

## CORRECTION DU CONTROLE CONTINU DE MATHÉMATIQUES N°3

du lundi 4 janvier 2016 – Durée : 2h.

**Exercice 1. Questions de cours**

- (1) Une fonction  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  est injective si pour tous  $x$  et  $y \in \mathbb{R}$ ,  $f(x) = f(y)$  implique  $x = y$ .
- (2) (a) C'est la norme du vecteur vitesse en  $t_0$ , donc  $\|\gamma'(t_0)\| = \sqrt{x'(t_0)^2 + y'(t_0)^2}$ .
- (b) La distance parcourue est  $d(t_0, t) = \int_{t_0}^t \|\gamma'(s)\| ds$ .
- (3) La fonction  $f$  est  $C^1$  sur  $\mathbb{R}^2$  et  $\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = 2x + 3y$ ,  $\frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = 2y + 3x$ . Donc, au point  $(x, y) = (3, 1)$ , on a  $\frac{\partial f}{\partial x}(3, 1) = 9$  et  $\frac{\partial f}{\partial y}(3, 1) = 11$ .

**Exercice 2.** (1) (a) La rotation d'angle  $\frac{\pi}{4}$  est la similitude directe  $z \mapsto e^{i\frac{\pi}{4}}z = (\frac{\sqrt{2}}{2} + \frac{\sqrt{2}}{2}i)z$ .

(b) D'après (a),  $u + iv = z_B = (\frac{\sqrt{2}}{2} + \frac{\sqrt{2}}{2}i)z_A = (\frac{\sqrt{2}}{2} + \frac{\sqrt{2}}{2}i)(x + iy) = (\frac{\sqrt{2}}{2}x - \frac{\sqrt{2}}{2}y) + (\frac{\sqrt{2}}{2}x + \frac{\sqrt{2}}{2}y)i$ .  
Donc  $u = \frac{\sqrt{2}}{2}x - \frac{\sqrt{2}}{2}y$  et  $v = (\frac{\sqrt{2}}{2}x + \frac{\sqrt{2}}{2}y)$ .

(2)  $z = re^{i\theta}$  est une racine quatrième complexe de 1 si  $z^4 = 1 = e^{i(2\pi + 2k\pi)}$ . Donc  $r = 1$  et  $\theta = \frac{1}{4}(2\pi + 2k\pi) = \frac{\pi}{2} + k\frac{\pi}{2}$  pour  $k \in \mathbb{Z}$ . Choisir  $k = 0, 1, 2, 3$  donne 4 nombres complexes différents : sont :  $z_1 = e^{i\frac{\pi}{2}} = i$ ,  $z_2 = e^{i\pi} = -1$ ,  $z_3 = e^{i\frac{3\pi}{2}} = -i$ , et  $z_4 = e^{i2\pi} = 1$ .  
(Attention,  $k = 4$  et  $k = 0$  donnent le même nombre complexe...)

(3) Comme  $|-2 + i| = \sqrt{(-2)^2 + 1^2} = \sqrt{5}$ , on a  $-2 + i = \sqrt{5}(-\frac{2}{\sqrt{5}} + \frac{1}{\sqrt{5}}i) = \sqrt{5}e^{i\arccos(-\frac{2}{\sqrt{5}})}$  (ou  $\sqrt{5}e^{i(\pi - \arcsin \frac{1}{\sqrt{5}})}$ , ou  $\sqrt{5}e^{i(\pi + \arctan(-\frac{1}{2}))}$ ).  
(Rappel,  $\arccos : [-1, 1] \rightarrow [0, \pi]$ ,  $\arcsin : [-1, 1] \rightarrow [-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$ ,  $\arctan : ]-\infty, \infty[ \rightarrow ]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[$ .)

**Exercice 3.** (1) (a) L'équation homogène associée est :  $y'' - 3y' + 2y = 0$  et l'équation caractéristique :  $r^2 - 3r + 2 = 0$ .

