage 2013-2014 - Semestre I

Solutions

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

$$\forall v = (a, b, c) \in \mathbb{R}^3 : f(v) = (2b - 3a - 2c, 4b - 6a - 4c, 3a - 2b + 2c)$$

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 $\exp(At)$. (8pts)
5. Soient $x = x(t), y = y(t)$ et $z = z(t)$ des fonctions de la variable réelle t vérifiant le système différentiel :

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = 2y - 3x - 2z \\ \frac{dy}{dt} = 4y - 6x - 4z \\ \frac{dz}{dt} = 3x - 2y + 2z \end{cases} \quad (S)$$

Déterminer la solution du système (S) :

- (a) En utilisant la matrice $\exp(At)$. (6pts)
- (b) A l'aide de valeurs propres et les vecteurs propres. (6pts)

Solution 1

$$1. A = \begin{pmatrix} -3 & 2 & -2 \\ -6 & 4 & -4 \\ 3 & -2 & 2 \end{pmatrix} \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

$$2. A^2 = \begin{pmatrix} -3 & 2 & -2 \\ -6 & 4 & -4 \\ 3 & -2 & 2 \end{pmatrix}^2 = \begin{pmatrix} -9 & 6 & -6 \\ -18 & 12 & -12 \\ 9 & -6 & 6 \end{pmatrix} = 3A \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

$$A^3 = A^2 A = 3AA = 3A^2 = 3^2 A$$

$$A^n = 3^{n-1} A \quad \boxed{3 \text{ points}}$$

$$3. P(\lambda) = |A - \lambda I| = \begin{vmatrix} -3 - \lambda & 2 & -2 \\ -6 & 4 - \lambda & -4 \\ 3 & -2 & 2 - \lambda \end{vmatrix} = 3\lambda^2 - \lambda^3 = \lambda^2(3 - \lambda) \quad \boxed{3 \text{ points}}$$

$$P(\lambda) = 0 \implies \begin{cases} \lambda_{1,2} = 0 \text{ double} \\ \lambda_3 = 1 \text{ simple} \end{cases} \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

Les valeurs propres sont V_i tels que $AV_i = \lambda_i V_i$

$$\left\{ V_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, V_2 = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \leftrightarrow 0, \left\{ V_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \leftrightarrow 3 \quad \boxed{3 \text{ points}}$$

$$4. \exp(At) = \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{A^n t^n}{n!} = I + At + \frac{1}{2!} A^2 t^2 + \frac{1}{3!} A^3 t^3 + \frac{1}{4!} A^4 t^4 + \dots$$

$$= I + At + \frac{1}{2!} 3At^2 + \frac{1}{3!} 3^2 At^3 + \frac{1}{4!} 3^3 At^4 + \dots \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

$$= I + \frac{1}{3} A \left(3t + \frac{1}{2!} 3^2 t^2 + \frac{1}{3!} 3^3 t^3 + \frac{1}{4!} 3^4 t^4 + \dots \right) \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

$$= I + \frac{1}{3} A (e^{3t} - 1) \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} + \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -3 & 2 & -2 \\ -6 & 4 & -4 \\ 3 & -2 & 2 \end{pmatrix} (e^{3t} - 1)$$

$$= \begin{pmatrix} 2 - e^{3t} & \frac{2}{3} e^{3t} - \frac{2}{3} & \frac{2}{3} - \frac{2}{3} e^{3t} \\ 2 - 2e^{3t} & \frac{4}{3} e^{3t} - \frac{1}{3} & \frac{4}{3} - \frac{4}{3} e^{3t} \\ e^{3t} - 1 & \frac{2}{3} - \frac{2}{3} e^{3t} & \frac{2}{3} e^{3t} + \frac{1}{3} \end{pmatrix} \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

$$5. \text{ Soit } Y(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix} \text{ et } Y'(t) = \begin{pmatrix} x'(t) \\ y'(t) \\ z'(t) \end{pmatrix}$$

le système s'écrit donc (S) : $Y'(t) = AY(t)$ $\boxed{2 \text{ points}}$

$$(a) Y = \exp(At) V = \begin{pmatrix} 2 - e^{3t} & \frac{2}{3} e^{3t} - \frac{2}{3} & \frac{2}{3} - \frac{2}{3} e^{3t} \\ 2 - 2e^{3t} & \frac{4}{3} e^{3t} - \frac{1}{3} & \frac{4}{3} - \frac{4}{3} e^{3t} \\ e^{3t} - 1 & \frac{2}{3} - \frac{2}{3} e^{3t} & \frac{2}{3} e^{3t} + \frac{1}{3} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \quad \boxed{1 \text{ points}}$$

