

CYCLE

ANNÉE : 18-19 SESSION : Janvier

MATIÈRE : Calcul différentiel

UV =

Le candidat inscrit ici très lisiblement ses

Nom : BOUIN
 Prénoms : Emilie
 N° GROUPE : VÉTÉRAN 1
 Numéro de convocation :

Il est interdit aussi bien de signer à la fin de la composition que d'indiquer son nom ou son numéro sur les feuilles intercalaires.

N° de groupe :
 Nombre d'intercalaires : 1/

	Note	Signature	Note finale	APPRECIATIONS EXPLIQUANT LA NOTE
1 ^{er} correcteur				
2 ^e correcteur				

Ne pas écrire dans cette marge

Sujet : Exercice 1

1.) • La fonction f est deux fois différentiable sur \mathbb{R}^2 car elle est polynomiale en les variables x et y . On calcule son gradient $\nabla f_{(x,y)} = \begin{pmatrix} y+3 \\ x-2y \end{pmatrix}$ pour tout $(x,y) \in \mathbb{R}^2$, de sorte que sa différentielle est donnée par $df_{(x,y)} : h \mapsto \begin{pmatrix} y+3 \\ x-2y \end{pmatrix} \cdot h$ de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R} . La Hessienne de f est alors

$$\text{Hess}(f)_{(x,y)} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} \text{ pour } (x,y) \in \mathbb{R}^2$$

ce qui donne pour différentielle seconde $(h,k) \mapsto \langle h, \text{Hess}(f)k \rangle$ ($\langle \cdot, \cdot \rangle$ est le produit scalaire canonique sur \mathbb{R}^2).

• On procède de même pour la fonction g . Elle est de classe C^2 par les mêmes raisons et $dg_{(x,y,z)}$ est linéaire de \mathbb{R}^3 dans \mathbb{R}^2 . On l'assimile à sa matrice Jacobienne

J_g qui vaut

$$J_g = \begin{pmatrix} 1 & -2yz & -y^2 \\ 3x^2 + y^2 & 2xy & 3z^2 \end{pmatrix}$$

Calculons maintenant la différentielle seconde de g .

On écrit alors, pour tout $(h, k) \in \mathbb{R}^3$, que

$$\begin{aligned} d^2_{g(x,y,z)}(h, k) &= d\left(dg_{(x,y,z)}(h)\right)_{(x,y,z)}(k) = \begin{pmatrix} d(h_1 - 2yzh_2 - y^2h_3)_{(x,y,z)}(k) \\ d((3x^2 + y^2)h_1 + 2xyh_2 + 3z^2h_3)_{(x,y,z)}(k) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} (-2zh_2 - 2yh_3)k_1 + (-2yh_2)k_3 \\ (6xh_1 + 2yh_2)k_1 + (2yh_1 + 2xh_2)k_2 + 6zh_3k_3 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

• La fonction h est deux fois différentiable sur $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ par composition de fonctions différentiables : $x \mapsto \sin(x)$, $M \mapsto \text{Tr}(M)$ et $A \mapsto A^T A$.

$$\begin{aligned} \text{Pour } \begin{cases} A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}), \\ H \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \end{cases}, \quad dh_A(H) &= d(\sin)_{\text{Tr}(A^T A)} \left(d(\text{Tr}(A^T A))_A(H) \right) \\ &= \cos(\text{Tr}(A^T A)) \cdot d(\text{Tr})_{A^T A} \left(d(A^T A)_A(H) \right) \\ &= \cos(\text{Tr}(A^T A)) \cdot \text{Tr}(A^T H + H^T A) \\ &= 2 \cos(\text{Tr}(A^T A)) \text{Tr}(A^T H). \end{aligned}$$

On en déduit la différentielle seconde de h :

Pour $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ et $(H, K) \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})^2$,

$$\begin{aligned} d^2 h_A(H, K) &= d(dh_A(H))(K) = 2 \left(\text{Tr}(A^T H) d(\cos(\text{Tr}(A^T A)))_A(K) \right. \\ &\quad \left. + \cos(\text{Tr}(A^T A)) d(\text{Tr}(A^T H))_K(K) \right) \\ &= 2 \left(-\text{Tr}(A^T H) \cdot 2 \sin(\text{Tr}(A^T A)) \text{Tr}(A^T K) \right. \\ &\quad \left. + \cos(\text{Tr}(A^T A)) \text{Tr}(A^T K H) \right). \end{aligned}$$

2. Prenons $f \in L^4(\mathbb{R})$ et $h \in L^4(\mathbb{R})$. Alors $f+h \in L^4(\mathbb{R})$

$$\begin{aligned} \text{et } \varphi(f+h) - \varphi(f) &= \int_{\mathbb{R}} (f+h)^4(t) - f^4(t) dt \\ &= \int_{\mathbb{R}} (4f^3h + 6f^2h^2 + 4fh^3 + h^4)(t) dt \\ &= 4 \int_{\mathbb{R}} f^3(t)h(t) dt + \int_{\mathbb{R}} (6f^2h^2 + 4fh^3 + h^4)(t) dt \end{aligned}$$

→ Par l'inégalité de Hölder, on a, avec $p = \frac{4}{3}, q = 4$,

$$\left| \int_{\mathbb{R}} f^3 h dt \right| \leq \|f^3\|_{\frac{4}{3}} \|h\|_4 = \|f\|_{L^4}^3 \|h\|_{L^4} \text{ donc}$$

l'application $l(h) = \int_{\mathbb{R}} f^3(t)h(t) dt$ est bien linéaire (essayez) et continue.

