# Exercice 1 (4 points)

Résoudre les équations différentielles suivantes :

a.  $(E_1)$   $(t+3)y'+y=\frac{1}{2\sqrt{t}}$  sur  $\mathbb{R}_+^*$  en cherchant une solution particulière grâce à une variation de la constante.

Résolution de l'équation homogène :  $(E_0)$  : (t+3)y'+y=0

$$\frac{b}{a} = \frac{1}{t+3}$$
 Sa primitive est :  $\int \frac{1}{t+3} dt = \ln(t+3)$ 

Les solutions de 
$$(E_0)$$
 sont :  $S_0 = \left\{ y_0 = ke^{-\ln(t+3)} = \frac{k}{t+3}, \quad k \in \mathbb{R} \right\}$ 

Solution particulière par variation de la constante :

On pose 
$$y_p = \frac{k(t)}{t+3}$$
. Alors  $y'_p = \frac{k'(t)}{t+3} - \frac{k(t)}{(t+3)^2}$ .

$$y_p$$
 solution de  $(E_1) \iff (t+3)y_p' + y_p = \frac{1}{2\sqrt{t}} \iff k'(t) - \frac{k(t)}{t+3} + \frac{k(t)}{t+3} = \frac{1}{2\sqrt{t}} \iff k'(t) = \frac{1}{2\sqrt{t}}$ 

Une solution est  $k(t) = \sqrt{t}$  donc  $y_p = \frac{\sqrt{t}}{t+3}$  est une solution particulière de (E).

L'ensemble des solutions de 
$$(E_1)$$
 est :  $S = \left\{ y = \frac{\sqrt{t}}{t+3} + \frac{k}{t+3}, k \in \mathbb{R} \right\}.$ 

b. 
$$(E_2)$$
  $y' + y = \cos(t) + 2\sin(t)$  sur  $\mathbb{R}$  en cherchant une solution particulière de la forme  $y_p = a\cos(t) + b\sin(t)$   $(a, b) \in \mathbb{R}^2$ .

Résolution de l'équation homogène :  $(E_0)$  : y' + y = 0

$$\frac{b}{a} = 1$$
 Une primitive est:  $t$ 

Les solutions de 
$$(E_0)$$
 sont :  $S_0 = \{y_0 = ke^{-t}, k \in \mathbb{R}\}$ 

Solution particulière :

On pose  $y_p = a\cos(t) + b\sin(t)$   $(a,b) \in \mathbb{R}^2$ . Alors  $y_p' = -a\sin(t) + b\cos(t)$ .

 $y_p$  solution de  $(E_2) \Longleftrightarrow y_p' + y_p = \cos(t) + 2\sin(t)$ 

$$\iff (a+b)\cos(t) + (b-a)\sin(t) = \cos(t) + 2\sin(t) \iff \left\{ \begin{array}{ll} a+b & =1 \\ b-a & =2 \end{array} \right. \iff \left\{ \begin{array}{ll} a & =-\frac{1}{2} \\ b & =\frac{3}{2} \end{array} \right.$$

Donc  $y_p = -\frac{1}{2}\cos(t) + \frac{3}{2}\sin(t)$  est une solution particulière de  $(E_2)$ 

L'ensemble des solutions de 
$$(E_2)$$
 est :  $S = \{y = -\frac{1}{2}\cos(t) + \frac{3}{2}\sin(t) + ke^{-t}, k \in \mathbb{R}\}.$ 

#### Exercice 2 (3 points)

a. Montrer, en rédigeant soigneusement votre réponse, que l'équation (E):  $x^3 - 3x + 6 = 0$  admet une solution sur l'intervalle [-3, 3[.

 $f(x) = x^3 - 3x + 6$  est une fonction continue car elle est polynomiale. f(-3) = -12 f(3) = 24 donc f(-3)f(3) < 0 D'après le TVI :  $\exists c \in ]-3, 3[$ , f(c) = 0 donc (E) admet une solution sur ]-3, 3[.

b. Établir le tableau de variation de  $f(x) = x^3 - 3x + 6$  sur [-3, 3].

En déduire que cette racine est unique et en donner un encadrement entre deux entiers consécutifs.

$$f'(x) = 3x^2 - 3 = 3(x - 1)(x + 1)$$
 s'annule en -1 et 1.

	1						
x	-3		-1		1		3
f'		+	0	_	0	+	
			× 8 <				24
f							
	-12				4		

Sur l'intervalle [-1,3], f a pour minimum 4 donc est strictement positive. f est strictement croissante sur [-3,-2], donc elle ne s'annule qu'une fois. Comme f(-2)=4, f s'annule sur l'intervalle ]-3,-2[.

Ainsi sur ] -3,3[, E admet une unique racine c, -3 < c < -2.

