# PSI\* – récolte oraux 2025

### 1er juillet 2025

# Table des matières

Planche 1	(ENS)	1
Planche 2	(CCINP)	3
Planche 3	(Centrale 1)	7
Planche 4	(Centrale 1)	8
Planche 5	(CCINP)	9
Planche 6	(Centrale 1)	11
Planche 7	(CCINP)	13

# Planche 1 (ENS)

### Énoncé :

Soit  $f:[0,1]\to\mathbb{R}$ .

On définit la variation totale de f sur [0,1] par :

$$V(f) = \sup_{n \in \mathbb{N}} \sup_{0 \le t_0 \le t_1 \le \dots \le t_n \le 1} \sum_{i=1}^n |f(t_i) - f(t_{i-1})|$$

On appelle BV([0,1]) l'ensemble des fonctions à variation bornée, c'est-à-dire les fonctions  $f:[0,1]\to\mathbb{R}$  telles que  $V(f)<+\infty$ .

- 1) Montrer que les fonctions monotones et lipschitziennes sont à variation bornée.
- 2) Les fonctions à variation bornée sont-elles bornées ?
- 3) Trouver une fonction continue qui n'est pas à variation bornée.
- 4) Montrer que  $(BV, \|\cdot\|)$  est un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel normé avec

$$||f|| = |f(0)| + V(f)$$

- 5) Montrer que le produit de deux fonctions à variation bornée est à variation bornée.
- **6)** Soient  $f:[0,1]\to\mathbb{R}, g:[0,1]\to[0,1]$  deux fonctions à variation bornée.
  - a) Si g est monotone, montrer que  $f \circ g \in BV$ .
  - **b)** Si f est monotone,  $f \circ g \in BV$ ?

Indications

- Poser  $f(x) = x \cos\left(\frac{\pi}{x}\right)$
- Poser  $t_0 = 0, t_1 = x$
- Utiliser que  $f \in BV \Rightarrow f$  est bornée
- $g(t_k)$  est une subdivision,  $h \in [0,1]$

### Corrigé:

1) a) Supposons f croissante (le cas décroissant est analogue). Soit

$$0 < t_0 < \dots < t_n < 1$$

une subdivision. Alors:

$$\sum_{k=1}^{n} |f(t_k) - f(t_{k-1})| = f(t_n) - f(t_0) \le f(1) - f(0)$$

donc  $f \in BV$ .

b) Si f est K-lipschitzienne, alors :

$$\sum_{k=1}^{n} |f(t_k) - f(t_{k-1})| \le K \sum_{k=1}^{n} |t_k - t_{k-1}| \le K$$

donc  $f \in BV$ .

2) Oui. Soit f non bornée. Soit  $t_0 = 0$ . Soit  $M \in \mathbb{R}$  et  $t_1 \in [0,1]$  tel que  $|f(t_1)| > M + |f(0)|$ . Alors:

$$\sum_{k=1}^{1} |f(t_k) - f(t_{k-1})| = |f(t_1) - f(t_0)| > M$$

donc  $f \notin BV$ .

3) Soit  $f: x \mapsto x \cos\left(\frac{\pi}{x}\right)$  si  $x \neq 0$ , et f(0) = 0. Soit  $n \in \mathbb{N}^*$  et  $t_k = \frac{1}{k+1}$ . Alors:

$$\sum_{k=1}^{n} |f(t_k) - f(t_{k-1})| = \sum_{k=1}^{n} \frac{1}{k+1} + \frac{1}{k} \to +\infty$$

et pourtant f est continue sur [0,1]. Donc  $f \notin BV$ .

- 4)  $-0 \in BV$ , évident.
  - $\lambda f \in BV$  si  $f \in BV$ , facile.
  - Si  $f, g \in BV$ , alors  $f + g \in BV$  avec :

$$V(f+q) \leq V(f) + V(q)$$

Ainsi, BV est un sous-espace vectoriel de  $\mathcal{F}([0,1],\mathbb{R})$ .

- $||f|| \ge 0$ , évident.
- $\|\lambda f\| = |\lambda| \cdot \|f\|$ , facile.
- Si  $f,g \in BV$ , nous avons vu que  $V(f+g) \leq V(f) + V(g)$ , ce qui implique facilement que  $||f+g|| \leq ||f|| + ||g||$ .

— Si ||f|| = 0, alors f(0) = V(f) = 0. Soit  $x \in [0, 1]$ , posons  $t_0 = 0, t_1 = x$ . Alors :

$$0 \le \sum_{k=1}^{1} |f(t_k) - f(t_{k-1})| \le V(f) = 0$$

donc |f(x) - f(0)| = 0 et f(x) = f(0). Ainsi f est nulle.

Donc  $\|\cdot\|$  est une norme.