→ On réapplique Hölder pour montrer que les termes restants sont petits:

$$\bullet \left| \int_{\mathbb{R}} 6f^2h^2 dt \right| \leq 6 \|f\|_{L^4}^2 \|h\|_{L^4}^2 = o(\|h\|_{L^4})$$

$$\bullet \left| \int_{\mathbb{R}} 4fh^3 dt \right| \leq 4 \|f\|_{L^4} \|h\|_{L^4}^3 = o(\|h\|_{L^4})$$

$$\bullet \int_{\mathbb{R}} h^4 dt = \|h\|_{L^4}^4 = o(\|h\|_{L^4})$$

En conclusion, φ est différentiable sur L^4 et $d\varphi = l$.

3. Non. Si cela était le cas, il existerait un chemin

$\gamma: [0,1] \rightarrow \text{GL}_n(\mathbb{R})$ reliant I_n et $\begin{smallmatrix} \leftarrow \\ \text{choix de déterminant } -1 \\ \rightarrow \end{smallmatrix} I_n$. Or dans ce cas,

$\varphi(t) = \det(\gamma(t))$ est continue et $\varphi(0) = 1, \varphi(1) = -1$,

donc φ doit s'annuler par le TVI, ce qui est impossible.

4.

• D'abord, $\text{SO}_3(\mathbb{R})$ est connexe par arcs. En effet, une matrice M

de $\text{SO}_3(\mathbb{R})$ peut se réduire en $M = P \begin{pmatrix} 1 & & \\ & \cos \theta & \\ & & \sin \theta \end{pmatrix} P^T$, où R_θ

est une matrice de rotation d'angle θ . Le chemin défini

par $M_t = P \begin{pmatrix} 1 & & \\ & \cos t & \\ & & \sin t \end{pmatrix} P^T$ relie $M = M_1$ et $I_3 = M_0$ de

manière continue, donc par concaténation de deux chemins

on peut relier deux matrices de SO_3 par un chemin continu.

• On sait ensuite que $O_2(\mathbb{R})$ a deux composantes connexes

En effet $O_2(\mathbb{R}) = SO_2(\mathbb{R}) \cup J \cdot SO_2(\mathbb{R})$, où $J = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ (où n'importe quelle autre matrice de déterminant -1). Par

le même raisonnement que précédemment, $SO_2(\mathbb{R})$ est connexe,

donc $J \cdot SO_2(\mathbb{R})$ aussi.

• Les composantes connexes de $O_2(\mathbb{R}) \times SO_3(\mathbb{R})$ sont donc, puisque

$$O_2(\mathbb{R}) \times SO_3(\mathbb{R}) = (SO_2(\mathbb{R}) \times SO_3(\mathbb{R})) \cup (J \cdot SO_2(\mathbb{R}) \times SO_3(\mathbb{R})),$$

$C_1 = SO_2(\mathbb{R}) \times SO_3(\mathbb{R})$ qui est connexe par produit de deux connexes, et $C_2 = J \cdot SO_2(\mathbb{R}) \times SO_3(\mathbb{R})$.

5a

a) Montrons que d est une distance si Φ est injective.

La positivité est directe, l'inégalité triangulaire :

$$\forall (x, y, z) \quad d(x, y) = |\Phi(x) - \Phi(y)| \leq |\Phi(x) - \Phi(z)| + |\Phi(z) - \Phi(y)| \\ = d(x, z) + d(z, y),$$

la symétrie $d(x, y) = |\Phi(x) - \Phi(y)| = |\Phi(y) - \Phi(x)| = d(y, x)$

s'obtiennent indépendamment de Φ . Pour la séparation, on

a $0 = d(x, y) = |\Phi(x) - \Phi(y)| \Leftrightarrow \Phi(x) = \Phi(y) \Leftrightarrow x = y$
pour tout x, y
si et seulement si Φ est injective.

b) On caractérise $B_d(x_0, r)$, la boule ouverte de centre

$x_0 \in \mathbb{R}$ et rayon $r > 0$:

$$y \in B_d(x_0, r) \Leftrightarrow |\Phi(y) - \Phi(x_0)| < r \Leftrightarrow \Phi(y) \in]\Phi(x_0) - r, \Phi(x_0) + r[$$

$$\Leftrightarrow y \in \Phi^{-1}(] \Phi(x_0) - r, \Phi(x_0) + r [)$$

Ainsi $B_d(x_0, r) = \Phi^{-1}(] \Phi(x_0) - r, \Phi(x_0) + r [)$.

c) Montrons qu'une CNS est que Φ soit un homéomorphisme.

CYCLE

ANNÉE : SESSION :

MATIÈRE :

UV =

Le candidat inscrit ici très lisiblement ses

Nom : BOUIN

Prénoms : Emilie

N° GROUPE : VETERANI

Numéro de convocation :

Il est interdit aussi bien de signer à la fin de la composition que d'indiquer son nom ou son numéro sur les feuilles intercalaires.

