

Site :	<input checked="" type="checkbox"/> Luminy	<input checked="" type="checkbox"/> St-Charles	<input type="checkbox"/> St-Jérôme	<input type="checkbox"/> Cht-Gombert	<input type="checkbox"/> Aix-Montperrin	<input type="checkbox"/> Aubagne-SATIS	
Sujet session de :	<input type="checkbox"/> 1er semestre <input checked="" type="checkbox"/> 2ème semestre <input checked="" type="checkbox"/> Examen				Durée de l'épreuve : 3H		
Examen de :	<input type="checkbox"/> L1	<input type="checkbox"/> L2	<input checked="" type="checkbox"/> L3	<input type="checkbox"/> M1	<input type="checkbox"/> M2	<input type="checkbox"/> LP	<input type="checkbox"/> DU
Code Apogée :	ENSMI6U2		Libellé du module : Equations différentielles				
Document autorisé :	<input type="checkbox"/> OUI <input checked="" type="checkbox"/> NON				Calculatrices autorisées : <input type="checkbox"/> OUI <input checked="" type="checkbox"/> NON		

Examen - Mercredi 10 mai 2017

Aucun document n'est autorisé. Les exercices sont indépendants et peuvent être traités dans n'importe quel ordre. Le barème est donné à titre indicatif. Le sujet est un recto-verso.

Exercice 1 [10 pt.] On considère les matrices

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, J = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, K = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

- Déterminer les exponentielles des matrices précédentes.
- Pour $\theta \in \mathbb{R}$, on introduit la matrice $M_\theta = \cos(\theta)J + \sin(\theta)K$. Montrer que $M_\theta^2 = I$ et en déduire e^{tM_θ} . Vérifier que M_θ est symétrique et déterminer ses valeurs propres.

On note $\|x\|_2 = \sqrt{x_1^2 + x_2^2}$ la norme euclidienne sur \mathbb{R}^2 . On définit la norme $\|\cdot\|_2$ sur les matrices de $M_{2 \times 2}(\mathbb{R})$ par

$$\|A\|_2 = \sup_{\|x\|_2=1} \|Ax\|_2$$

- Soit B est une matrice symétrique positive. Montrer que pour tout $X_0 \in \mathbb{R}^2$, la solution du problème de Cauchy

$$\begin{aligned} X'(t) &= -BX(t), \\ X(0) &= X_0 \end{aligned}$$

vérifie $\|X(t)\|_2 \leq \|X_0\|_2$. En déduire que $\|e^{-tB}\|_2 \leq 1$ pour tout $t > 0$.

- Montrer si A est symétrique de valeurs propres λ_1, λ_2 alors, $\|A\|_2 = \max(|\lambda_1|, |\lambda_2|) = \rho(A)$.
- Montrer que la matrice $B_\theta = I + M_\theta$ est une matrice symétrique positive (i.e. $(B_\theta X, X) \geq 0$). Calculer $\|e^{-tB_\theta}\|_2$.

Exercice 2 Considérons une particule de masse 1 soumise à des frottements et à une force dérivant d'un potentiel P . Sa position u au cours du temps vérifie

$$\ddot{u} = -P'(u) - k\dot{u}$$

où $k \geq 0$ est une constante et $P : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une fonction que nous supposons polynomiale, positive et coercive, c'est-à-dire telle que

$$\lim_{|x| \rightarrow +\infty} P(x) = +\infty.$$

Partie 1. [5 pt.]

1. On pose $v = \dot{u}$. Donner le système d'équation différentielle d'ordre 1 vérifié par le couple (u, v) .
2. Montrer l'existence et l'unicité d'une solution maximale (u, v) associée à chaque donnée initiale $(u_0, v_0) \in \mathbb{R}^2$.
3. Calculer la dérivée en temps de la fonction $t \mapsto H(u(t), v(t))$ où

$$H(u, v) = \frac{v^2}{2} + P(u)$$

pour $(u, v) \in \mathbb{R}^2$.

4. Montrer que pour tout $C \in \mathbb{R}$, l'ensemble

$$\{(u, v) \in \mathbb{R}^2 : H(u, v) \leq C\}$$

est compact.

5. En déduire que les solutions sont globales.

Partie 2. [5 pt.]

Dans cette partie, nous supposons que $k = 0$ et $P(x) = \frac{x^2}{2}$ pour tout $x \in \mathbb{R}$. Soit $(u_0, v_0) \in \mathbb{R}^2$.

6. À quel système physique ces équations sont-elles associées ?
7. Résoudre le système d'équations.
8. Tracer dans l'espace des phases quelques trajectoires.
9. Donner les algorithmes permettant de calculer une solution approchée au temps $T > 0$ en N pas ($N \in \mathbb{N}^*$), via les méthodes d'Euler explicite d'un part et Euler implicite d'autre part.
10. Soit $n \in \{0, \dots, N - 1\}$. En notant (u_n, v_n) et (u_{n+1}, v_{n+1}) les couples obtenus aux étapes n et $n + 1$, exprimer $H(u_{n+1}, v_{n+1})$ en fonction de $H(u_n, v_n)$ et $h = T/N$ pour les deux méthodes.
11. Tracer quelques trajectoires numériques dans l'espace des phases. Commenter le comportement des approximations numériques par rapport aux solutions exactes.

Partie 3. [7 pt.]

Dans cette partie, nous supposons que $k > 0$ et $P(x) = (x - 1)^2(x + 1)^2$ pour tout $x \in \mathbb{R}$. Soit $(u_0, v_0) \in \mathbb{R}^2$.

12. Tracer l'allure du graphe de P .
13. Trouver les équilibres du système.
14. Calculer le système d'équation différentielle linéarisé autour de ces équilibres et en déduire leur stabilité.
15.
 - (a) Montrer que $H(u(t), v(t))$ admet une limite finie en $+\infty$.
 - (b) Soit $f : [0, +\infty[\rightarrow \mathbb{R}$ une fonction de classe C^2 qui converge en $+\infty$ et telles que f'' est bornée, montrer que f' converge vers 0 en $+\infty$.
 - (c) En déduire que $v(t)$ converge vers 0 lorsque t tend vers $+\infty$.
 - (d) Réutiliser le point (b) pour montrer que $v'(t)$ converge vers 0 lorsque t tend vers $+\infty$.
 - (e) En déduire que (u, v) converge. Donner les limites possibles.