5) Soient  $f, g \in BV$ , M un majorant de |f|, et N un majorant de |g|. Alors pour toute subdivision  $0 \le t_0 \le \cdots \le t_n \le 1$ , on a :

$$\sum_{k=1}^{n} |(fg)(t_k) - (fg)(t_{k-1})| = \sum_{k=1}^{n} |f(t_k)(g(t_k) - g(t_{k-1})) + g(t_{k-1})(f(t_k) - f(t_{k-1}))|$$

$$\leq M \sum_{k=1}^{n} |g(t_k) - g(t_{k-1})| + N \sum_{k=1}^{n} |f(t_k) - f(t_{k-1})|$$

$$= MV(q) + NV(f)$$

donc  $fg \in BV$ .

6) a) Dans le cas où g est croissante, si  $0 \le t_0 \le t_1 \le \cdots \le t_n \le 1$  alors  $0 \le g(t_0) \le g(t_1) \le \cdots \le g(t_n) \le 1$  donc :

$$\sum_{k=1}^{n} |f(g(t_k)) - f(g(t_{k-1}))| \le V(f)$$

ainsi  $f \circ g \in BV$ .

Si g est décroissante,  $1 \ge g(t_0) \le g(t_1) \ge \cdots \ge g(t_n) \ge 0$  mais le raisonnement est le même.

b) Non.

Posons:

$$f(x) = \begin{cases} 0 & \text{si } x \le \frac{1}{2} \\ 1 & \text{si } x > \frac{1}{2} \end{cases}, \quad g(x) = \frac{1}{2} \left( 1 + x^3 \cos \left( \frac{\pi}{x} \right) \right)$$

Soit  $n \in \mathbb{N}^*$ , et  $t_k = \frac{1}{k+1}$ .

On remarque alors que :

$$f(g(t_k)) = \begin{cases} 0 & \text{si } g(t_k) < \frac{1}{2} \\ 1 & \text{si } g(t_k) > \frac{1}{2} \end{cases} \quad \text{donc } |f(g(t_k)) - f(g(t_{k-1}))| = 1.$$

Ainsi:

$$\sum_{k=1}^{n} |f(g(t_k)) - f(g(t_{k-1}))| = \sum_{k=1}^{n} 1 = n \to +\infty \text{ quand } n \to \infty$$

Donc  $f \circ g \notin BV$ .

#### Planche 2 (CCINP)

#### Énoncé:

**Exercice 1** à préparer en 20 minutes : Soit A dans  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  telle que  $A^2 - 5A + 6I_n = 0$ .

- 1) Donner 2 conditions nécessaire et suffisantes de diagonalisabilité pour une matrice carré.
- 2) Montrer que A est diagonalisable et que ses valeurs propres sont dans  $\{2,3\}$ . On note D la matrice diagonale associée.
- 3) Pour M dans  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ , on pose f(M) = MD + DM.

- a) Montrer que f est un endomorphisme de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .
- b) Montrer que f est diagonalisable [indication : découper M et D en matrices par blocs].

Exercice 2 passage en 10 min sans préparation :

- 1) Chercher a, b, c tels que pour tout  $t \in \mathbb{R} \setminus \{0, -1, 1\}, \frac{1}{t(t^2 1)} = \frac{a}{t} + \frac{b}{t 1} + \frac{c}{t + 1}$ .
- 2) Résoudre l'équation différentielle  $t(t^2-1)y'+2y=t^2$  sur  $]1,+\infty[$  et sur ]0,1[.

### Corrigé:

### Exercice 1:

- 1) Question de cours :
  - admet une base de vecteurs propres ;
  - les sous-espaces propres sont supplémentaires ;
  - le polynôme caractéristique est scindé et la multiplicité de chaque valeur propre est égale à la dimension du sous-espace propre associé.
- 2) Un polynôme annulateur de A est P = X² 5X + 6 = (X 2)(X 3). Il est scindé à racines simples, donc A est diagonalisable. Les valeurs propres de A sont parmi les racines de tout polynôme annulateur, donc elles sont dans {2,3}.
- 3) a) Si  $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ ,  $MD + DM \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ . Et si  $N \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ ,  $\lambda \in \mathbb{R}$ ,

$$f(M+N) = MD + \lambda ND + DM + \lambda DN = f(M) + \lambda f(N)$$

donc  $f \in \mathcal{L}(\mathcal{M}_n(\mathbb{R}))$ .

b) Si  $D = 2I_n$  ou  $3I_n$ , f = 4id ou 6id, donc elle est évidemment diagonalisable. Sinon il existe  $p \in [1, n-1]$  et q = n-p tel que dim  $E_2(A) = p$  et dim  $E_3(A) = q$ .

Traitons le cas où

$$D = \begin{pmatrix} 2I_p & 0\\ 0 & 3I_q \end{pmatrix}$$

Alors en notant  $M=\begin{pmatrix} K & L \\ N & Q \end{pmatrix}$  avec  $K\in \mathscr{M}_p(\mathbb{R})$  et  $Q\in \mathscr{M}_q(\mathbb{R})$ , nous avons

$$f(M) = \begin{pmatrix} 2K & 3L \\ 2N & 3Q \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2K & 2L \\ 3N & 3Q \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4K & 5L \\ 5N & 6Q \end{pmatrix}$$

Soit  $\mathscr{B} = (E_{ij})_{1 \leq i,j \leq n}$  la base canonique de  $\mathscr{M}_n(\mathbb{R})$ .