N° de groupe :

Nombre d'intercalaires : 2/

	Note	Signature	Note finale	APPRECIATIONS EXPLIQUANT LA NOTE
1 ^{er} correcteur				
2 ^o correcteur				

Ne pas écrire dans cette marge

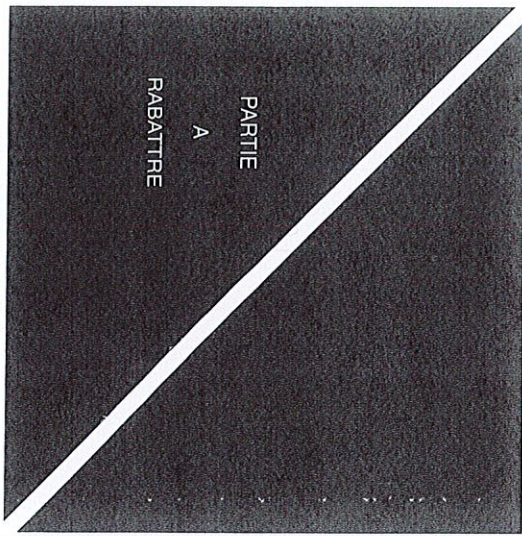
Sujet : sur son image.

• Déjà, la continuité de Φ montre que pour tout $\varepsilon > 0, x_0 \in \mathbb{R}$, il existe $\alpha' > 0$ telle que si $y \in B_{1,1}(x_0, \alpha')$, alors $|\Phi(y) - \Phi(x_0)| < \varepsilon$, c'est à dire $y \in B_{1,1}(x_0, \alpha)$.

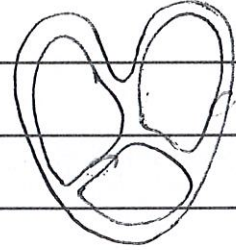
• L'application Φ étant surjective, elle est bijective sur son image.

• Comme précédemment écrit pour Φ , la propriété pour tout $\varepsilon > 0, y_0 \in \text{Im}(\Phi)$ il existe $\alpha' > 0$ telle que si $y \in B_{1,1}(y_0, \alpha')$, alors $y_0 \in B_{1,1}(y_0, \varepsilon)$ est équivalente à la continuité de Φ^{-1} .

d) Non. Il a été en un exemple de cours que $\Phi = \arctan$ ne conduit pas à une distance d complète sur \mathbb{R} .



6. La réponse est non.
 Traçons deux chemins
 sur le bretzel de
 la façon suivante



Par construction, la surface du bretzel privée des deux chemins est connexe. Si la bouée est homéomorphe à la surface, alors son image est connexe sur la bouée courbée, ce qui n'est pas le cas, car privée la bouée courbée de deux chemins crée deux composantes connexes au minimum.



7. Les sous-variétés de dimension n sont les ouverts de \mathbb{R}^n . En effet, V est une sous-variété de dimension n de \mathbb{R}^n si il existe pour chaque $x \in V$ un difféomorphisme Φ et un ouvert U voisinage de x dans \mathbb{R}^n tels que

$$\Phi(U \cap V) = \Phi(U) \cap \{\mathbb{R}^n \times \{0\}\} \text{ dans } \mathbb{R}^n$$

$$= \Phi(U).$$

donc si V est un ouvert, $U = V$ convient avec Φ l'identité, et si un tel (U, Φ) existe alors forcément $U \cap V = U$ et V est un ouvert.

Les sous-variétés de dimension 0 sont les ensembles discrets puisque dans la définition de sous-variété, $\Phi(U \cap V) = \Phi(U) \cap \{0\} = \{0\}$ est équivalent à dire que tout point de V est isolé.

8. Non. Il suffit de considérer un "bout" petit de son point double, on a alors un segment ouvert de \mathbb{R} .

9. a. On définit $\psi(x,y) = x^4 - 2x^2 + y^4 - 8$. La fonction ψ est de classe \mathcal{C}^1 et $D\psi_{(x,y)} = \begin{pmatrix} 4x^3 - 4x \\ 4y^3 \end{pmatrix}$.

Le gradient $D\psi$ est nul si $y=0$ et $4x(x^2-1)=0$ c'est à dire en $(0,0)$, $(\pm 1,0)$, mais ces trois points ne sont pas dans S car ils ne vérifient pas $\psi=0$. Ainsi $d\psi$ est surjective et donc $\{\psi=0\} = S$ est une sous-variété, de dimension 1.

b. Par le cours, $T_{\left(\frac{2}{4\sqrt{3}}\right)} S = \ker \left(d\psi_{\left(\frac{2}{4\sqrt{3}}\right)} \right)^\perp = \begin{pmatrix} 0 \\ 12\sqrt{3} \end{pmatrix} = \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$.

c. Par le théorème des fonctions implicites, comme $\frac{\partial \psi}{\partial x}(2,0) \neq 0$, il existe Φ de classe \mathcal{C}^1 au voisinage de 0 telle que $\psi(x,y)=0$ est équivalent à $x = \Phi(y)$ pour (x,y) près de $(2,0)$.