$$= \begin{pmatrix} b \left(\frac{2}{3} e^{3t} - \frac{2}{3} \right) - c \left(\frac{2}{3} e^{3t} - \frac{2}{3} \right) - a (e^{3t} - 2) \\ b \left(\frac{4}{3} e^{3t} - \frac{1}{3} \right) - a (2e^{3t} - 2) - c \left(\frac{4}{3} e^{3t} - \frac{4}{3} \right) \\ c \left(\frac{2}{3} e^{3t} + \frac{1}{3} \right) - b \left(\frac{2}{3} e^{3t} - \frac{2}{3} \right) + a (e^{3t} - 1) \end{pmatrix} \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

$$= \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -((-6a + 2b - 2c) + (3a - 2b + 2c) e^{3t}) \\ -((-6a + b - 4c) + (6a - 4b + 4c) e^{3t}) \\ (-3a + 2b + c) + (3a - 2b + 2c) e^{3t} \end{pmatrix} \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

$$(b) Y = C_1 \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + C_2 \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + C_3 \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} e^{3t} \quad \boxed{3 \text{ points}}$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{2}{3}C_1 - \frac{2}{3}C_2 - C_3e^{3t} \\ C_1 - 2C_3e^{3t} \\ C_2 + C_3e^{3t} \end{pmatrix} \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

Exercice 2 (35 points) Soit le champ vectoriel

$$\vec{H} = (2x + z) \vec{i} + (x^2 - y + xz - 1) \vec{j} + x \vec{k}$$

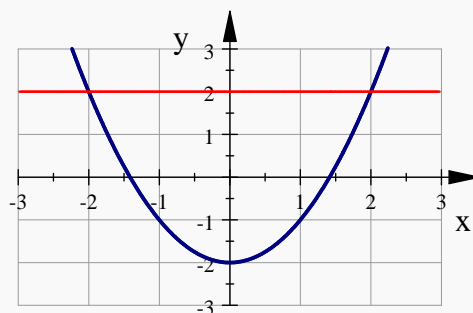
1. Calculer $\vec{\nabla} \times \vec{H}$, $\vec{\nabla} \cdot \vec{H}$ et $\vec{\nabla} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{H})$
2. Calculer $\int_C \vec{H} \cdot d\vec{r}$ où C est la portion de la parabole $y = x^2 - 2$ joignant les points $A(0, -2, 0)$ et $B(2, 2, 0)$
3. \vec{H} est-il un champ de gradient? Justifier votre réponse
4. Trouver une fonction $\mu(y)$ telle que $\vec{w} \cdot d\vec{r}$ soit une différentielle totale où $\vec{w} = \mu \vec{H}$
5. Trouver la fonction $\varphi(x, y, z)$ telle que $d\varphi = \vec{w} \cdot d\vec{r}$
6. Déduire la valeur de l'intégrale $\int_L \vec{w} \cdot d\vec{r}$ où (L) est une courbe joignant les points $A(1, a, a)$ et $B(a, a, 1)$, et a est une constante donnée.

Solution 2

$$1. \vec{\nabla} \times \vec{H} = -x \vec{i} + (2x + z) \vec{k} \quad \vec{\nabla} \cdot \vec{H} = 1 \quad \vec{\nabla} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{H}) = 0 \quad \boxed{3 \text{ points}}$$

2. **Total 7 points**

Graphes :



$$\int_C \vec{H} \cdot d\vec{r} = \int_C (2x + z) dx + (x^2 - y + xz - 1) dy + x dz \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

Sur (C) $y = x^2 - 2 \implies dy = 2x dx$ et $0 \leq x \leq 2$, $z = dz = 0$

$$\implies \int_C \vec{H} \cdot d\vec{r} = \int_C 2x dx + (x^2 - y - 1) dy = \int_0^2 (2x + (x^2 - x^2 + 2 - 1) 2x) dx =$$

$$4 \int_0^2 x dx = 8 \quad \boxed{3 \text{ points}}$$

3. On a trouvé que $\vec{\nabla} \times \vec{H} = -x \vec{i} + (2x+z) \vec{k} \neq \vec{0}$ donc \vec{H} n'est pas champ de gradient. 2 points

4. Total 10 points

$$\text{soit } \mu = \mu(y) \implies \vec{w} = \mu \left((2x+z) \vec{i} + (x^2 - y + xz - 1) \vec{j} + x \vec{k} \right)$$

$\vec{w} \cdot d\vec{r}$ est une différentielle totale si :