- Si  $i, j \leq p, f(E_{ij}) = 4E_{ij}$ ;
- Si  $i \leqslant p < j$  ou  $j \leqslant p < i$ ,  $f(E_{ij}) = 5E_{ij}$ ;
- Si p < i, j alors  $f(E_{ij}) = 6E_{ij}$ .

C'est une base de vecteurs propres, donc f est diagonalisable.

Dans le cas général, notons  $D = \operatorname{diag}(\lambda_1, \ldots, \lambda_n)$ ,

$$I_1 = \{i \in [1, n], \lambda_i = 2\}, I_2 = \{i \in [1, n], \lambda_i = 3\}$$

Alors  $I_1 \sqcup I_2 = [1, n]$ .

$$- \operatorname{Si} i, j \in I_1, f(E_{ij}) = 4E_{ij} \qquad (\operatorname{car} E_{ij}D = 2E_{ij} \text{ et } DE_{ij} = 2E_{ij})$$

$$- \operatorname{Si} i, j \in I_2, f(E_{ij}) = 6E_{ij} \qquad (\operatorname{car} E_{ij}D = 3E_{ij} \text{ et } DE_{ij} = 3E_{ij})$$

$$- \operatorname{Sinon} f(E_{ij}) = 5E_{ij} \qquad (\operatorname{car} D = 2, E_{ij}D = 2E_{ij} \text{ et } DE_{ij} = 3E_{ij} \text{ ou l'inverse})$$

et la conclusion est la même.

### 1) Conditions nécessaires et suffisantes de diagonalisabilité :

- Une matrice A est diagonalisable sur  $\mathbb{R}$  si et seulement si il existe une base de  $\mathbb{R}^n$  formée de vecteurs propres de A, c'est-à-dire si A est semblable à une matrice diagonale réelle.
- A est diagonalisable sur  $\mathbb{R}$  si et seulement si le polynôme minimal de A est scindé sur  $\mathbb{R}$  et que toutes ses racines sont simples (i.e. de multiplicité 1).

#### 2) Étude de la matrice A:

L'équation :

$$A^2 - 5A + 6I_n = 0$$

correspond à une annulation par un polynôme. Posons :

$$P(X) = X^2 - 5X + 6 = (X - 2)(X - 3)$$

Comme P(A) = 0, cela signifie que le polynôme minimal de A divise P. Donc les seules valeurs propres possibles de A sont 2 et 3.

Puisque P est scindé à racines simples et que le polynôme minimal de A divise P, alors A est diagonalisable.

Donc A est diagonalisable et ses valeurs propres sont dans  $\{2,3\}$ .

#### 3) On considère l'application:

$$f: \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \to \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \quad f(M) = MD + DM$$

#### 3a) Endomorphisme:

Pour montrer que f est un endomorphisme, on vérifie que f est une application linéaire. Soient  $M_1, M_2 \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  et  $\lambda \in \mathbb{R}$ ,

$$f(M_1 + M_2) = (M_1 + M_2)D + D(M_1 + M_2) = M_1D + M_2D + DM_1 + DM_2 = f(M_1) + f(M_2)$$
$$f(\lambda M_1) = \lambda M_1D + D(\lambda M_1) = \lambda (M_1D + DM_1) = \lambda f(M_1)$$

Donc f est linéaire, et donc un endomorphisme de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .

### 3b) Diagonalisabilité de f:

Soit D une matrice diagonale réelle dont les valeurs propres sont dans  $\{2,3\}$ . Comme D est diagonale, on peut écrire M sous la forme matricielle bloc :

Supposons que D est de la forme suivante, en regroupant les lignes et colonnes selon les valeurs propres :

$$D = \begin{pmatrix} 2I_p & 0\\ 0 & 3I_q \end{pmatrix}, \text{ avec } p + q = n$$

On découpe alors toute matrice  $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  sous forme bloc compatible :

$$M = \begin{pmatrix} A & B \\ C & E \end{pmatrix}, \text{ avec } A \in \mathcal{M}_p(\mathbb{R}), E \in \mathcal{M}_q(\mathbb{R})$$

Alors:

$$f(M) = MD + DM = \begin{pmatrix} A & B \\ C & E \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2I_p & 0 \\ 0 & 3I_q \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2I_p & 0 \\ 0 & 3I_q \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A & B \\ C & E \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} 2A & 3B \\ 2C & 3E \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2A & 2B \\ 3C & 3E \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4A & 5B \\ 5C & 6E \end{pmatrix}$$

Cette action de f montre que f agit diagonalement sur les sous-espaces formés par les blocs :

- A est multiplié par 4
- --B est multiplié par 5
- C est multiplié par 5
- E est multiplié par 6

Ainsi,  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  se décompose en somme directe de sous-espaces stables par f, sur chacun desquels f agit comme une multiplication scalaire. Par conséquent, f est diagonalisable.