d. On a par le théorème des fonctions implicites

$$\Phi'(0) = \frac{\frac{\partial \psi}{\partial y}}{\frac{\partial \psi}{\partial x}} = 0,$$

ce qui est clair puisque Φ est $\frac{\partial \psi}{\partial x}$ près au voisinage de 0. On cherche $\Phi(y) = 2 + \alpha y^2 + \beta y^4 + o(y^4)$ au voisinage de 0:

$$\Phi(y)^4 - 2\Phi(y)^2 + y^4 - 8 = 0 \Leftrightarrow 16 \left(1 + \frac{\alpha}{2} y^2 + \frac{\beta}{2} y^4 + o(y^4) \right)^4 - 8 \left(1 + \frac{\alpha}{2} y^2 + \frac{\beta}{2} y^4 + o(y^4) \right)^2 + y^4 - 8 = 0$$

$$\Leftrightarrow 16 \left(1 + 4 \left(\frac{\alpha}{2} y^2 + \frac{\beta}{2} y^4 \right) + \frac{3 \cdot 4}{2} \left(\frac{\alpha}{2} y^2 + \frac{\beta}{2} y^4 + o(y^4) \right)^2 + o(y^4) \right) - 8 \left(1 + 2 \left(\frac{\alpha}{2} y^2 + \frac{\beta}{2} y^4 \right) + \left(\frac{\alpha}{2} y^2 + \frac{\beta}{2} y^4 + o(y^4) \right)^2 + o(y^4) \right) + y^4 - 8 = 0$$

$$\Leftrightarrow 16 \cdot 2 (\alpha y^2 + \beta y^4) + 16 \cdot 6 \cdot \frac{\alpha^2}{4} y^4 - 8 \alpha y^2 - 8 \beta y^4 - \frac{8 \alpha^2}{4} y^4 + o(y^4) = 0$$

$$\Leftrightarrow y^2 (32\alpha - 8\alpha) + y^4 (1 + 32\beta + 24\alpha^2 - 8\beta - 2\alpha^2) + o(y^4) = 0$$

et donc $\alpha = 0$ et $\beta = -\frac{1}{32}$.

e. On cherche les extremas de $f(x,y) = x^2$ sur la courbe S

Par les extremas liés, un point critique (x,y) de f , de classe C^1 sur S , sous-variété de \mathbb{R}^2 satisfait

$Df = \lambda Dg$ en (x,y) , pour un certain multiplicateur de Lagrange λ .

$$\text{Mais } Df = \lambda Dg \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 2x \\ 0 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} 4x^3 - 4x \\ 4y^3 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow 4\lambda y^3 = 0 \quad \text{et} \quad 2\lambda x(x^2 - 1) = 0$$

$$\Leftrightarrow \lambda = 0 \text{ ou } y = 0 \quad \text{et} \quad x = 0 \text{ ou } 2(x^2 - 1) = 0 \Rightarrow x = \pm 1$$

Il y a donc comme points critiques

$$\bullet x = 0, y = \pm 2^{1/4} \quad \text{avec } \lambda = 0.$$

$$\bullet y = 0, x = \pm 1 \quad \text{avec } \lambda = \frac{1}{2}$$

On écrit la Hessienne relative en chaque point critique :

$$\text{Hess}(f - \lambda g) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} 12x^2 - 4 & 0 \\ 0 & 12y^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 + 4\lambda - 12\lambda x^2 & 0 \\ 0 & -12\lambda y^2 \end{pmatrix}$$

• En $(0, \pm 2^{1/4})$ avec $\lambda = 0$, $\text{Hess}(f - \lambda g) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ qui est positive dégenerate. On confirme que $(0, \pm 2^{1/4})$ est un minimum puisque $f \geq f(0, \pm 2^{1/4})$ sur S .

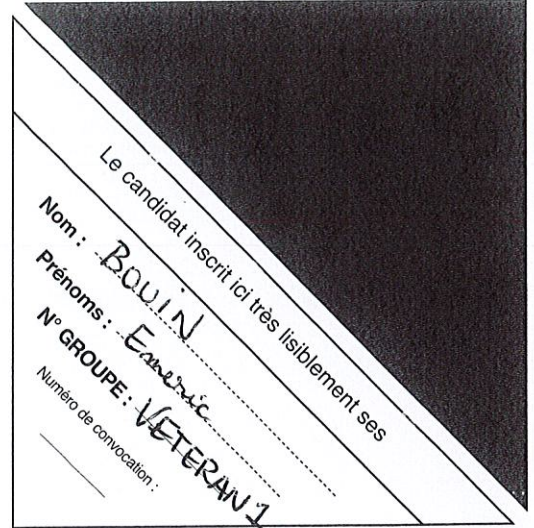
• En $(\pm 1, 0)$, avec $\lambda = \frac{1}{2}$, la Hessienne est encore dégenerate, mais comme $x^4 - 2x^2 + y^4 = 8$, $x^4 - 2x^2 \leq 8$, donc $x^2 \leq 4$, c'est à dire $f \leq f(\pm 1, 0)$, et $(\pm 1, 0)$ sont deux points de maximum.

CYCLE

ANNÉE : _____ SESSION : _____

MATIÈRE : _____

UV = _____



Il est interdit aussi bien de signer à la fin de la composition que d'indiquer son nom ou son numéro sur les feuilles intercalaires.