(b) Les solutions de l'équation caractéristique sont  $r_1 = 1$  et  $r_2 = 2$ . On a donc comme solutions de l'équation homogène :  $y(t) = C_1e^t + C_2e^{2t}$ , avec  $C_1, C_2 \in \mathbb{R}$ .

(c) Comme 1 est solution de l'équation caractéristique, on sait qu'il existe une solution particulière de la forme :  $y_p = tQ(t)e^t$  où  $Q$  est un polynôme de degré celui de  $t \mapsto t$ , i.e de degré 1. On a donc  $Q(t) = t(at + b) = at^2 + bt$  avec  $a, b$  deux nombres réels à déterminer.

En dérivant, il vient  $y_p'(t) = (2at + b)e^t + (at^2 + bt)e^t = (at^2 + (2a + b)t + b)e^t$  et de même  $y_p''(t) = (at^2 + (4a + b)t + 2(a + b))e^t$ . Donc pour que  $y_p$  satisfasse l'équation  $y_p'' - 3y_p' + 2y_p = te^t$ , il faut que

$$(at^2 + (4a + b)t + 2(a + b))e^t - 3(at^2 + (2a + b)t + b)e^t + 2(at^2 + bt)e^t = te^t$$

$$\iff -2at + (2a - b) = t.$$

Donc  $a = -1/2$  et  $b = -1$ , et  $y_p(t) = -(\frac{1}{2}t + 1)te^t$  est solution particulière de  $(E_1)$ .

(d) L'ensemble des solutions de  $(E_1)$  est  $y(t) = C_1e^t + C_2e^{2t} - (\frac{1}{2}t + 1)te^t$ , avec  $C_1, C_2 \in \mathbb{R}$ . Pour que l'on ait  $y(0) = C_1 + C_2 = 0$  et  $y'(0) = C_1 + 2C_2 - 1 = 1$ , il faut que  $C_1 = -2$ ,  $C_2 = 2$ .  
Donc l'unique solution réelle vérifiant ces conditions est  $y(t) = 2e^{2t} - (\frac{1}{2}t^2 + t + 2)e^t$ .

(2) On peut par exemple utiliser la formule donnant les solutions des équations différentielles linéaires d'ordre 1 du type  $y' = ay + b$  sur un intervalle  $I$  :  $y(t) = e^{A(t)}(C + \int_{\alpha}^t e^{-A(s)}b(s)ds)$  avec  $A$  une primitive de  $a$  sur  $I$  et  $\alpha \in I$ . Ici, on obtient :  $y(t) = e^{-\sin t}(C + \int_0^t e^{\sin s}(-\cos s)ds)$  (pour  $\alpha = 0$ ). Et donc un calcul direct donne que les solutions sont les fonctions  $y(t) = e^{-\sin t}(C - e^{\sin t}) = Ce^{-\sin t} - 1$ , avec  $C \in \mathbb{R}$ .

**Exercice 4.** (1) Comme les fonctions cosinus et sinus sont  $2\pi$  périodiques, et que  $9(t + 2\pi) = 9t + 18\pi$ , on a pour tout  $t$ ,  $\gamma(t + 2\pi) = \gamma(t)$  et il suffit donc de faire l'étude sur n'importe quel intervalle de longueur  $2\pi$ .

(2) (a) La droite tangente est portée par le vecteur  $\gamma'(0) = (0, 18)$  et passe par le point  $\gamma(0) = (10, 0)$ . C'est donc la droite d'équation  $x = 10$ .

(b) Comme les DL en 0 à l'ordre 2 de cosinus et sinus sont respectivement :  $\cos(t) = 1 - \frac{t^2}{2} + t^2\epsilon(t)$  et  $\sin(t) = t + t^2\epsilon(t)$ , on trouve  $x(t) = 9(1 - \frac{t^2}{2}) + 1 - \frac{(9t)^2}{2} + t^2\epsilon(t) = 10 - 45t^2 + t^2\epsilon(t)$  et  $y(t) = 9t + 9t + t^2\epsilon(t) = 18t + t^2\epsilon(t)$ .

(c) Voir dessin ci-dessous.

