

Licence Economie-Gestion – 2<sup>e</sup> année

**Matière :** Mathématiques Appliquées – Éléments de correction

**Durée :** 2 heures

**Enseignant :** Vincent Jalby

**Exercice I** (20 min, 3 points)

On considère l'application  $\phi$  définie de  $\mathbb{R}^3$  dans  $\mathbb{R}^2$  par  $\phi(x, y, z) = (z - x, x + 2y)$ .

1) On montre que  $\phi$  est une application linéaire :

$$\begin{aligned}\phi((x, y, z) + (x', y', z')) &= \phi(x + x', y + y', z + z') = ((z - z') - (x + x'), (x + x') + 2(y + y')) \\ &= (z - x, x + 2y) + (z' - x', x' + 2y') = \phi(x, y, z) + \phi(x', y', z') \\ \phi(\lambda(x, y, z)) &= \phi(\lambda x, \lambda y, \lambda z) = (\lambda z - \lambda x, \lambda x + 2\lambda y) \\ &= \lambda(z - x, x + 2y) = \lambda\phi(x, y, z)\end{aligned}$$

2) On a  $\phi(e_1) = \phi(1, 0, 0) = (-1, 1)'$ ,  $\phi(e_2) = \phi(0, 1, 0) = (0, 2)'$  et  $\phi(e_3) = \phi(0, 0, 1) = (1, 0)'$ . D'où la matrice de  $\phi$

$$M(\phi) = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

3) On en déduit

$$\phi(1, 2, 3) = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \end{pmatrix}$$

**Exercice II** (40 min, 6 points)

On considère la matrice

$$A = \begin{pmatrix} -2 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 0 \\ -3 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

1) Le polynôme caractéristique de  $A$  est

$$P_A(\lambda) = \det(A - \lambda I_3) = \begin{vmatrix} -2-\lambda & 1 & 2 \\ 0 & 1-\lambda & 0 \\ -3 & 1 & 3-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda) \begin{vmatrix} -2-\lambda & 2 \\ -3 & 3-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda)(\lambda^2 - \lambda) = -\lambda(\lambda - 1)^2$$

2) Les valeurs propres de  $A$  sont les racines du polynôme caractéristique. On a donc  $\lambda = 0$  ( $\times 1$ ) et  $\lambda = 1$  ( $\times 2$ ).

3) Pour montrer que  $A$  est diagonalisable, on détermine les sous-espaces propres :

$$X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in E_0 \iff AX = 0 \iff \begin{cases} -2x + y + 2z = 0 \\ y = 0 \\ -3x + y + 3z = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} y = 0 \\ z = x \end{cases} \iff X = x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Une base de  $E_0$  est donc  $\{(1, 0, 1)'\}$  et  $\dim E_0 = 1$ . De même,

$$X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in E_1 \iff (A - I_3)X = 0 \iff \begin{cases} -3x + y + 2z = 0 \\ 0 = 0 \\ -3x + y + 2z = 0 \end{cases} \iff y = 3x - 2z \iff X = x \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix} + z \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Une base de  $E_1$  est donc  $\{(1, 3, 0)', (0, -2, 1)'\}$  et  $\dim E_1 = 2$ .

Comme la matrice  $A$  ( $3 \times 3$ ) possède 3 valeurs propres (en les comptant suivant leur ordre de multiplicité) et que  $\dim E_0 = 1 = o(0)$  et  $\dim E_1 = 2 = o(1)$ , on en déduit que  $A$  est diagonalisable.

4) La matrice diagonale  $D$  associée à  $A$  est la matrice des valeurs propres.

5) La matrice de passage est la matrice des vecteurs propres.

$$D = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & -2 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad A = PDP^{-1}$$

6) On sait que  $A^k = PD^kP^{-1}$ . Or on a

$$D^k = \begin{pmatrix} 0^k & 0 & 0 \\ 0 & 1^k & 0 \\ 0 & 0 & 1^k \end{pmatrix} = D$$

D'où  $A^k = PDP^{-1} = A$ .