#### Exercice 3 (6 points)

1. Déterminer le développement limité à l'ordre 2 en zéro de  $f(x) = e^x (1+x)^{-\frac{1}{2}}$ 

$$e^{x} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2} + o(x^{2}) \qquad (1+x)^{\alpha} = 1 + \alpha x + \frac{\alpha(\alpha-1)}{2}x^{2} + o(x^{2})$$
En posant  $\alpha = -\frac{1}{2}$  on obtient:  $(1+x)^{-\frac{1}{2}} = 1 - \frac{x}{2} + \frac{-\frac{1}{2}(-\frac{1}{2}-1)}{2}x^{2} + o(x^{2}) = 1 - \frac{x}{2} + \frac{3}{8}x^{2} + o(x^{2})$ 

$$f(x) = \left(1 + x + \frac{x^{2}}{2} + o(x^{2})\right) \left(1 - \frac{x}{2} + \frac{3}{8}x^{2} + o(x^{2})\right) = 1 - \frac{x}{2} + \frac{3}{8}x^{2} + x - \frac{x^{2}}{2} + \frac{x^{2}}{2} + o(x^{2})$$

$$f(x) = 1 + \frac{x}{2} + \frac{3}{8}x^{2} + o(x^{2})$$

2. Déterminer le développement limité à l'ordre 4 en zéro de  $g(x) = \ln(1 + \cos(x))$ .

$$\begin{aligned} \cos(x) &= 1 - \frac{x^2}{2} + \frac{x^4}{24} + o(x^4) \\ \ln\left(1 + \cos(x)\right) &= \ln\left(2 - \frac{x^2}{2} + \frac{x^4}{24} + o(x^4)\right) = \ln\left(2(1 - \frac{x^2}{4} + \frac{x^4}{48} + o(x^4)\right) \\ g(x) &= \ln(2) + \ln\left(1 - \frac{x^2}{4} + \frac{x^4}{48} + o(x^4)\right) \text{ On pose } X = -\frac{x^2}{4} + \frac{x^4}{48} + o(x^4) \text{ qui tend vers 0 quand } x \text{ tend vers 0.} \\ \ln\left(1 + X\right) &= X - \frac{X^2}{2} + o(X^2) = -\frac{x^2}{4} + \frac{x^4}{48} - \frac{1}{2}\left(-\frac{x^2}{4} + \frac{x^4}{48}\right)^2 + o(x^4) = -\frac{x^2}{4} + x^4\left(\frac{1}{48} - \frac{1}{32}\right) + o(x^4) \\ \hline g(x) &= \ln(2) - \frac{x^2}{4} - \frac{x^4}{96} + o(x^4) \end{aligned}$$

3. Calculer  $\lim_{x\to +\infty} \left(1+2\sin\left(\frac{1}{x}\right)\right)^x$  en détaillant chaque étape de calcul.

On pose  $X = \frac{1}{x}$  qui tend vers 0 quand x tend vers  $+\infty$ .  $x = \frac{1}{X}$ Et on passe à la forme exponentielle, car la puissance est variable.

$$h(X) = (1 + 2\sin{(X)})^{\frac{1}{X}} = e^{\frac{1}{X}\ln(1 + 2\sin(X))} = e^{\frac{1}{X}\ln(1 + 2X + o(X))} = e^{\frac{1}{X}(2X + o(X))} = e^{2 + o(1)}$$

$$\lim_{x \to +\infty} \left( 1 + 2\sin\left(\frac{1}{x}\right) \right)^x = \lim_{X \to 0} h(X) = e^2$$

### Exercice 4 (4 points)

a. Soit  $E=\mathbb{R}^2$ . Les ensembles suivants sont-ils des sous-espaces vectoriels de E? Justifiez vos réponses par une démonstration en cas de réponse positive, en montrant précisément ce qui ne marche pas sinon.

$$A: \text{Le singleton } A = \left\{O_E\right\} \\ C: \text{Droite } C = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 0\right\} \\ D: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\right\} \\ C: \text{Droite } D = \left\{($$

$$B: \text{Demi-plan } y \geqslant 0: B = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2, y \geqslant 0\}$$

$$D : Droite D = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2, x - 2y = 1\}$$

$$A:A\subset E$$
  $0_E\in A$   $\forall (u,v)\in A^2,\ \forall\lambda\in\mathbb{R},\ \lambda.u+v=\lambda.0_E+0_E=0_E\in A$  A est un sev de  $E$ 

$$B: u(0,1) \in B \text{ car } 1 \geqslant 0 \text{ et pour } \lambda = -1, \ \lambda.u = (0,-1) \notin B$$
  
B n'est pas stable pour le produit externe, ce n'est pas un sev de  $E$ .

