

Séance de travaux pratiques X

Le lundi 12 avril 2021

1. Soit \mathbf{A} une matrice symétrique $n \times n$ avec entrées réelles, c'est-à-dire telle que $\mathbf{A}^T = \mathbf{A}$, où \mathbf{A}^T est la matrice transposée de \mathbf{A} .
 - (a) Montrer que pour tout $\mathbf{w} \in \mathbb{C}^n$, on a que $\overline{\mathbf{w}^T \mathbf{A} \mathbf{w}} = \mathbf{w}^T \mathbf{A} \mathbf{w}$.
 - (b) Si \mathbf{w} est un vecteur propre de \mathbf{A} avec valeur propre $\lambda \in \mathbb{C}$, montrer que $\lambda = \bar{\lambda}$, et donc qu'en fait λ est nécessairement réelle.
 - (c) Si \mathbf{w}_1 et \mathbf{w}_2 sont des vecteurs propres de \mathbf{A} associés à des valeurs propres distinctes, montrer que $\mathbf{w}_1^T \mathbf{w}_2 = 0$, c'est-à-dire que \mathbf{w}_1 et \mathbf{w}_2 sont orthogonaux.
 - (d) En procédant par induction sur n , montrer qu'une matrice symétrique (à entrées réelles) est toujours diagonalisable.

2. Trouver la solution générale de l'équation $\frac{d\vec{x}}{dt} = \mathbf{A}\vec{x}$ si
 - (a) $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 3 & -4 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$;
 - (b) $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 4 & -2 \\ 8 & -4 \end{pmatrix}$;
 - (c) $\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 1 \end{pmatrix}$.

3. Trouver la solution générale des systèmes d'équations linéaires non homogènes suivants :
 - (a) $\frac{d\vec{x}}{dt} = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 3 & -2 \end{pmatrix} \vec{x} + \begin{pmatrix} e^t \\ t \end{pmatrix}$;
 - (b) $\frac{d\vec{x}}{dt} = \begin{pmatrix} 2 & -5 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} \vec{x} + \begin{pmatrix} -\cos t \\ \sin t \end{pmatrix}$;
 - (c) $\frac{d\vec{x}}{dt} = \begin{pmatrix} 4 & -2 \\ 8 & -4 \end{pmatrix} \vec{x} + \begin{pmatrix} t^{-3} \\ -t^{-2} \end{pmatrix}$, pour $t > 0$.

4. Pour l'espace des fonctions périodiques de période $2L > 0$ localement de carré intégrable, on peut définir le «produit scalaire» suivant :

$$\langle u, v \rangle := \int_{-L}^L u(x)v(x)dx. \quad (1)$$

Montrer que les fonctions périodiques de période $2L$ 1 , $\cos\left(\frac{\pi mx}{L}\right)$ et $\sin\left(\frac{\pi mx}{L}\right)$ pour $m \in \mathbb{N}$ sont orthogonales par rapport à (1), c'est-à-dire qu'on a les identités suivantes pour tout $m, n \in \mathbb{N}$:

- (a) $\int_{-L}^L \cos\left(\frac{\pi mx}{L}\right) \cos\left(\frac{\pi nx}{L}\right) dx = \begin{cases} 0 & \text{si } m \neq n, \\ L, & \text{si } m = n; \end{cases}$
- (b) $\int_{-L}^L \sin\left(\frac{\pi mx}{L}\right) \sin\left(\frac{\pi nx}{L}\right) dx = \begin{cases} 0 & \text{si } m \neq n, \\ L, & \text{si } m = n; \end{cases}$
- (c) $\int_{-L}^L \cos\left(\frac{\pi mx}{L}\right) \sin\left(\frac{\pi nx}{L}\right) dx = \int_{-L}^L \cos\left(\frac{\pi mx}{L}\right) \cdot 1 dx = \int_{-L}^L \sin\left(\frac{\pi mx}{L}\right) \cdot 1 dx = 0;$
- (d) $\int_{-L}^L 1^2 dx = 2L.$

Indices : pour (a), utiliser l'identité trigonométrique $\cos(\theta) \cos(\phi) = \frac{\cos(\theta + \phi) + \cos(\theta - \phi)}{2}$.

Pour (b), utiliser plutôt $\sin(\theta) \sin(\phi) = \frac{\cos(\theta - \phi) - \cos(\theta + \phi)}{2}$. Enfin, pour (c), utiliser le fait que $\cos\left(\frac{\pi mx}{L}\right) \sin\left(\frac{\pi nx}{L}\right)$ est une fonction impaire, c'est-à-dire telle que $f(-x) = -f(x) \forall x \in \mathbb{R}$.