N° de groupe : _____

Nombre d'intercalaires : 31

	Note	Signature	Note finale	APPRÉCIATIONS EXPLIQUANT LA NOTE
1 ^{er} correcteur				
2 ^e correcteur				

Sujet : Exercice 2 :

1. La courbe paramétrée est φ^2 et on remarque que $x(t+2\pi) = x(t)$ et $y(t+2\pi) = y(t)$. On restreint l'étude à un intervalle de longueur 2π . De plus, $x(t) = x(-t)$ et $y(-t) = -y(t)$ donc on peut étudier la courbe sur $[0, \pi]$ et compléter par symétrie par rapport à l'axe Ox.

$$\begin{aligned} \text{On a } x'(t) &= 3(-\sin t) \cos^2(t) + \frac{3\sqrt{3}}{8} 2 \sin(2t) \cos(2t) \times 2 \\ &= 3 \sin t \cos t (-\cos t + \sqrt{3} \cos(2t)) \\ &= \frac{3}{2} \sin(2t) (2\sqrt{3} \cos^2 t - \cos(t) - \sqrt{3}) \end{aligned}$$

On regarde le polynôme $2\sqrt{3}X^2 - X - \sqrt{3}$. $\Delta = 1 - 4 \cdot 2\sqrt{3} \cdot (-\sqrt{3}) = 25!$

Ses racines sont alors

$$x_1 = \frac{1+\sqrt{5}}{4\sqrt{3}} \quad \text{et} \quad x_2 = \frac{1-\sqrt{5}}{4\sqrt{3}}$$

$$= \frac{\sqrt{3}}{2} \quad = \frac{1}{\sqrt{3}}$$

On déduit que

$$x'(t) = \frac{3}{2} \sin(2t) \cdot 2\sqrt{3} \left(\cos t - \frac{\sqrt{3}}{2} \right)$$

$$\left(\cos t + \frac{1}{\sqrt{3}} \right)$$

Enfin $y'(t) = 6 \sin^2(t) \cos(t)$.

Le tableau de variations est

	0	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{2}$	t_0	π
x'	0	+	0	+	-
x		↗	↘	↗	↘
y		↗		↘	
y'	0	+	0	-	0

puisque $x'(t) = 0$ sur $[0, \pi] \Leftrightarrow t=0, t=\frac{\pi}{6}, t=\frac{\pi}{2}, t=\arccos\left(\frac{1}{\sqrt{3}}\right) = t_0, t=\pi$

$y'(t) = 0$ sur $[0, \pi] \Leftrightarrow t=0, t=\frac{\pi}{2}, t=\pi$

On a 3 points ^{singuliers} à étudier.

* $t=0$.

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

$$= 1 - \frac{3}{2}t^2 + o(t^3) + \frac{3\sqrt{3}}{2}t^2 + o(t^3)$$

$$= 1 - \frac{3}{2}(1-\sqrt{3})t^2 + o(t^3)$$

$$y(t) = 2t^3 + o(t^3) \rightarrow M(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \frac{3}{2}(\sqrt{3}-1) \\ 0 \end{pmatrix} t^2 + \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} t^3 + o(t^3)$$

C'est donc un point de rebroussement de première espèce

* $t=\pi$: Posons $t = \pi + u$

$$\begin{aligned}
 x(u) &= -\sin^3(u) + \frac{3\sqrt{3}}{8} \sin^2(2u) \\
 &= -u^3 + o(u^3) + \frac{3\sqrt{3}}{8} (4u^2 + o(u^3)) \\
 &= \frac{3\sqrt{3}}{2} u^2 - u^3 + o(u^3)
 \end{aligned}$$

$$y(u) = 2 \cos^3(u) = 2 \left(1 - \frac{3}{2} u^2 + o(u^3) \right) = 2 - 3u^2 + o(u^3)$$

$$\text{d'où } \begin{pmatrix} x(u) \\ y(u) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \frac{3\sqrt{3}}{2} \\ -3 \end{pmatrix} u^2 + \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} u^3 + o(u^3)$$

donc un rebroussement de première espèce.

* $t = \pi$. Posons $t = \pi + u$

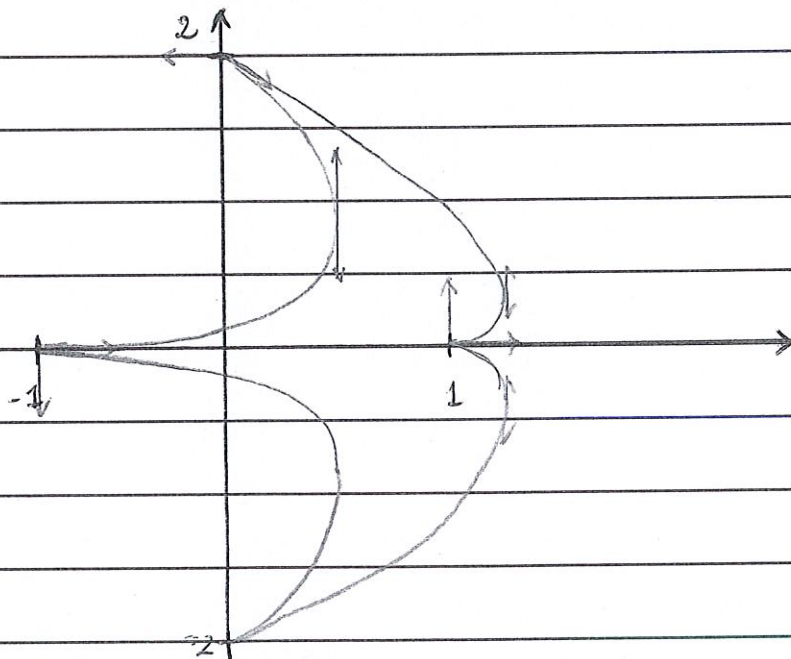
$$\begin{aligned}
 x(t) &= -\cos^3(u) + \frac{3\sqrt{3}}{8} \sin^2(2u) = -\left(1 - \frac{3}{2} u^2 + o(u^3) \right) \\
 &\quad + \frac{3\sqrt{3}}{2} u^2 + o(u^3)
 \end{aligned}$$

$$y(t) = -2 \sin^3(u) = -2u^3 + o(u^3)$$

$$\text{donc } \begin{pmatrix} x(u) \\ y(u) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \frac{3}{2}(1+\sqrt{3}) \\ 0 \end{pmatrix} u^2 + \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \end{pmatrix} u^3 + o(u^3)$$

donc un rebroussement de première espèce.