$$C: C \subset E \quad 0-2.0 = 0 \Longrightarrow 0_E \in C$$

$$\forall \lambda \in \mathbb{R}, \ \forall (u,v) \in C^2, \ u \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}; \ v \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} \text{ avec } 2x-y=0 \text{ et } 2x'-y'=0$$

$$\lambda.u+v = \begin{pmatrix} \lambda x + x' \\ \lambda y + y' \end{pmatrix} \quad \text{avec} \quad 2(\lambda x + x') - (\lambda y + y') = \lambda(2x+x') + (2y+y') = 0 \quad \text{donc} \quad \lambda.u+v \in C$$

$$C \text{ est un sev de } E.$$

$$D: 0-2.0=0 \neq 1 \Longrightarrow 0_E(0,0) \notin D$$
 D n'est pas un sev de  $E$ .

b. Citer, sans démonstration, les sous-espaces vectoriels de  $\mathbb{R}^2$ .

Les sous-espaces vectoriels de  $\mathbb{R}^2$  sont :

- les droites vectorielles (droites passant par l'origine)
- le plan  $\mathbb{R}^2$ .

#### Exercice 5 (3 points)

On pose  $E = \mathbb{R}^3$  et  $F = \{(a, b, 0); (a, b) \in \mathbb{R}^2\}$ ,  $G = \{(c, c, c), c \in \mathbb{R}\}$ , deux sous-espaces vectoriels de E. Rappeler à quelles conditions F et G sont supplémentaires dans E puis montrer que  $F \oplus G = E$ .

$$F \oplus G = E \Longleftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} F \cap G = \{0_E\} \\ F + G = E \end{array} \right.$$

 $\{0_E\} \subset F \cap G$  car ce sont deux sev d

$$\forall u(x,y,z) \in F \cap G \Longrightarrow \left\{ \begin{array}{l} u \in F \Longrightarrow z = 0 \\ u \in G \Longrightarrow x = y = z \end{array} \right. \Longrightarrow u = (0,0,0) \text{ donc } F \cap G \subset \{0_E\}$$

$$Donc \ F \cap G = \{0_E\}$$

 $F + G \subset E$  car ce sont deux sev de E.

 $F = \{a(1,0,0) + b(0,1,0); (a,b) \in \mathbb{R}^2\} = \text{Vect } \{(1,0,0); (0,1,0)\} \text{ et comme } \{(1,0,0); (0,1,0)\} \text{ est une famille libre : dim } F = 2$  $G = \{c(1,1,1), c \in \mathbb{R}\} = \text{Vect } \{(1,1,1)\} \text{ et comme } \{(1,1,1)\} \text{ est une famille libre : } \dim G = 1$ 

$$\dim(F+G) = \dim F + \dim G - \dim(F \cap G) = 2 + 1 - 0 = 3$$

$$F + G \subset E$$
 et dim  $(F + G) = \dim E$  donc  $F + G = E$ 

On en déduit que  $F \oplus G = E$ .

#### Exercice 6 (3 points)

Soit  $\mathcal{F} = \{u = (1, 1, 0); v = (0, 1, 1); w = (1, 0, 1)\}$  une famille de vecteurs de  $\mathbb{R}^3$ .

a. Montrer que  $\mathcal{F}$  est une base de  $\mathbb{R}^3$ .

Soient  $(\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3$  tels que  $\alpha.u + \beta.v + \gamma.w = 0_E$ . Alors :

$$\begin{cases} \alpha + \gamma = 0 \\ \alpha + \beta = 0 \\ \beta + \gamma = 0 \end{cases} \implies \begin{cases} \alpha = -\gamma \\ -\gamma + \beta = 0 \\ \beta + \gamma = 0 \end{cases} \implies \begin{cases} \alpha = 0 \\ \beta = 0 \\ \gamma = 0 \end{cases}$$
 Donc  $\mathcal{F}$  est une famille libre.

On en conclut que  $\mathcal{F}$  est une base de  $\mathbb{R}^3$ .

b. Donner les coordonnées du vecteur (1,3,0) dans la base  $\mathcal{F}$ .

Soient  $(\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3$  tels que  $\alpha.u + \beta.v + \gamma.w = (1, 3, 0)$ . Alors

$$\begin{cases} \alpha + \gamma = 1 \\ \alpha + \beta = 3 \\ \beta + \gamma = 0 \end{cases} \Longrightarrow \begin{cases} L1 & \alpha + \gamma = 3 \\ L2 - L3 & \alpha - \gamma = 1 \\ L3 & \beta = -\gamma \end{cases} \Longrightarrow \begin{cases} L1 + L2 & 2\alpha = 4 \\ L1 - L2 & 2\gamma = 2 \\ L3 & \beta = -\gamma \end{cases} \Longrightarrow \begin{cases} \alpha = 2 \\ \gamma = 1 \\ \beta = -1 \end{cases}$$