#### Exercice 2:

1) Après développement et identification on trouve

$$\frac{1}{t(t^2-1)} = -\frac{1}{t} + \frac{1}{2} \left( \frac{1}{t-1} + \frac{1}{t+1} \right).$$

**2)** Si  $I = ]1, +\infty[$  et J = ]0, 1[

Sur I et J:

$$t(t^2 - 1)y' + 2ty = t$$
 équivaut à  $y' + \frac{2}{t(t^2 - 1)}y = \frac{1}{t^2 - 1}$ 

Une primitive de  $t \mapsto \frac{2}{t(t^2-1)}$  est  $: t \mapsto -2\ln|t| + \ln|t-1| + \ln|t+1|$ .

Donc l'ensemble des solutions de l'équation homogène sur I est

$$\left\{ \begin{array}{l} I \to \mathbb{R} \\ t \mapsto K \frac{t^2}{t^2 - 1} \end{array} \right., \quad K \in \mathbb{R} \right\}$$

De même, sur J on trouve :

$$\left\{ \begin{array}{l} J \to \mathbb{R} \\ t \mapsto K \frac{t^2}{t^2 - 1} \end{array} \right., \quad K \in \mathbb{R} \right\}.$$

Sur I et J, on trouve une solution particulière avec la même méthode et les mêmes calculs. Soit  $y \in \mathcal{E}^1(I \text{ ou } J)$ , il existe  $K \in \mathcal{E}^1(I \text{ ou } J)$  tel que :

$$y: t \mapsto K(t) \cdot \frac{t^2}{t^2 - 1}$$

Alors y est solution de (E) sur I ou J ssi :

$$\forall t \in I \text{ ou } J, \quad K'(t) \cdot \frac{t^2}{t^2 - 1} = \frac{t}{t^2 - 1}$$

ssi:

$$\forall t \in I \text{ ou } J, \quad K'(t) = \frac{1}{t}$$

Donc:

$$t \mapsto \ln(t) \cdot \frac{t^2}{t^2 - 1}$$

est une solution particulière.

Finalement, l'ensemble des solutions de (E) est :

$$\left\{ \begin{array}{l} I \text{ ou } J \to \mathbb{R} \\ t \mapsto (K + \ln(t)) \cdot \frac{t^2}{t^2 - 1} \end{array} \right., \quad K \in \mathbb{R} \right\}$$

### Planche 3 (Centrale 1)

Énoncé:

Soit

$$\forall (x,y) \in [-1,1]^2, \ \varphi(x,y) = \int_{-1}^1 |t-x| \times |t-y| \, dt$$

- 1) Montrer que  $\varphi$  est continue sur  $[-1, 1]^2$ .
- 2) Montrer que  $\varphi$  admet un minimum.
- 3) On pose  $T = \{(x,y) \in [-1,1]^2, -1 \le x \le y \le 1\}$ . Monter que sur T,  $\varphi(x,y) = \frac{1}{3}(y-x)^3 + \frac{2}{3} + 2xy$ .
- 4) Montrer que  $\varphi$  admet un minimum sur T, et qu'il est atteint à l'intérieur de T.
- 5) Conclure sur le minimum de  $\varphi$ .

### Corrigé:

- 1)  $-\forall x \in [-1,1], t \mapsto |t-x| \text{ et } t \mapsto |t-y| \text{ sont continues sur } [-1,1].$ 
  - $\forall x, y \in [-1, 1], t \mapsto |t x||t y|$  est continue sur [-1, 1].
  - $\forall x, y \in [-1, 1], |t x||t y| \leq 4$ , qui est intégrable sur [-1, 1].

Par théorème de convergence dominée,  $\varphi$  est continue selon les deux variables, donc elle est continue sur  $[-1,1]^2$ .

De plus, comme produit de segments,  $[-1,1]^2$  est fermé et borné dans  $\mathbb{R}^2$  qui est de dimension finie. Donc, grâce au théorème des bornes atteintes,  $\varphi$  admet un minimum sur  $[-1,1]^2$ .

- 2) Soit  $(x_n, y_n) \in T^{\mathbb{N}}$  convergeant vers  $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ . Donc  $x_n \to x$ ,  $y_n \to y$  et  $\forall n \in \mathbb{N}$ ,  $-1 \leqslant x_n, y_n \leqslant 1$ , par passage à la limite,  $-1 \leqslant x, y \leqslant 1$ , donc  $(x, y) \in T$  et donc T est fermé. De plus, il est facilement borné, donc  $\varphi$  admet un minimum sur T.
- 3) Soit  $(x,y) \in T$ .

Alors:

$$\varphi(x,y) = \int_{-1}^{x} |t - x||t - y| dt + \int_{x}^{y} |t - x||t - y| dt + \int_{y}^{1} |t - x||t - y| dt$$
$$= \int_{-1}^{x} (x - t)(y - t) dt + \int_{x}^{y} (t - x)(y - t) dt + \int_{y}^{1} (t - x)(t - y) dt$$

Soit f(t) = (x - t)(y - t) et  $F(t) = \frac{1}{3}t^3 - \frac{x+y}{2}t^2 + xyt$  alors F' = f.

