

# Fiche d'exercices n° 13

## Calcul différentiel et optimisation

### Calcul différentiel

#### Exercice 1.

Pour les fonctions suivantes, justifier l'existence des dérivées partielles, et les calculer :

$$\text{a) } f(x, y) = e^x \cos(y) \quad \text{b) } f(x, y) = (x^2 + y^2) \cos(xy) \quad \text{c) } f(x, y) = \sqrt{1 + x^2 y^2}$$

#### Exercice 2.

Montrer que les deux fonctions suivantes admettent des dérivées en  $(0, 0)$  suivant tout vecteur mais ne sont pas continues en  $(0, 0)$

$$\text{a) } f(x, y) = \begin{cases} y^2 \ln |x| & \text{si } x \neq 0 \\ 0 & \text{sinon} \end{cases} \quad \text{b) } f(x, y) = \begin{cases} \frac{x^2 y}{x^4 + y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

#### Exercice 3.

Montrer que la fonction suivante, définie sur  $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$  se prolonge par continuité en une fonction de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\mathbb{R}^2$  :

$$f : (x, y) \mapsto xy \frac{x^2 - y^2}{x^2 + y^2}$$

#### Exercice 4.

Soit  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  dérivable. Calculer les dérivées partielles de :

$$\text{a) } g(x, y) = f(x + y) \quad \text{b) } h(x, y) = f(x^2 + y^2) \quad \text{c) } k(x, y) = f(xy)$$

#### Exercice 5.

Soit  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  de classe  $\mathcal{C}^1$ . Calculer les dérivées (éventuellement partielles) des fonctions suivantes :

$$\begin{array}{ll} \text{a) } g(x, y) = f(y, x) & \text{c) } g(x, y) = f(y, f(x, x)) \\ \text{b) } g(x) = f(x, x) & \text{d) } g(x) = f(x, f(x, x)) \end{array}$$

#### Exercice 6.

Justifier que les applications suivantes sont différentiables et calculer leur matrice jacobienne :

$$\text{a) } f(x, y, z) = \left( \frac{1}{2}(x^2 - y^2), \sin(x) \sin(y) \right) \quad \text{b) } g(x, y) = \left( xy, \frac{1}{2}x^2 + y, \ln(1 + x^2) \right)$$

#### Exercice 7.

Soit  $f : \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  définie par  $f(M) = M^2$ . Justifier que  $f$  est de classe  $\mathcal{C}^1$  et déterminer la différentielle de  $f$  en tout  $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .

**Exercice 8.**

Soit  $\exp : \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \rightarrow \text{GL}_n(\mathbb{R})$  l'application exponentielle matricielle.

- Montrer que  $\exp$  est différentiable en 0 et expliciter  $d\exp(0)$ .
- Soit  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  une matrice antisymétrique et  $t \in \mathbb{R}$ . Pour  $n = 2$  ou  $n = 3$ , interpréter géométriquement  $\exp(tA)$  et son approximation donnée, pour  $t$  petit, par la formule de Taylor à l'ordre 1.

**Exercice 9.**

Soit  $f : \text{GL}_n(\mathbb{R}) \rightarrow M_n(\mathbb{R})$  définie par  $f(M) = M^{-1}$ . Démontrer que  $f$  est différentiable en tout point  $M$  de  $\text{GL}_n(\mathbb{R})$  et déterminer sa différentielle (on pourra commencer par le cas  $M = I_n$ ).

**Exercice 10.**

Soit  $f : \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}$  définie par  $f(M) = \det(M)$ .

- Montrer que  $f$  est différentiable en  $I_n$  et que  $df(0) = \text{tr}$ .
- En déduire que pour tout  $M \in \text{GL}_n(\mathbb{R})$ ,  $f$  est différentiable en  $M$  et expliciter  $df(M)$ .
- Montrer que  $\text{GL}_n(\mathbb{R})$  est dense dans  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .
- Montrer finalement que  $f$  est différentiable sur  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  et expliciter  $df(M)$  pour tout  $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ , à l'aide de la comatrice  $\text{Com}(M)$ .