Trace :



2. L'équation de la tangente en $t = \frac{\pi}{6}$ est $x = x\left(\frac{\pi}{6}\right)$ i.e.

$$x = \left(\frac{\sqrt{3}}{2}\right)^3 + \frac{3\sqrt{3}}{8} \left(\frac{\sqrt{3}}{2}\right)^2 = \frac{3\sqrt{3}}{8} \left(\frac{1+3}{4}\right) = \frac{21\sqrt{3}}{32}$$

• Comme $t \rightarrow x(t)$ croît avant $t = \frac{\pi}{6}$ et décroît ensuite, la courbe est à gauche de sa tangente!

3. Non, ce n'est pas une sous-variété puisque cette courbe présente des points de rebroussement. Prouvons succinctement que en $t=0$ ce n'est pas une sous-variété.

Si γ est un chemin sur Γ (le support) passant par $(1,0)$,

alors γ est \mathbb{R}^2 et $\gamma(s) = \left(\cos^3(t(s)) + \frac{3\sqrt{3}}{8} \sin^2(2t(s)), 2 \sin^3(t(s)) \right)$

Nécessairement $\gamma'(s) = 0$ pour $s=0$. Ainsi les vecteurs tangents forment un ev de dimension 0, alors qu'il devrait être de dimension 1.

CYCLE

ANNÉE : SESSION :

MATIÈRE :

UV =

Le candidat inscrit ici très lisiblement ses

Nom : BOUJIN

Prénoms : Emilien

N° GROUPE : VETERAN 1

Numéro de convocation :

Il est interdit aussi bien de signer à la fin de la composition que d'indiquer son nom ou son numéro sur les feuilles intercalaires.

N° de groupe :

Nombre d'intercalaires : 4

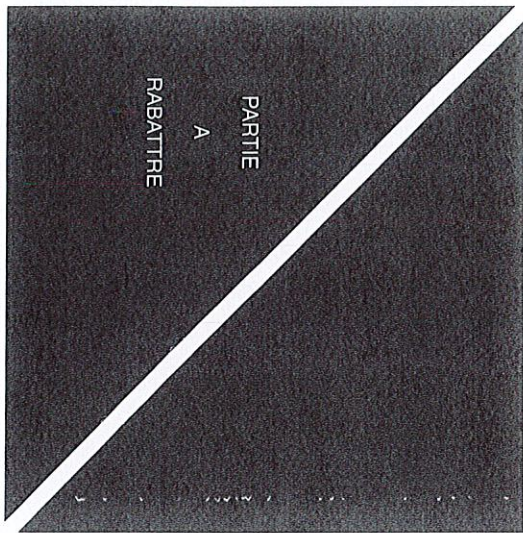
	Note	Signature	Note finale	APPRÉCIATIONS EXPLIQUANT LA NOTE
er correcteur				
e correcteur				

Sujet : Exercice 3

1. On va utiliser le théorème d'inversion locale. En effet, f est de classe C^1 et sa différentielle ∇ est ^{en tout point} inversible, puisque $\text{Ker}(df_x) = \{0\}$: si $h \in \text{Ker}(df_x)$, alors $df_x(h) = 0$ et donc $\|h\| = \|df_x(h)\| = 0$, ie $h=0$. Les hypothèses sont vérifiées et on déduit que f est un difféomorphisme local en tout point de U .

2. Soit $x_0 \in U$ et $\alpha > 0$ tq $B(x_0, \alpha) \subset U$ (possible car U est ouvert). Par les accroissements finis sur $B(x_0, \alpha)$ qui est convexe,

$$\forall (x, y) \in B(x_0, \alpha)^2, \|f(x) - f(y)\| \leq \sup_{z \in B(x_0, \alpha)} \|df_z\| \|x - y\|.$$



$$\text{Or } \|df_x\| = \sup_{h \neq 0} \frac{\|df_x(h)\|}{\|h\|} = 1,$$

d'où le résultat voulu.

3.) a) Pour tout $x \in U$,

$$d(f^{-1})_{f(x)} = (df_x)^{-1}$$

$$\text{donc } \|d(f^{-1})_{f(x)}\| = 1$$

par le même argument qu'au dessus, puisque

$$(df_x)^{-1} \text{ vérifie aussi } \|df_x^{-1}(h)\| = \|h\|.$$

b) Comme f est un difféomorphisme local, quitte à réduire ε , on peut supposer que $f(B(x_0, \varepsilon))$ est un ouvert et prendre ε' tel que $B(f(x_0), \varepsilon') \subset f(B(x_0, \varepsilon))$. On applique le théorème des accroissements finis à f^{-1} cette fois sur $B(f(x_0), \varepsilon')$ qui est convexe:

$$\forall (u, v) \in B(f(x_0), \varepsilon'), \quad \|f^{-1}(u) - f^{-1}(v)\| \leq \sup \|df^{-1}\| \|u - v\| \leq \|u - v\|$$

On en déduit, pour $x, y \in f^{-1}(B(f(x_0), \varepsilon')) = \Omega_{x_0}$, qui est un voisinage de x_0 contenu dans $B(x_0, \varepsilon)$, on a

$$\|f(x) - f(y)\| \leq \|x - y\| \quad (R2)$$

$$\text{et } \|x - y\| = \|f^{-1}(f(x)) - f^{-1}(f(y))\| \leq \|f(x) - f(y)\|,$$

d'où le résultat demandé.