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial(\mu(2x+z))}{\partial y} = \mu'(2x+z) = \frac{\partial(\mu Q)}{\partial x} = \mu(2x+z) \\ \frac{\partial \mu x}{\partial x} = \mu = \frac{\partial(2\mu x + \mu z)}{\partial z} = \mu \\ \frac{\partial \mu x}{\partial y} = \mu' x = \frac{\partial \mu (x^2 - y + xz - 1)}{\partial z} = x\mu \end{array} \right. \quad \text{3 points}$$

donc, il faut que : $\mu' = \mu$ 2 points

$$\iff \frac{d\mu}{dy} = \mu \implies \frac{d\mu}{\mu} = dy \implies \mu = e^y \quad \text{3 points}$$

$$\vec{w} = (2x+z) e^y \vec{i} + (x^2 - y + xz - 1) e^y \vec{j} + x e^y \vec{k} \quad \text{2 points} \quad (1)$$

\vec{w} est un champ de gradient

5. Total 10 points

$$d\varphi = \vec{w} \cdot d\vec{r} \iff \vec{\nabla} \varphi = \vec{w}$$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial x} = (2x+z) e^y \implies \varphi(x, y, z) = \int (2x+z) e^y dx = (x^2 + zx) e^y + f(y, z) \quad \text{2 points}$$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial y} = (x^2 + zx) e^y + \frac{\partial f}{\partial y} = (x^2 - y + xz - 1) e^y \implies \frac{\partial f}{\partial y} = (-y - 1) e^y \quad \text{2 points}$$

$$f(y, z) = \int (-y - 1) e^y dy = -y e^y + g(z) \quad \text{2 points}$$

$$\varphi(x, y, z) = (x^2 + zx) e^y + f(y, z) = (x^2 + zx) e^y - y e^y + g(z)$$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial z} = x e^y + \frac{dg}{dz} = x e^y \implies \frac{dg}{dz} = 0 \implies g = cte = k \quad \text{2 points}$$

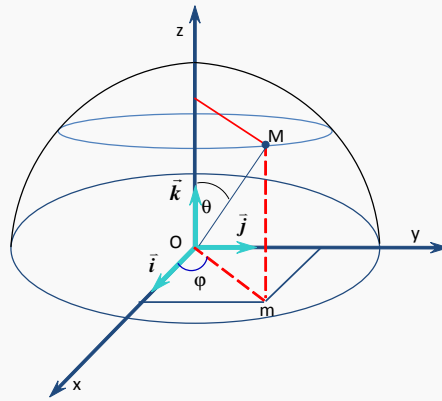
$$\varphi(x, y, z) = (x^2 + zx - y) e^y + k \quad \text{2 points}$$

6. $\int_L \vec{w} \cdot d\vec{r} = \int_{AB} d\varphi = \varphi(B) - \varphi(A) = (a^2 + a - a) e^a - (1 + a - a) e^a = (a^2 - 1) e^a$
5 points

Exercice 3 (30 points) On considère la demi sphère $x^2 + y^2 + z^2 = R^2$ et $z \geq 0$ fermée par le disque $x^2 + y^2 = R^2$

- On suppose que cette surface (y inclus le disque) est chargée avec un densité de charge $\sigma(x, y, z) = \frac{1}{r}$. Quelle est la charge totale.
- Calculer, à l'aide d'une intégrale de surface, le flux à travers la surface fermée d'un champ vectoriel $\vec{H} = 2x \vec{i} + y \vec{j} + z \vec{k}$
- Retrouver le flux de \vec{H} en utilisant la formule d'Ostrogradski, si c'est possible.

Solution 3



1. Total 10 points

$$Q = \iint_S \frac{ds}{r} = Q_1 + Q_2 = \iint_{S_1} \frac{ds}{r} + \iint_{S_2} \frac{dxdy}{r} \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

Sur la demi sphère, en coordonnées sphériques : $ds = R^2 \sin \theta d\theta d\varphi$, où $0 \leq \varphi \leq 2\pi$, $0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}$ et $r = R$

$$Q_1 = \iint_{S_1} \frac{ds}{r} = R \int_0^{2\pi} \left(\int_0^{\pi/2} \sin \theta d\theta \right) d\varphi = 2\pi R \int_0^{\pi/2} \sin \theta d\theta = 2\pi R \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

Sur le disque : $ds = dxdy$, en effet $\vec{n} = \vec{k}$ donc $\gamma = 1$

$$Q_2 = \iint_{S_2} \frac{ds}{r} = \iint_{S_2} \frac{dxdy}{r} \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