### Exercice III (20 min, 4 points)

Pour  $a \in \mathbb{R}$ , on considère l'équation récurrente suivante :

$$(R) \quad u_{n+1} - 2u_n = a^n, \quad \forall n \in \mathbb{N}, \quad u_0 = 1$$

La solution générale de l'équation homogène  $(R_0) : v_{n+1} - 2v_n = 0$  est  $v_n = 2^n v_0$ .

Cas  $a \neq 2$

On cherche une solution particulière sous la forme  $\bar{u}_n = Ka^n$ . En remplaçant dans  $(R)$  on trouve

$$Kaa^n - 2Ka^n = a^n \implies Ka - 2K = 1 \implies K = \frac{1}{a-2} \implies \bar{u}_n = \frac{a^n}{a-2}$$

D'où

$$u_n = v_n + \bar{u}_n = 2^n v_0 + \frac{a^n}{a-2} \quad u_0 = 1 \implies v_0 + \frac{1}{a-2} = 1 \implies v_0 = 1 - \frac{1}{a-2} = \frac{a-3}{a-2} \implies u_n = \frac{a-3}{a-2} 2^n + \frac{a^n}{a-2}$$

Cas  $a = 2$

On cherche une solution particulière sous la forme  $\bar{u}_n = Kn2^n$ . En remplaçant dans  $(R)$  on trouve

$$K(n+1)2 \times 2^n - 2Kn2^n = 2^n \implies 2K = 1 \implies K = \frac{1}{2} \implies \bar{u}_n = \frac{n}{2} 2^n$$

D'où

$$u_n = v_n + \bar{u}_n = 2^n v_0 + \frac{n}{2} 2^n \quad u_0 = 1 \implies v_0 = 1 \implies u_n = 2^n + \frac{n}{2} 2^n$$

### Exercice IV (30 min, 5 points)

On considère l'équation différentielle

$$(E) \quad t^2 x'(t) - 3x(t) = 3$$

On réécrit l'équation  $(E)$  sous forme résolue :

$$(E) \quad x'(t) - \frac{3}{t^2} x(t) = \frac{3}{t^2}$$

L'équation  $(E)$  n'est donc définie que lorsque  $t \neq 0$ . De manière à travailler sur un intervalle, on suppose que  $t > 0$ .

1) La solution générale  $x_h(t)$  de l'équation homogène  $(E_0)$  est

$$(E_0) \iff x'(t) = \frac{3}{t^2} x(t) \iff \frac{x'(t)}{x(t)} = \frac{3}{t^2} \iff \ln|x(t)| = \frac{-3}{t} + \text{Cste} \iff x_h(t) = Ke^{-3/t}$$

où  $K$  est une constante réelle.

2) On cherche une solution particulière  $x_p(t)$  de  $(E)$  en utilisant la méthode de variation de la constante :

$$x_p(t) = K(t)e^{-3/t} \implies x'_p(t) = K'(t)e^{-3/t} + \frac{3K(t)}{t^2} e^{-3/t}$$

En remplaçant dans (E), on trouve

$$(E) \implies K'(t)e^{-3/t} + \frac{3}{t^2}K(t)e^{-3/t} - \frac{3}{t^2}K(t)e^{-3/t} = \frac{3}{t^2} \implies K'(t) = \frac{3}{t^2}e^{3/t} \implies K(t) = -e^{3/t}$$

Une solution particulière de (E) est donc

$$x_p(t) = -e^{3/t} \times e^{-3/t} = -1 \quad !$$

**3)** La solution générale  $x(t)$  de (E) est alors

$$x_g(t) = x_h(t) + x_p(t) = Ke^{-3/t} - 1$$

Elle est définie pour  $t > 0$  (cf début de l'exercice).

**4)**

$$3 = \lim_{t \rightarrow +\infty} x(t) = \lim_{t \rightarrow +\infty} Ke^{-3/t} - 1 = K - 1 \implies K = 4$$

D'où  $\hat{x}(t) = 4e^{-3/t} - 1$  pour  $t > 0$ .