

**MATHEMATIQUES DS N°4 - CORRIGE**

R&amp;T Saint-Malo - 1ère année - 12/06/08 - 2007/2008 -



Durée : 2h -

Documents autorisés : une feuille A4 manuscrite recto/verso.  
Calculatrices interdites. Les exercices sont indépendants. Le barème est indicatif et sans engagement.

**I. 4 points.**

Calculer :

$$\begin{vmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 3 & 1 & 2 \\ 2 & 3 & 1 \end{vmatrix} = 18 \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

$$\begin{vmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 \\ 0 & 0 & 4 \end{vmatrix} = -4 \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

$$\begin{vmatrix} 30 & 0 & 0 & 5 \\ 0 & 2 & 2 & 4 \\ 3 & -1 & 1 & 0 \\ 6 & 2 & 1 & 4 \end{vmatrix} = -30 \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

**II. 2 points.**

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

$$\det A = 3 \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

$$A^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -2/3 & 1/3 \\ 0 & 1/3 & -2/3 \\ 0 & 1/3 & 1/3 \end{pmatrix} \quad \boxed{2 \text{ points}}$$

**III. 6 points.**

$$\text{Soient } A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ et } I = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}. \text{ Soit } x \in \mathbb{R}$$

1°. On pose  $P(x) = \det(A - xI)$ .  $P(x)$  s'appelle le polynôme caractéristique de la matrice.

Démontrer que  $P(x) = x^2 - 2x$ 

$$P(x) = \begin{vmatrix} 1-x & 1 \\ 1 & 1-x \end{vmatrix} = (1-x)^2 - 1 = x^2 - 2x$$

 $\boxed{1 \text{ point}}$ 

2°. Déterminer les racines  $\lambda_1$  et  $\lambda_2$  de ce polynôme. On les appelle les valeurs propres de la matrice  $A$ .

$$x^2 - 2x = x(x-2) = 0 \iff x = 0 \text{ ou } x = 2 \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

3°. Soient  $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$  deux vecteurs du plan.

Démontrer que  $A\vec{u} = \lambda_1\vec{u}$  et  $A\vec{v} = \lambda_2\vec{v}$ 

$\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont des vecteurs propres de  $A$  associés à chacune des deux valeurs propres.

$$A\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = 0\vec{u}$$

$$A\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} = 2\vec{v} \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

4°. On pose  $P = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$ . Démontrer que  $P$  est inversible et calculer  $P^{-1}$ .

$$\det P = 2 \text{ donc } P \text{ est inversible et } P^{-1} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

5°. Calculer  $D = P^{-1}AP$ . Que remarquez-vous? On dit que l'on a diagonalisé la matrice  $A$ .

$$D = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \quad \boxed{1.5 \text{ points}}$$

$D$  est une matrice diagonale dont les valeurs propres forment la diagonale  $\boxed{0.5 \text{ point}}$

**IV. 4 points**

1°. A l'aide de la définition, calculer explicitement la transformée de Laplace de la fonction de heaviside  $H(t)$ .

$$\int_0^{+\infty} e^{-pt} dt = \frac{1}{p} \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

2°. En déduire la transformée de Laplace de la fonction  $f(t) = H(t-1)$ . Tracer l'allure de sa courbe représentative.

$$F(p) = \frac{e^{-p}}{p} \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

3°. Calculer la transformée de Laplace de  $g(t) = H(t) - H(t-1)$ . Tracer l'allure de sa courbe représentative.

$$G(p) = \frac{1 - e^{-p}}{p} \quad \boxed{0.5 \text{ point}} \text{ et le dessin vaut } \boxed{0.5 \text{ point}}$$

4°. Tracer l'allure de la courbe représentative de  $h(t) = (t-1)H(t-1) - 2(t-2)H(t-2)$  et calculer sa transformée de Laplace.

$$H(p) = \frac{e^{-p} - 2e^{-2p}}{p^2} \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

**V. 4 Points**

Déterminer les originaux des fonctions suivantes :

$$1^\circ. \frac{1}{(p-2)(p+3)} = \frac{1}{5} \frac{1}{p-2} - \frac{1}{5} \frac{1}{p+3}$$

$$\Rightarrow f(t) = \frac{1}{5}(e^{2t} - e^{-3t})H(t) \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

$$2^\circ. \frac{1}{p^2 + 2p - 3}$$

$$\Rightarrow f(t) = \frac{1}{2} \sinh(2t)e^{-t}H(t) \quad \boxed{1 \text{ point}}$$

$$3^\circ. \frac{1}{p^2 + p + 1} = \frac{1}{(p + 1/2)^2 + (\sqrt{3}/2)^2}$$

$$\Rightarrow f(t) = \frac{2}{\sqrt{3}}e^{-t/2} \sin\left(\frac{\sqrt{3}}{2}t\right)H(t) \quad \boxed{2 \text{ points}}$$