Les coordonnées de (1,3,0) dans la base  $\mathcal{F}$  sont (2,-1,1)

#### Exercice 7 (3 points)

On considère l'espace vectoriel  $E = \mathbb{R}^4$ . Soient F et G les deux sous-espaces vectoriels de E définis par :

$$F = \{(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^4, y - z = 0 \text{ et } x + y - z = 0\}$$
 et  $G = \text{Vect}(\{(1, -1, 0, 1); (-2, 2, 0, -2)\})$ 

a. Écrire F sous forme de Vect.

$$\begin{split} F &= \left\{ (x,y,z,t) \in \mathbb{R}^4, \ y-z = 0 \text{ et } x+y-z = 0 \right\} = \left\{ (0,y,y,t) \ , \ (y,z) \in \mathbb{R}^2 \right\} \\ F &= \left\{ y(0,1,1,0) + z(0,0,0,1) \ , \ (y,z) \in \mathbb{R}^2 \right\} \boxed{F = \text{Vect } \left\{ (0,1,1,0); (0,0,0,1) \right\}} \end{split}$$

b. Déterminer les dimensions de F et G en justifiant soigneusement vos réponses.

 $\{(0,1,1,0);(0,0,0,1)\}$  est une famille génératrice de F.

C'est aussi une famille libre car elle ne contient que deux vecteurs qui ne sont pas colinéaires.

 $\dim F = \operatorname{card} \{(0, 1, 1, 0); (0, 0, 0, 1)\} = 2$ C'est donc une base de F.

(-2, 2, 0, -2) = -2(1, -1, 0, 1) donc  $G = \text{Vect}(\{(1, -1, 0, 1)\}).$ 

 $\{(1,-1,0,1)\}$  est une famille génératrice de G. C'est aussi une famille libre car elle ne contient qu'un vecteur qui est non nul.

 $\dim G = \operatorname{card} \{(1, -1, 0, 1)\} = 1$ C'est donc une base de G.

## Exercice 8 (4 points)

Pour chacune des familles de vecteurs suivantes, montrer si la famille est libre ou liée.

$$\mathcal{F}_1 = \left\{ P, Q, R \right\} \text{ dans } \mathbb{R}[X] \text{ où } : P(X) = -X^3 + X^2 + 2X - 2; \ Q(X) = 2X^3 - X + 3, \ \ R(X) = 2X^2 + 3X - 1,$$

Soient  $(\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3$  tels que  $\alpha . P + \beta . Q + \gamma . R = 0_{\mathbb{R}[X]}$ . Alors :

$$\begin{cases}
-\alpha & +2\beta & = 0 \\
\alpha & +2\gamma & = 0 \\
2\alpha & -\beta & +3\gamma & = 0 \\
-2\alpha & +3\beta & -\gamma & = 0
\end{cases} \implies \begin{cases}
L1: & \alpha & -2\beta & = 0 \\
L2: & \alpha & +2\gamma & = 0 \\
L3: & 2\alpha & -\beta & +3\gamma & = 0 \\
L3 + L4: & 2\beta & +2\gamma & = 0
\end{cases} \implies \begin{cases}
\alpha & = 2\beta \\
\gamma & = -\beta \\
4\beta & -\beta & -3\beta & = 0
\end{cases}$$

En posant  $\beta = 1$  on obtient l'égalité : 2P + Q - R = 0

La famille  $\mathcal{F}_1$  est liée.

$$\mathcal{F}_2 = \{(u_n), (v_n), (w_n)\} \text{ dans } \mathbb{R}^{\mathbb{N}} \text{ où : } \forall n \in \mathbb{N}, \ u_n = n, \ v_n = 2^n \text{ et } \ w_n = \frac{n}{n+1}.$$

Soient  $(\alpha, \beta, \gamma) \in \mathbb{R}^3$ 

$$\alpha.(u_n) + \beta.(v_n) + \gamma.(w_n) = 0_{\mathbb{R}^{\mathbb{N}}} \Longleftrightarrow \forall n \in \mathbb{N}, \ \alpha.u_n + \beta.v_n + \gamma.w_n = 0.$$

En particulier :

$$\begin{cases} \operatorname{Si} n = 0 & \alpha.0 & +\beta.1 & +\gamma.0 & = 0 \\ \operatorname{Si} n = 1 & \alpha.1 & +\beta.1 & +\gamma.\frac{1}{2} & = 0 \\ \operatorname{Si} n = 2 & \alpha.2 & +\beta.2 & +\gamma.\frac{2}{3} & = 0 \end{cases} \Longrightarrow \begin{cases} \beta = 0 \\ \alpha = -\frac{1}{2}\gamma \implies \alpha = \beta = \gamma = 0 \\ \alpha = -\frac{1}{3}\gamma \end{cases}$$

La famille  $\mathcal{F}_2$  est libre.