Et

$$\varphi(x,y) = F(x) - F(-1) - F(y) + F(x) + F(1) - F(y)$$

$$= 2F(x) - 2F(y) = F(x) - F(1)$$

$$= \frac{1}{3}x^3 - xy^2 - \frac{1}{3}x^3 + x^2y + \frac{2}{3} + 2xy$$

$$= \frac{1}{3}(y - x)^3 + \frac{2}{3} + 2xy$$

En particulier  $\varphi \in \mathscr{C}^2(T)$ .

4)

$$\nabla \varphi(x,y) = \begin{pmatrix} -(y-x)^2 + 2y \\ (y-x)^2 + 2x \end{pmatrix}$$
 donc  $\nabla \varphi(x,y) = 0$ 

ssi:

$$\begin{cases} (y-x)^2 + 2x = 0 \\ y+x = 0 \end{cases} \quad \text{ssi} \quad \begin{cases} y = -x \\ 4x^2 + 2x = 0 \end{cases} \quad \text{ssi} \quad x = 0 \text{ ou } x = -\frac{1}{2}, y = \frac{1}{2} \end{cases}$$

Mais  $(0,0) \notin T$  donc le seul point critique est en  $\left(-\frac{1}{2},\frac{1}{2}\right)$ 

$$\varphi\left(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right) = \frac{1}{2}, \quad H_{\varphi}\left(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x^2} & \frac{\partial^2 \varphi}{\partial x \partial y} \\ \frac{\partial^2 \varphi}{\partial y \partial x} & \frac{\partial^2 \varphi}{\partial y^2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\frac{1}{2}, \frac{1}{2} \end{pmatrix} = I_2$$

Donc  $\varphi$  admet un minimum local en  $\left(-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right) = A$ .

Si  $\varphi$  admettait une valeur strictement inférieure en un point B du bord de T, alors  $\varphi|_{[AB]}$  admettrait un maximum sur [AB] et le gradient s'y annulerait, ce qui est absurde. Donc le minimum de  $\varphi$  sur T est atteint en  $\left(-\frac{1}{2},\frac{1}{2}\right)$  et vaut  $\frac{1}{2}$ .

Si  $T' = [-1,1]^2 \setminus T$ , on a  $\forall (x,y) \in T$ ,  $(y,x) \in T'$  et  $\varphi(x,y) = \varphi(y,x)$ , donc sur tout  $[-1,1]^2$ , le minimum de  $\varphi$  vaut  $\frac{1}{2}$  et est atteint en  $\left(-\frac{1}{2},\frac{1}{2}\right)$  et en  $\left(\frac{1}{2},-\frac{1}{2}\right)$ .

# Planche 4 (Centrale 1)

### Énoncé:

Soit (E): y'' + f(x)y = 0, où f est réelle, continue et intégrable sur  $\mathbb{R}_+$ .

- 1) Soit y une solutions bornée de (E). Montrer que fy est intégrable sur  $\mathbb{R}_+$ .
- 2) Toujours en supposant que y est bornée, montrer l'existence de la limite de y' en  $+\infty$ , et donner sa valeur.
- 3) Soit  $g: x \mapsto y_1'(x)y_2(x) y_2'(x)y_1(x)$ , où  $y_1$  et  $y_2$  sont des solutions bornées de (E). Montrer que g est constante et donner sa valeur.
- 4) Montrer que (E) admet des solutions non bornées.

### Corrigé:

- 1) Immédiat car f est intégrable et continue, et y est bornée et continue.
- 2) Grâce à la question précédente, si  $x \in \mathbb{R}_+$ ,  $\int_0^x y'' + \int_0^x fy = 0$  donc  $y'(x) = y'(0) \int_0^x fy$ , qui a une limite finie en  $+\infty$ . Noton la  $\ell$ . Si  $\ell > 0$ , alors pour x assez grand,  $y'(x) \geqslant \frac{\ell}{2}$  donc grâce à l'IAF,  $y \to +\infty$ , ce qui est absurde. Idem si  $\ell < 0$ . Donc  $y' \to 0$ .
- **3)** *g* est dérivable et

$$g'(x) = y_1''(x)y_2(x) + y_1'(x)y_2'(x) - y_2''(x)y_1(x) - y_2'(x)y_1'(x)$$
  
=  $-f(x)y_1(x)y_2(x) + y_1(x)f(x)y_2(x)$   
=  $0$ 

donc g est constante. Or grâce à la question précédente,  $g \to 0$  en  $+\infty$ , donc g = 0.

4) L'ensemble F des solutions de (E) est un sev de dimension 2. Notons  $(y_1, y_2)$  une base de F. Si  $y_1$  et  $y_2$  sont toutes les deux bornées, toutes les solutions de (E) le sont aussi. Supposons que c'est le cas. Alors avec la question précédente, g=0, c'est-à-dire que pour tout  $x\in\mathbb{R}_+$ ,  $\begin{vmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y_1'(x) & y_2'(x) \end{vmatrix} = 0$ . Hors-programme en PSI : ce déterminant s'appelle le wronskien et il ne peut pas être constant égal à zéro. Donc (E) admet des solutions non bornées.