4. a) La fonction f est différentiable sur Ω_{x_0} et la fonction $x \mapsto \|x\|^2$ aussi sur E , et on a donc

en différentiant $\|f(x) - f(y)\|^2 = \|x - y\|^2$ par rapport

$$\text{à } x: \quad \forall h \in E \quad 2 \langle f(x) - f(y) \mid df_x(h) \rangle = 2 \langle x - y \mid h \rangle$$

puis par rapport à y :

$$\langle df_y(h) \mid df_x(h) \rangle = \langle h, h \rangle = \|h\|^2$$

ce qui est le résultat souhaité

b) Calculons pour montrer que $x \mapsto df_x$ est constante

$$\begin{aligned} \forall (x, y) \in \mathcal{O}_{x_0}^2, \quad & \|df_x(h) - df_y(h)\|^2 \\ &= \|df_x(h)\|^2 - 2 \langle df_x(h) | df_y(h) \rangle \\ &\quad + \|df_y(h)\|^2 \\ &= \|h\|^2 - 2 \|h\|^2 + \|h\|^2 = 0, \end{aligned}$$

en ayant utilisé l'hypothèse d'isométrie de df et 4a).

5. On fait un raisonnement par connexité. On note $\psi(x) = df_x$

On définit ensuite $E = \{x \in U \mid \psi(x) = \psi(x_0)\}$ pour x_0 fixé dans U . E est fermé puisque l'image réciproque de $\psi(x_0)$ par ψ qui est continue (f est C^2 donc $x \mapsto df_x$ est C^0 !).

E est ouvert car ψ est localement constante par 4b.

U est connexe, donc $E = U$ et ψ est constante globalement.

Comme pour tout x , df_x était orthogonale par définition (c'est une isométrie!), et on a $df_x = A \in \mathcal{O}_n(\mathbb{R})$ sur

U . La connexité de U implique alors à nouveau de $f = Ax$ est constante (car de différentielle nulle), ce qui conclut.

CYCLE

ANNÉE : SESSION :

MATIÈRE :

UV =

Le candidat inscrit ici très lisiblement ses

Nom : BOLLIN

Prénoms : Emilien

N° GROUPE : VÉTÉRAN1

Numéro de convocation :

Il est interdit aussi bien de signer à la fin de la composition que d'indiquer son nom ou son numéro sur les feuilles intercalaires.

N° de groupe : 51

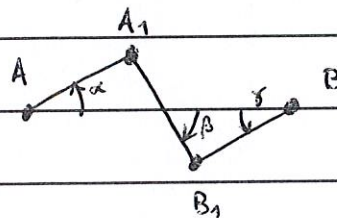
Nombre d'intercalaires :

	Note	Signature	Note finale	APPRÉCIATIONS EXPLIQUANT LA NOTE
1 ^{er} correcteur				
2 ^e correcteur				

Ne pas écrire dans cette marge

Sujet : Exercice 4

1.



On écrit l'égalité vectorielle

du mécanisme :

$$\vec{AB} = \vec{AA_1} + \vec{A_1B_1} + \vec{B_1B}$$

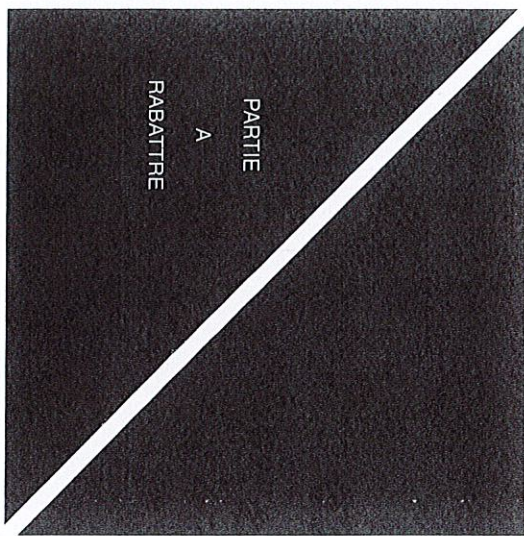
avec

$$\vec{AB} \begin{pmatrix} L(3-\varepsilon) \\ 0 \end{pmatrix} \quad \vec{AA_1} \begin{pmatrix} L \cos \alpha \\ L \sin \alpha \end{pmatrix} \quad \vec{A_1B_1} \begin{pmatrix} L \cos \beta \\ L \sin \beta \end{pmatrix}$$

et $\vec{B_1B} \begin{pmatrix} L \cos \gamma \\ L \sin \gamma \end{pmatrix}$, ce qui donne bien

$$\begin{cases} L \cos \alpha + L \cos \beta + L \cos \gamma = L(3-\varepsilon) \\ L \sin \alpha + L \sin \beta + L \sin \gamma = 0 \end{cases}$$

d'où le résultat.