(3) On a,  $\gamma(t + \frac{\pi}{4}) = (9\cos(t + \frac{\pi}{4}) + \cos(9t + \frac{9\pi}{4}), 9\sin(t + \frac{\pi}{4}) + \sin(9t + \frac{9\pi}{4}))$ . En utilisant les formules donnant  $\cos(a + b)$  et  $\sin(a + b)$ , le fait que  $\frac{9\pi}{4} = 2\pi + \frac{\pi}{4}$  et  $\cos \frac{\pi}{4} = \sin \frac{\pi}{4} = \frac{\sqrt{2}}{2}$ , on trouve :

$$\left(9\frac{\sqrt{2}}{2}\cos t - 9\frac{\sqrt{2}}{2}\sin t + \frac{\sqrt{2}}{2}\cos 9t - \frac{\sqrt{2}}{2}\sin 9t, 9\frac{\sqrt{2}}{2}\sin t + 9\frac{\sqrt{2}}{2}\cos t + \frac{\sqrt{2}}{2}\cos 9t + \frac{\sqrt{2}}{2}\sin 9t\right) \\ = \left(\frac{\sqrt{2}}{2}(x(t) - y(t)), \frac{\sqrt{2}}{2}(x(t) + y(t))\right).$$

Soit  $R_{\frac{\pi}{4}} : \mathbb{R}^2 \mapsto \mathbb{R}^2$  la rotation d'angle  $\frac{\pi}{4}$  et de centre 0. Par la question 2.(b) de l'exercice 2,  $R_{\frac{\pi}{4}}(x, y) = (\frac{\sqrt{2}}{2}(x - y), \frac{\sqrt{2}}{2}(x + y))$  et donc  $R_{\frac{\pi}{4}}(\gamma(t)) = \gamma(t + \frac{\pi}{4})$ . Autrement dit, l'image par la rotation  $R_{\frac{\pi}{4}}$  du point paramétré par  $t_0$  sur la courbe est le point de la courbe paramétré par  $t_0 + \frac{\pi}{4}$ . La courbe est invariante par  $R_{\frac{\pi}{4}}$ .

(4) Il suffit donc d'étudier la courbe sur n'importe quel intervalle de longueur  $\frac{\pi}{4}$  (par exemple  $[-\frac{\pi}{8}, \frac{\pi}{8}]$ ) et de compléter par rotation.

(5) (a)  $c > 0, s > 0$ .

(b)  $\cos(\frac{9\pi}{8}) = \cos(\frac{\pi}{8} + \pi) = -\cos(\frac{\pi}{8}) = -c$ . De même,  $\sin(\frac{9\pi}{8}) = -s$ .

(c) On en déduit que  $\gamma'(\frac{\pi}{8}) = (-9\sin(\frac{\pi}{8}) - 9\sin(\frac{9\pi}{8}), 9\cos(\frac{\pi}{8}) + 9\cos(\frac{9\pi}{8})) = (0, 0)$ . Donc  $\frac{\pi}{8}$  est un point singulier. Un vecteur directeur de la tangente peut s'obtenir en dérivant de nouveau  $\gamma$  au point  $\frac{\pi}{8}$  car  $\gamma''(\frac{\pi}{8}) = (-9c - 81(-c), -9s - 81(-s)) = (72c, 72s) \neq (0, 0)$ .

(d) Par la formule de Taylor-Young et par (b) et (c),  $x(t) = x(\frac{\pi}{8}) + x'(\frac{\pi}{8})(t - \frac{\pi}{8}) + x''(\frac{\pi}{8})\frac{(t - \frac{\pi}{8})^2}{2} + (t - \frac{\pi}{8})^2\epsilon(t - \frac{\pi}{8}) = 8c + 36c(t - \frac{\pi}{8})^2 + (t - \frac{\pi}{8})^2\epsilon(t - \frac{\pi}{8})$ .

De même,  $y(t) = 8s + 36s(t - \frac{\pi}{8})^2 + (t - \frac{\pi}{8})^2\epsilon(t - \frac{\pi}{8})$ .

(e) Voir dessin.

(6)