## Planche 5 (CCINP)

#### Énoncé:

**Exercice 1** à préparer en 30 minutes : Soit u un endomorphisme non nul de  $\mathbb{R}^3$  tel que :

$$u^3 = -u$$
.

- 1) Montrer que  $\operatorname{Im}(u^2 + \operatorname{Id}) \subset \operatorname{Ker}(u)$ .
- 2) Montrer que Ker(u) et  $Ker(u^2 + Id)$  sont supplémentaires dans  $\mathbb{R}^3$ .
- 3) Montrer que 0 est la seule valeur propre réelle de u. En déduire que Ker(u) et  $Ker(u^2 + Id)$  ne sont pas réduits au singleton  $\{0\}$ .
- 4) Montrer qu'il existe une base dans laquelle la matrice de u est :

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Exercice 2 donné à l'oral sans préparation :

1) Montrer l'existence de l'intégrale

$$J = \int_0^{+\infty} \frac{x^2}{\mathrm{e}^x - 1} \, dx.$$

2) Montrer que:

$$J = \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{2}{n^3}.$$

### Corrigé:

#### Exercice 1:

1) Posons  $v = u^2 + id$ . Pour tout  $x \in \mathbb{R}^3$ ,

$$u(v(x)) = u(u^{2}(x) + x) = u^{3}(x) + u(x) = -u(x) + u(x) = 0.$$

Donc  $u \circ v = 0$ , ce qui implique :

$$\operatorname{Im}(u^2 + \operatorname{id}) \subset \operatorname{Ker}(u).$$

2) On a  $\operatorname{Im}(u^2 + \operatorname{id}) \subset \operatorname{Ker}(u)$ . Soit  $E = \mathbb{R}^3$ . Notons  $a = \dim(\operatorname{Ker}(u))$ ,  $b = \dim(\operatorname{Ker}(u^2 + \operatorname{id}))$ . On a :

$$\dim(\operatorname{Im}(u^2 + \operatorname{id})) \leq \dim(\operatorname{Ker}(u)) \operatorname{donc} 3 - b \leq a \operatorname{donc} a + b \geqslant 3.$$

Par ailleurs, si  $x \in \text{Ker}(u) \cap \text{Ker}(u^2 + \text{id})$ , alors u(x) = 0 et  $u^2(x) = -x$  donc 0 = -x, donc x = 0. L'intersection est réduite à 0.

Donc  $\operatorname{Ker}(u) \oplus \operatorname{Ker}(u^2 + \operatorname{id}) = \mathbb{R}^3$ , ce sont des sous-espaces supplémentaires.

3) Soit  $\lambda \in \mathbb{R}$  une valeur propre réelle de u, avec  $u(v) = \lambda v, v \neq 0$ . Alors :

$$u^{3}(v) = \lambda^{3}v = -\lambda v \text{ donc } \lambda^{3} + \lambda = 0 \text{ donc } \lambda(\lambda^{2} + 1) = 0.$$

Donc  $\lambda = 0$  est la seule valeur propre réelle. Ainsi  $\operatorname{Ker}(u)$  n'est pas réduit à 0. De plus  $u \neq 0$  donc  $\operatorname{Ker}(u) \neq \mathbb{R}^3$ , et comme  $\operatorname{Ker}(u) \oplus \operatorname{Ker}(u^2 + \operatorname{id}) = \mathbb{R}^3$ ,  $\operatorname{Ker}(u^2 + \operatorname{id})$  ne peut être réduit à  $\{0\}$ .

4) Nous avons  $a \ge 1$ ,  $b \ge 1$  et a + b = 3, donc a = 1 et b = 2 ou l'inverse. Soit  $v_2 \in \text{Ker}(u^2 + \text{id})$  non nul. Posons  $v_3 = u(v_2)$ . Alors  $u(v_3) = u^2(v_2) = -v_2$ . Ainsi  $v_3 \ne 0$ . Si  $(v_2, v_3)$  est liée, cela signifie que  $v_2$  est un vecteur propre de u. Mais alors la valeur propre associée est nulle et  $v_3 = 0$ : c'est absurde. Donc  $(v_2, v_3)$  est libre et b = 2. Alors a = 1, et si  $v_1$  est un vecteur directeur de Ker(u),  $(v_1, v_2v_3)$  est une base de  $\mathbb{R}^3$ .

Alors, dans cette base, la matrice de u est :

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

#### Exercice 2:

- 1) Étudions le comportement de f près de 0 et à l'infini :
  - (i) Près de 0 : on utilise l'équivalent  $e^x 1 \sim x$ , donc  $\frac{x^2}{e^x 1} \sim x$  quand  $x \to 0^+$ . Donc f, et est intégrable au voisinage de 0.
  - (ii) Quand  $x \to +\infty$ : on a  $e^x 1 \sim e^x$ , donc:

$$f(x) \sim \frac{x^2}{e^x}$$
 quand  $x \to +\infty$ .

Et  $\frac{x^2}{e^x} = o\left(\frac{1}{x^2}\right)$ , donc est intégrable à l'infini.