**Exercice 11. dérivation complexe**

Soit  $\mathcal{U}$  un ouvert de  $\mathbb{C}$  et  $f : \mathcal{U} \rightarrow \mathbb{C}$ . On dit que  $f$  est dérivable ou *holomorphe* en  $z_0 \in \mathcal{U}$  lorsque l'application

$$w \mapsto \frac{f(z_0 + w) - f(z_0)}{w}$$

admet une limite finie en 0, qu'on note alors  $f'(z_0)$ . On identifie  $f$  à une fonction  $F : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  en posant

$$F(x, y) = (P(x, y), Q(x, y)) \quad \text{avec} \quad \begin{cases} P(x, y) = \text{Re}(f(x + iy)) \\ Q(x, y) = \text{Im}(f(x + iy)) \end{cases},$$

Soit  $z_0 = x_0 + iy_0 \in \mathcal{U}$ . Montrer que les deux assertions suivantes sont équivalentes :

- $f$  est holomorphe en  $z_0$ .
- $F$  est différentiable en  $(x_0, y_0)$  et  $P$  et  $Q$  vérifient les *relations de Cauchy-Riemann* :

$$\begin{cases} \partial_x P(x_0, y_0) = \partial_y Q(x_0, y_0) \\ \partial_x Q(x_0, y_0) = -\partial_y P(x_0, y_0) \end{cases}$$

On vérifiera que dans ces conditions, la jacobienne  $J_F(x_0, y_0)$  est de la forme  $\begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix}$ , avec  $f'(z_0) = a + ib$ .

*Remarque : l'approximation linéaire des variations de  $F$  au voisinage de  $z_0$  est donc une similitude directe de rapport  $\sqrt{a^2 + b^2} = \|f'(z_0)\|$  et d'angle  $\arg f'(z_0)$ . De telles applications sont dites conformes car elles conservent les angles orientés*

**Exercice 12.**

Soit  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  telle que, pour tout  $x, y \in \mathbb{R}^2$ , on a  $|f(x) - f(y)| \leq \|x - y\|^2$ . Montrer que  $f$  est constante.

**Exercice 13.**

Soit deux espaces vectoriels de dimension finie  $E$  et  $F$ ,  $\mathcal{U}$  un ouvert non vide  $E$ ,  $a \in \mathcal{U}$  et  $f : \mathcal{U} \rightarrow F$  différentiable en  $a$ . On suppose que  $f$  admet une fonction réciproque  $g : f(\mathcal{U}) \rightarrow E$  différentiable en  $f(a)$ . Démontrer que  $\dim(E) = \dim(F)$ .

**Exercice 14.**

Soit  $f : E \rightarrow F$  différentiable, avec  $E$  et  $F$  deux  $\mathbb{R}$ -espaces vectoriels de dimension finie. On suppose que pour tout  $x \in E$  et pour tout  $\lambda \in \mathbb{R}$ , on a  $f(\lambda x) = \lambda f(x)$ . Montrer que  $f$  est linéaire.

**Exercice 15. identité d'Euler des fonctions homogènes**

Soient une fonction  $f : \mathbb{R}^n \setminus \{0\} \rightarrow \mathbb{R}$ , différentiable en tout point, et  $k$  une constante réelle. Montrer que  $f$  est homogène de degré  $k$ , i.e.  $f(tx) = t^k f(x)$  pour tout  $t > 0$  et tout  $x \in \mathbb{R}^n$ ,  $x \neq 0$ , si et seulement si elle vérifie l'identité d'Euler :

$$\forall x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}, \quad \sum_{i=1}^n x_i \frac{\partial f}{\partial x_i}(x) = k f(x)$$

(On pourra dériver la fonction  $t \mapsto t^{-k} f(tx)$ )

**Ordre 2 et optimisation****Exercice 16.**

Déterminer les matrices hessiennes dans les deux cas suivants :

$$\text{a) } f : (x, y, z) \mapsto \sin(xyz) \qquad \text{a) } f : (x, y) \mapsto \sin^2\left(\frac{y}{x}\right)$$

**Exercice 17.**

Soit  $f : \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\} \rightarrow \mathbb{R}$  de classe  $\mathcal{C}^2$  et  $F : \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  définie par :

$$F(r, \theta) = f(r \cos \theta, r \sin \theta) \quad (\text{expression de } f \text{ en coordonnées polaires})$$

Montrer que  $F$  est de classe  $\mathcal{C}^2$  et que pour tout  $(r, \theta) \in \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R}$ , et en notant  $(x, y) = (r \cos \theta, r \sin \theta)$  :

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(x, y) + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(x, y) = \frac{\partial^2 F}{\partial r^2}(r, \theta) + \frac{1}{r} \frac{\partial F}{\partial r}(r, \theta) + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 F}{\partial \theta^2}(r, \theta)$$

(Il s'agit du calcul du Laplacien en coordonnées polaires)

**Exercice 18.**

Soit  $f : (x, y) \mapsto \frac{x^3 y}{x^2 + y^2}$ , définie sur  $\mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ .

