

EXAMEN PARTIEL D'ANALYSE, JEU A :

A-I. Soit l'équation différentielle

$$y'' + p(x)y' + q(x)y = 0 \quad (1)$$

où p et $q \in C^0([-11, 11], \mathbb{R})$. Soient y_1 et y_2 des solutions de (1) telles que $y_1(3) = 1, y_1'(3) = 0, y_2(3) = 0, y_2'(3) = -2$ et y_2 est une fonction paire.

a) Que valent les wronskiens $W(3; y_1, y_2)$ et $W(x; y_1, y_2)$?

$$W(3; y_1, y_2) = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -2 \end{vmatrix} = -2$$

$$W(x; y_1, y_2) = W(3; y_1, y_2) e^{-\int_3^x p} = -2 e^{-\int_3^x p}$$

b) Déterminer toutes les solutions du problème $\{(1) \text{ et } y(3) = 0\}$.

L'es. des solutions de (1) est l'es. vect. $= 2D : c_1 y_1 + c_2 y_2$.

L'es. des solutions de $\{(1) \text{ et } y(3) = 0\}$ est : $c_2 y_2$

où c_2 est une cte arbitraire (es. vect. $= 1D$ sur \mathbb{K}).

c) Combien le problème $\{(1), y(-3) = 1 \text{ et } y(3) = 0\}$ admet-il de solutions ? Justifier.

C'est un problème aux limites.

L'ensemble des solutions de ce problème est un sous-ensemble de la droite vectorielle $c_2 y_2$.

D'autre part, y_2 est paire, d'où $y_2(-3) = 0$. Donc

$$\forall c_2 \in \mathbb{K} : c_2 y(-3) = 0 \neq 1$$

On conclut que ce problème n'a pas de solution.

Réponse : $\boxed{0}$.

A-II. Soit $(\varphi_k)_{k \geq 1}$ un système orthogonal complet dans $L^2([0, T], \mathbb{R})$ avec le produit scalaire $\langle f, g \rangle := \int_0^T fg$ et la norme $\| \cdot \|_2$ associée. Supposons que $\|\varphi_k\|_2^2 = T/2$ pour tout k .

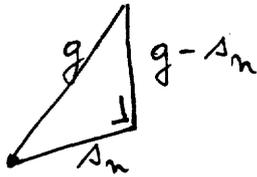
Pour $g \in L^2([0, T], \mathbb{R})$, soit $s_n := \sum_{k=1}^n c_k \varphi_k$ l'élément de $\text{vect}\{\varphi_1, \dots, \varphi_n\}$ le plus proche de g .

a) Que vaut c_k en fonction de g et des $\varphi_1, \dots, \varphi_n$? Justifier brièvement.

$$c_k = \frac{\langle g, \varphi_k \rangle}{\langle \varphi_k, \varphi_k \rangle}$$

En effet, s_n est la projection orthogonale de g sur $\text{vect}\{\varphi_1, \dots, \varphi_n\}$. Le coefficient c_k est donc la projection orthogonale de g sur $\text{vect}\{\varphi_k\}$, c'est le coefficient de Fourier de g en φ_k relatif au syst. $(\varphi_k)_{k \geq 1}$.

b) Ecrire une formule liant les normes de g , de s_n et de $g - s_n$. Justifier brièvement.



Par Pythagore :

$$\|s_n\|^2 + \|g - s_n\|^2 = \|g\|^2$$

Ceci est équivalent à :

$$\sum_{k=1}^n c_k^2 \underbrace{\|\varphi_k\|^2}_{= \frac{T}{2}} + \|g - s_n\|^2 = \|g\|^2$$

c) Sachant que c_k est indépendant de n , on peut considérer la série $\sum_{k=1}^{\infty} c_k \varphi_k$. Pour chacune des affirmations suivantes, indiquer si, oui ou non, elle est vraie quels que soient g et $(\varphi_k)_{k \geq 1}$ satisfaisant aux hypothèses ci-dessus. Justifiez (et précisez, là où s_n intervient, la convergence et le type de convergence de la série $\sum_{k=1}^{\infty} c_k \varphi_k$.)

Nom

Numéro de liste

c.1) $\lim_{n \rightarrow \infty} (g - s_n) = 0$ Ceci est équivalent à la convergence simple de $\sum_{k=1}^{\infty} c_k \varphi_k$ vers g .

Or nous savons que pour les séries trigonométriques le syst. $(\varphi_k)_k$ est lieu orthogonal complet tel que $\|\varphi_k\|_{L^2}^2 = \frac{T}{2}$ et que pour g continue par morceaux (donc $L^2([0, T], \mathbb{R})$), $\sum_{k=1}^{\infty} c_k \varphi_k$ conv. vers la régularisée \tilde{g} qui diffère de g là où g est discontinue! Rép: faux!