De plus f est continue sur  $\mathbb{R}_+$  donc elle y est intégrable, et J est bien définie.

2) On utilise l'identité classique de la somme sur les séries géométriques (valide pour x > 0):

$$\frac{1}{e^x - 1} = \sum_{n=1}^{+\infty} e^{-nx}.$$

On insère cette expression dans l'intégrale :

$$J = \int_0^{+\infty} \frac{x^2}{e^x - 1} dx = \int_0^{+\infty} x^2 \sum_{n=1}^{+\infty} e^{-nx} dx.$$

Pour inverser somme et intégrale, il reste à vérifier que si  $v_n = \int_0^{+\infty} x^2 e^{-nx} dx \ge 0$ , alors  $\sum v_n$  converge.

On effectue le changement de variable u = nx:

$$\int_0^{+\infty} x^2 e^{-nx} dx = \frac{1}{n^3} \int_0^{+\infty} u^2 e^{-u} du.$$

Mais:

$$\int_0^{+\infty} u^2 \mathrm{e}^{\,-u} \, \, \mathrm{d}u = 2 \ \, \text{après deux IPP},$$

donc:

$$\int_0^{+\infty} x^2 e^{-nx} \, dx = \frac{2}{n^3},$$

qui est le terme général d'une série convergente. Nous pouvons donc inverser somme et intégrale et finalement :

$$J = \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{2}{n^3}.$$

# Planche 6 (Centrale 1)

Énoncé:

On définit, pour  $\alpha \in \mathbb{R}$ , la suite  $\binom{\alpha}{n}_{n \in \mathbb{N}}$  par :

$$\begin{pmatrix} \alpha \\ n \end{pmatrix} = \begin{cases} 1 & \text{si } n = 0, \\ \frac{\alpha(\alpha - 1) \cdots (\alpha - n + 1)}{n!} & \text{si } n \in \mathbb{N}^*. \end{cases}$$

On pose:

$$b_n = \int_0^1 \binom{t}{n} \, \mathrm{d}t.$$

1) Montrer que pour tout  $t \in [0,1]$  et tout  $n \in \mathbb{N}$ , on a :

$$\left| \begin{pmatrix} t \\ n \end{pmatrix} \right| \leqslant 1.$$

- 2) Étudier la convergence de la série  $\sum_{n=0}^{\infty} {t \choose n} x^n$ , pour  $t \in [0,1]$ , et  $x \in ]-1,1[$ .
- 3) Montrer que pour tout  $x \in ]-1,1[$ :

$$\sum_{n=0}^{\infty} b_n x^n = \frac{x}{\ln(1+x)}.$$

4) On peut définir:

$$f: x \mapsto \sum_{n=0}^{\infty} b_n x^n.$$

Montrer que :

$$f(x-1) \underset{x\to 0^+}{\sim} \frac{-1}{\ln(x)}$$
.

- 5) La fonction f est-elle définie en -1? Est-elle dérivable en -1?
- 6) En déduire une valeur du rayon de convergence de f.

### Corrigé:

1) Le résultat est évident pour n=0.

Sinon, pour  $t \in [0,1]$  et  $n \in \mathbb{N}$ , on a:

$$\left| \begin{pmatrix} t \\ n \end{pmatrix} \right| = \left| \frac{t(t-1)\cdots(t-n+1)}{n!} \right|.$$

Pour tout  $k \in [0, n-1]$ ,  $t-k \in [-k, 1]$ , donc  $|t-k| \le k+1$ . Par produit,  $|t(t-1)\cdots(t-n+1)| \le n!$ donc :

$$\left| \begin{pmatrix} t \\ n \end{pmatrix} \right| \leqslant \frac{n!}{n!} \leqslant 1.$$

2) Pour tout  $t \in \mathbb{R}$ , on sait que :

$$(1+x)^{\alpha} = \sum_{n=0}^{+\infty} {\alpha \choose n} x^n, \quad \text{pour } |x| < 1.$$

On peut aussi remarquer que  $\left|\frac{\binom{t}{n}}{\binom{t}{n+1}}\right| = \frac{|t-n|}{n+1} \xrightarrow[n \to +\infty]{} 1$ , donc avec le critère de d'Alembert on retrouve la convergence pour  $x \in ]-1,1[$ .

3) On considère:

$$f(x) = \sum_{n=0}^{+\infty} b_n x^n = \sum_{n=0}^{+\infty} \int_0^1 x^n {t \choose n} dt.$$

Or  $\int_0^1 \left| x^n \binom{t}{n} \right| dt \leqslant \int_0^1 |x^n| dt = |x^n| \text{ et } \sum |x_n| \text{ converge. Il est donc possible d'inverser somme et intégrale :}$ 

$$f(x) = \int_0^1 \sum_{n=0}^{+\infty} {t \choose n} x^n dt = \int_0^1 (1+x)^t dt.$$

On effectue le calcul :

$$f(x) = \int_0^1 (1+x)^t dt = \left[ \frac{(1+x)^t}{\ln(1+x)} \right]_{t=0}^1 = \frac{(1+x)^1 - (1+x)^0}{\ln(1+x)} = \frac{(1+x) - 1}{\ln(1+x)} = \frac{x}{\ln(1+x)}.$$

Finalement:

$$\sum_{n=0}^{+\infty} b_n x^n = \frac{x}{\ln(1+x)}.$$

4) On a :

$$f(x-1) = \frac{x-1}{\ln x} \sim \frac{-1}{\ln x}$$
 quand  $x \to 0^+$ .