- Montrer que  $f$  se prolonge en une fonction continue sur  $\mathbb{R}^2$ .
- Déterminer les dérivées partielles de  $f$  et étudier leur continuité.
- Montrer que  $f$  admet des dérivées partielles secondes en 0 et calculer les. Que remarque-t-on ?

**Exercice 19.**

Déterminer les extremums de  $f$  dans chacun des cas suivants :

- |   |   |
|---|---|
| a) $f(x, y) = x^3 + 3x^2 y - 15x - 12y$ | d) $f(x, y) = x^2 + 2y^2 - 2xy - y + 1$ |
| b) $f(x, y) = -2(x - y)^2 + x^4 + y^4$  | e) $f(x, y) = x^3 + y^3$                |
| c) $f(x, y) = x^2 + xy + y^2 - 3x - 6y$ | f) $f(x, y) = (x - y)^2 + (x + y)^3$    |

**Exercice 20.**

Soit  $T \subset \mathbb{R}^2$  l'ensemble

$$T = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x \geq 0, y \geq 0, x + y \leq 1\}$$

Soit  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  définie par  $f(x, y) = -x - 2y - 2xy + \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{2}y^2$ .

- Démontrer que tout minimum ou maximum local de  $f$  sur  $T$  se trouve sur la frontière de  $T$ .
- Démontrer que  $f$  admet bien un minimum et un maximum sur  $T$  et calculer les.

**Exercice 21.**

Soit  $C \subset \mathbb{R}^2$  l'ensemble défini par :

$$C = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : (x^2 - 1)^2 + y^2 = 4\}$$

- Dessiner l'ensemble  $C$ .
- Montrer que la fonction  $f : (x, y) \mapsto xy$  admet un minimum et un maximum sur  $C$  et les déterminer.

**Exercice 22.**

Dans chacun des trois cas suivants, rechercher les extremums de  $f$ , soumise à la contrainte donnée.

- $f(x, y) = x^2 + y^2 - 4xy$  avec la contrainte  $x^2 + y^2 = 8$ .
- $f(x, y) = x^3 + y^3$  avec la contrainte  $x^2 + y^2 = 4$ .
- $f(x, y, z) = (x - 2)^2 + y^2 + z^2$  avec la contrainte  $x^2 + 2y^2 + 3z^2 = 1$ .

**Exercice 23.**

Soit une application  $f = (f_1, \dots, f_n)$  de  $\mathbb{R}^n$  dans lui-même.

- On suppose  $f$  de classe  $\mathcal{C}^2$ . Montrer que la matrice jacobienne  $J_f(x)$  est antisymétrique en tout point  $x \in \mathbb{R}^n$  si, et seulement s'il existe  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  antisymétrique et  $b \in \mathbb{R}^n$  constants tels que :

$$\forall x \in \mathbb{R}^n, \quad f(x) = Ax + b$$

- On suppose  $f$  de classe  $\mathcal{C}^1$ . Montrer que la matrice jacobienne  $J_f(x)$  est symétrique en tout point  $x \in \mathbb{R}^n$  si, et seulement s'il existe  $\varphi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  de classe  $\mathcal{C}^2$  telle que :

$$\forall x \in \mathbb{R}^n, \quad \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, \quad f_i(x) = \frac{\partial \varphi}{\partial x_i}(x)$$

$$\text{On pourra prendre } \varphi(x) = \sum_{i=1}^n x_i \int_0^1 f_i(tx) dt.$$

**Exercice 24. moindres carrés**

Soient  $n$  points  $(x_i, y_i)$  de  $\mathbb{R}^2$ , non tous égaux entre eux. Montrer de deux façons qu'il existe un unique couple  $(a, b) \in \mathbb{R}^2$  rendant minimum l'expression :

$$\sum_{i=1}^n (ax_i + b - y_i)^2$$

- De façon géométrique avec une projection orthogonale.
- De façon analytique avec une recherche de points critiques.