Rép: faux, car c.1) est faux et la conv. uniforme entraîne la conv. simple et $\lim_{n \rightarrow \infty} \|g - s_n\|_{\infty} = 0$ ssi $g \stackrel{C.U.}{=} \sum_{k=1}^{\infty} c_k \varphi_k$

c.3) $\lim_{n \rightarrow \infty} \|g - s_n\|_2 = 0$ ceci est vrai car par hypothèse $(\varphi_k)_{k \geq 1}$ est un système orthogonal complet de

$L^2([0, T], \mathbb{R})$ et $\lim_{n \rightarrow \infty} \|g - s_n\|_2 = 0$ ssi $g \stackrel{L^2}{=} \sum_{k=1}^{\infty} c_k \varphi_k$ (conv. en moyenne quadratique)

c.4) $\lim_{k \rightarrow \infty} c_k = 0$ Vrai par c.6) :

$\sum_{k=1}^{\infty} c_k^2$ conv, ce qui implique que $c_k \rightarrow 0$.

c.5) $\sum_{k=1}^{\infty} |c_k|$ converge Faux, car on a vu que pour les systèmes trigonométriques, $\sum_{k=1}^{\infty} |c_k|$ conv $\Rightarrow \sum_{k=1}^{\infty} c_k \varphi_k$

conv. uniformément.

(ou : le redémontrer en appliquant le critère de Weierstrass).

c.6) $\sum_{k=1}^{\infty} c_k^2$ converge

Vrai par b) et c.3) :

$\frac{T}{2} \sum_{k=1}^n c_k^2 + \|g - s_n\|^2 = \|g\|^2$ d'où par c.3 $\sum_{k=1}^{\infty} c_k^2 = 2 \|g\|^2 / T$. Variante : Vrai par Bessel $\sum_{k=1}^{\infty} |c_k|^2 \|\varphi_k\|^2 \leq \|g\|^2$ $\underbrace{\|\varphi_k\|^2}_{= \frac{T}{2}}$

Nom

Numéro de liste

/ 5 pts

A-III. Soit A une matrice 3×3 à coefficients réels constants, admettant 3 valeurs propres $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3$ de vecteurs propres respectifs V_1, V_2, V_3 . Parmi ces valeurs propres, seule λ_1 est réelle.
Soit le système différentiel

$$Y' = AY \quad (1).$$

a) Ecrire la solution générale à valeurs complexes de (1).

$$Y(t) = c_1 e^{\lambda_1 t} V_1 + c_2 e^{\lambda_2 t} V_2 + c_3 e^{\lambda_3 t} V_3$$

où $c_1, c_2, c_3 \in \mathbb{C}$

b) Déduire de a) la solution générale à valeurs réelles de (1)

$$Y(t) = c_1 e^{\lambda_1 t} V_1 + c_2 \operatorname{Re}(e^{\lambda_2 t} V_2) + c_2 \operatorname{Im}(e^{\lambda_2 t} V_2)$$

ou: $\lambda_2 =: \alpha + i\beta \quad V_2 =: W_2 + iZ_2$

$$Y_2(t) := e^{\alpha t} \cos \beta t W_2 - e^{\alpha t} \sin \beta t Z_2$$

$$Y_3(t) := e^{\alpha t} \sin \beta t W_2 + e^{\alpha t} \cos \beta t Z_2$$

d'où la S.G. $Y(t) = c_1 Y_1(t) + c_2 Y_2(t) + c_3 Y_3(t)$ où $Y_1(t) = e^{\lambda_1 t} V_1$

c) Ecrire l'équation d'une courbe intégrale plane du système (1).

$$Y = e^{\lambda_1 t} V_1$$

(cette courbe est dans le plan par l'origine contenant V_1 et l'axe ot).

Nom

Numéro de liste

d) Sachant que Y_1 est la solution de (1) telle que $Y_1(0) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$, écrire

d.1) la solution Y de (1) telle que $Y(t_0) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$. Justifier brièvement.

$$Y(t) = Y_1(t - t_0) \quad \text{car le système est à coeff. cts (autonome).}$$

d.2) la solution Y de (1) telle que $Y(0) = \begin{pmatrix} -5 \\ 5 \\ 0 \end{pmatrix}$. Justifier brièvement.

$Y(t) = 5 Y_1(t)$ car le syst. est linéaire, donc tout multiple (ou scalaire) d'une sol. est une sol. homogène et on sait que tout probl. de Cauchy admet une et une seule solution.

/ 2 pts

A-IV. Calculer

$$\begin{aligned} & \frac{d}{dx} \iint_{u^2 + \frac{v^4}{4} < x} g(u, v, x^3) du dv \\ &= \iint_{u^2 + \frac{v^4}{4} < x} \frac{\partial g}{\partial w}(u, v, x^3) \cdot 3x^2 du dv \\ &+ \oint_{u^2 + \frac{v^4}{4} = x} \frac{g(u, v, x^3)}{4u^2 + v^6} ds \end{aligned}$$

$$h(u, v) := u^2 + \frac{v^4}{4}, \quad \text{donc } \vec{\nabla} h = (2u, v^3) \text{ et}$$

$$\|\vec{\nabla} h\| = \sqrt{4u^2 + v^6}$$