5) On étudie la limite de f(x) lorsque  $x \to -1^+$ :

$$\lim_{x \to -1^+} f(x) = \lim_{x \to -1^+} \frac{x}{\ln(1+x)}.$$

Posons x = -1 + h avec  $h \to 0^+$ . Alors:

$$f(x) = \frac{-1+h}{\ln(h)} \sim \frac{-1}{\ln(h)} \to 0.$$

La fonction f admet donc une limite finie en x = -1:

$$\lim_{x \to -1^+} f(x) = 0.$$

Ainsi, f est prolongeable par continuité en x = -1 en posant f(-1) = 0. On continuera de nommer f ce prolongement.

On calcule la dérivée de f sur ]-1,1[ :

$$f'(x) = \frac{1}{\ln(1+x)} - \frac{x}{(1+x)\ln^2(1+x)}.$$

Alors

$$\lim_{x \to -1^+} f'(x) = +\infty.$$

D'après le théorème de la limite de la dérivée (f étant continue en -1), f n'est pas dérivable en -1.

6) Soit R le rayon de convergence de f. Grâce à la question 2),  $R \ge 1$ . Mais si R > 1, alors f serait dérivable en -1, ce qui est absurde. Donc R = 1.

# Planche 7 (CCINP)

Énoncé (à préparer en 30 minutes, le 2nd exercice est le même que celui de la planche 2) : Soit  $M \in \mathcal{M}_2(\mathbb{R})$  telle que :

$$MM^{\top} = M^{\top}M$$
 et  $M^2 + 2I_2 = 0$ .

- 1) Montrer que  $M^{\top}M$  est diagonalisable.
- 2) Trouver les valeurs propres de  $M^{\top}M$ .
- 3) Montrer que  $\frac{1}{\sqrt{2}}M$  est orthogonale.
- 4) Trouver toutes les matrices M qui vérifient ces conditions.

### Corrigé:

1) On remarque que  $M^{\top}M$  est symétrique car :

$$(M^{\top}M)^{\top} = M^{\top}(M^{\top})^{\top} = M^{\top}M.$$

Une matrice réelle symétrique est toujours diagonalisable dans une base orthonormée. Donc :

$$M^{\top}M$$
 est diagonalisable.

2) Utilisons la condition  $M^2=-2\mathrm{I}_2$ . Cela implique que M est inversible et que :

$$M^{-1} = -\frac{1}{2}M.$$

Posons  $A = M^{\top}M$ . Nous savons déjà qu'elle est symétrique, et il est facile et classique de montrer qu'elle est positive. De plus, puisque M est inversible, A est aussi inversible et donc elle est symétrique définie positive. Elle est doonc diagonalisable à valeurs propres strictement positives.

Enfin  $A^2 = M^{\top}MM^{\top}M = M^{\top}M^2M^{\top} = -2(M^2)^{\top} = 4I_2$ . Donc les valeurs propres de A sont parmi mes racines de  $X^2 - 4$ , donc  $\pm 2$ . Mais d'après la remarque précédente, seule 2 est racine de A, et donc

$$A = 2I_2$$

3) Soit  $Q = \frac{1}{\sqrt{2}}M$ . Alors :

$$Q^T Q = \frac{1}{\sqrt{2}} M^\top \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} M = \frac{1}{2} M^\top M.$$

D'après la question précédente,  $M^{\top}M = 2\mathbf{I}_2$ , donc :

$$Q^TQ = \frac{1}{2} \cdot 2\mathbf{I}_2 = \mathbf{I}_2.$$

Donc:

$$\frac{1}{\sqrt{2}}M$$
 est orthogonale.

4) Effectuons la synthèse. Soit M une solution. Posons  $Q=\frac{1}{\sqrt{2}}M$ . Alors Q est orthogonale. Si elle est indirecte, le cours assure que c'est une symétrie orthogonale, donc  $Q^2=\mathrm{I}_2$ , donc  $M^2=2\mathrm{I}_2$ : c'est absurde, donc Q est directe. C'est donc la rotation d'un certain angle  $\theta$ . Alors  $Q^2$  est la rotation d'angle  $2\theta$ , donc  $22\theta\equiv\pi$   $[2\pi]$  et  $\theta\equiv\pi/2$   $[\pi]$ , donc  $Q=\pm\begin{pmatrix}0&-1\\1&0\end{pmatrix}$ , et donc finalement l'ensemble des solutions est constitué des deux matrices

$$\boxed{\pm\sqrt{2}\begin{pmatrix}0&-1\\1&0\end{pmatrix}.}$$