En coordonnées polaires : $dxdy = r dr d\theta$ avec $0 \leq \theta \leq 2\pi, 0 \leq r \leq R$

$$Q_2 = \iint_{S_2} \frac{dxdy}{r} = \int_0^R \left(\int_0^{2\pi} d\theta \right) dr = 2\pi R \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

$$Q = Q_1 + Q_2 = 4\pi R \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

2. Total 10 points

$$\Phi = \pm \iint_S \vec{H} \cdot \vec{ds} = \pm \iint_S \vec{H} \cdot \vec{n} ds$$

Sur la surface sphérique : $\vec{n} = \frac{1}{R} \vec{r} = \frac{1}{R} (x \vec{i} + y \vec{j} + z \vec{k})$

$$\begin{aligned} \vec{H} \cdot \vec{n} &= (2x \vec{i} + y \vec{j} + z \vec{k}) \cdot \frac{1}{R} (x \vec{i} + y \vec{j} + z \vec{k}) \\ &= \frac{1}{R} (2x^2 + y^2 + z^2) = \frac{1}{R} (x^2 + R^2) \quad \boxed{2 \text{ points}} \end{aligned}$$

En coordonnées sphériques : $\vec{H} \cdot \vec{n} = R \sin^2 \theta \cos^2 \varphi + R$

$ds = R^2 \sin \theta d\theta d\varphi$ avec $0 \leq \varphi \leq 2\pi, 0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}$

$$\vec{H} \cdot \vec{n} ds = (R \sin^2 \theta \cos^2 \varphi + R) R^2 \sin \theta d\theta d\varphi = R^3 (\sin^3 \theta \cos^2 \varphi + \sin \theta)$$

$$\Phi_1 = \pm R^3 \left(\int_0^{2\pi} \left(\int_0^{\pi/2} \sin^3 \theta d\theta \right) \cos^2 \varphi d\varphi + \int_0^{2\pi} \left(\int_0^{\pi/2} \sin \theta d\theta \right) d\varphi \right)$$

$$\begin{aligned}
&= \pm R^3 \left(\left(\int_0^{\pi/2} \sin^3 \theta d\theta \right) \left(\int_0^{2\pi} \cos^2 \varphi d\varphi \right) + 2\pi \int_0^{\pi/2} \sin \theta d\theta \right) \\
&= \pm R^3 \left(\left(\int_0^{\pi/2} (1 - \cos^2 \theta) \sin \theta d\theta \right) \left(\int_0^{2\pi} \frac{1 + \cos 2\varphi}{2} d\varphi \right) + 2\pi \right) \\
&= \pm R^3 \left(\left(-\cos \theta + \frac{\cos^3 \theta}{3} \right)_0^{\pi/2} \left(\frac{\varphi}{2} + \frac{\sin 2\varphi}{4} \right)_0^{2\pi} + 2\pi \right) \\
&= \pm R^3 \left(\left(0 + 0 + 1 - \frac{1}{3} \right) (\pi) + 2\pi \right) = \pm \frac{8}{3} \pi R^3 \quad \boxed{5 \text{ points}}
\end{aligned}$$

Sur le disque : $\vec{n} = \vec{k} \implies \vec{H} \cdot \vec{n} = z = 0 \implies \Phi_2 = 0$ 2 points

$$\Phi = \pm \frac{8}{3} \pi R^3 \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

3. Total 10 points

Le champ \vec{H} est continue sur la surface et à l'intérieure donc on peut appliquer la formule d'Ostrgradski

$$\Phi = \pm \iint_S \vec{H} \cdot \vec{ds} = \pm \iiint_V \operatorname{div} \vec{H} dv$$

$$\operatorname{div} \vec{H} = 2 + 1 + 1 = 4 \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

$$\Phi = \pm \iiint_V 4 dv = \pm 4 \iiint_V dx dy dz = \pm 4 \iiint_{V'} r^2 \sin \theta dr d\theta d\varphi \quad \boxed{4 \text{ points}}$$

$$\begin{aligned}
&= \pm 4 \int_0^{2\pi} \left(\int_0^{\pi/2} \left(\int_0^R r^2 \sin \theta dr d\theta d\varphi \right) \right) = \pm 4 \left(\int_0^{2\pi} d\varphi \right) \left(\int_0^{\pi/2} \sin \theta d\theta \right) \left(\int_0^R r^2 dr \right) = \pm \\
&\frac{8}{3} \pi R^3 \quad \boxed{5 \text{ points}}
\end{aligned}$$