2.) Définissons la fonction

$$\psi(\alpha, \beta, \gamma) = \begin{pmatrix} \cos \alpha + \cos \beta + \cos \gamma \\ \sin \alpha + \sin \beta + \sin \gamma \end{pmatrix}$$

de $]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[^3$ dans \mathbb{R}^2 .

Montrons que sa différentielle est surjective. Elle l'est, pour tout $(\alpha, \beta, \gamma) \in]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[^3$.

$$d\psi_{(\alpha, \beta, \gamma)} = \begin{pmatrix} -\sin \alpha & -\sin \beta & -\sin \gamma \\ \cos \alpha & \cos \beta & \cos \gamma \end{pmatrix}$$

Calculons les mineurs de taille 2:

$$\begin{vmatrix} -\sin \alpha & -\sin \beta \\ \cos \alpha & \cos \beta \end{vmatrix} = \cos \alpha \sin \beta - \sin \alpha \cos \beta = \sin(\beta - \alpha)$$

$$\begin{vmatrix} -\sin \beta & -\sin \gamma \\ \cos \beta & \cos \gamma \end{vmatrix} = \cos \beta \sin \gamma - \sin \beta \cos \gamma = \sin(\gamma - \beta)$$

$$\begin{vmatrix} -\sin \alpha & -\sin \gamma \\ \cos \alpha & \cos \gamma \end{vmatrix} = \cos \alpha \sin \gamma - \sin \alpha \cos \gamma = \sin(\gamma - \alpha)$$

Ces trois mineurs ne peuvent pas être nuls en même temps car la configuration $\alpha = \beta = \gamma (=0)$ n'est pas admissible pour $\varepsilon > 0$, donc $d\psi$ est de rang 2.

C_ε est donc une sous-variété de dimension 1 de \mathbb{R}^3 .

~~Soit l'espace tangent en (α, β, γ)~~

3. a) On a directement

$F(\alpha, \beta) \leq 1 + 1 + \sqrt{1} = 3 = F(0,0)$ donc F atteint un maximum en $(0,0)$ et il vaut 3.

$$\begin{aligned}
 3b. \quad \text{On a } F(\alpha, \beta) &= 1 - \frac{\alpha^2}{2} + o(\alpha^2) + 1 - \frac{\beta^2}{2} + o(\beta^2) \\
 &\quad + \left(1 - (\alpha + \beta + o(\alpha^2) + o(\beta^2))^2\right)^{1/2} \\
 &= 2 - \frac{1}{2}(\alpha^2 + \beta^2) + o(\alpha^2, \beta^2) + 1 - \frac{1}{2}(\alpha + \beta + o(\alpha^2, \beta^2))^2 + o(\alpha^2, \beta^2) \\
 &= 3 - \frac{1}{2}(\alpha^2 + \beta^2) - \frac{1}{2}(\alpha + \beta)^2 + o(\alpha^2, \beta^2) \\
 &= 3 - \underbrace{\alpha^2 - \beta^2 - \alpha\beta}_{= \frac{1}{2}(\alpha, \beta) \text{ Hess}(F) \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}} + o(\|(\alpha, \beta)\|^2) \\
 &= \frac{1}{2}(\alpha, \beta) \text{ Hess}(F) \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

La signature de Hess(F) est donc (0, 2) car elle est définie ~~par~~ négative!

$$4. a. \quad (\alpha, \beta, \gamma) \in C_\varepsilon \Leftrightarrow \begin{cases} \cos \gamma = (3 - \varepsilon) - (\cos \alpha + \cos \beta) \\ \sin \gamma = -\sin \alpha - \sin \beta \end{cases}$$

$$\text{Comme } \gamma \in]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[, \quad \cos \gamma = \sqrt{1 - \sin^2 \gamma} = \sqrt{1 - (\sin \alpha + \sin \beta)^2}$$

$$\text{donc } (\alpha, \beta, \gamma) \in C_\varepsilon \Leftrightarrow \begin{cases} F(\alpha, \beta) = 3 - \varepsilon \\ \gamma = \arcsin(-\sin \alpha - \sin \beta) \in]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[\end{cases}$$

La dernière fonction est bien de classe C^1 au dessus de $F(\alpha, \beta) = 3 - \varepsilon$.

b. Appliquons le lemme de Morse à la fonction F ! Elle est C^2 et sa Hessienne est non dégénérée. Il existe un voisinage V de $(0, 0)$ et un difféomorphisme $\varphi = (\varphi_1(\alpha, \beta), \varphi_2(\alpha, \beta))$ tel que si $(\alpha, \beta) \in V$ alors

$$F(\alpha, \beta) = 3 - \varphi_1^2(\alpha, \beta) - \varphi_2^2(\alpha, \beta)$$

Comme $(0, 0)$ est le seul point de maximum de F sur $]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[^2$, on déduit que $P_\varepsilon \subset V$ pour ε petit. Ainsi, si ε est suffisamment petit, $(\alpha, \beta) \in P_\varepsilon$

$$\Leftrightarrow 3 - \varepsilon = F(\alpha, \beta) \Leftrightarrow \varphi_1^2(\alpha, \beta) + \varphi_2^2(\alpha, \beta) = \varepsilon,$$

ce qui veut dire que P_ε est difféomorphe à un cercle.

c. Comme C_ε est le graphe d'une fonction C^1 au dessus de

Γ_ε , on déduit que Γ_ε et C_ε sont difféomorphes, et donc C_ε est difféomorphe à un cercle pour ε assez petit.