

Sujet normal

Ex 4: $P_0(x) = 1$ $P_{n+1}(x) = 2xP_n(x) - (x-1)P_n'(x)$

$$\begin{aligned} 1) P_1(x) &= 2xP_0(x) - (x-1)P_0'(x) \\ &= 2x \end{aligned}$$

de degré 1
de coef dom 2

$$\begin{aligned} P_2(x) &= 2xP_1(x) - (x-1)P_1'(x) \\ &= 2x(2x) - (x-1)2 \\ &= 4x^2 - 2x + 2 \end{aligned}$$

de degré 2
de coef dom 2^2

2) On pose (H_n) : il existe $Q_n \in \mathbb{R}_{n-1}[x]$ tq

$$P_n(x) = 2^n x^n + Q_n(x)$$

init P_1 OK.

Hérédité ...

$$\begin{aligned} P_{n+1}(x) &= 2x(2^n x^n + Q_n(x)) - (x-1)(2^n n x^{n-1} + Q_n'(x)) \\ &= 2^{n+1} x^{n+1} + (2xQ_n(x) - 2^n n x^n + 2^n n x^{n-1} - (x-1)Q_n'(x)) \\ &= 2^{n+1} x^{n+1} + Q_{n+1}(x) \end{aligned}$$

or $\deg Q_n \leq n$ donc.

$$\begin{cases} \deg 2xQ_n(x) \leq n \\ \deg -2^n n x^n = n \\ \deg 2^n n x^{n-1} = n-1 \\ \deg -(x-1)Q_n'(x) \leq 1 + n-1-1 = n-1 \end{cases}$$

donc $\deg Q_{n+1} \leq n$.
et H_{n+1} vraie.

Ex 5

$$U_n = \sum_{k=1}^n \frac{(-1)^k}{k^2}$$

$$\begin{aligned} \bullet U_{2n+2} - U_{2n} &= \frac{(-1)^{2n+2}}{(2n+2)^2} + \frac{(-1)^{2n+1}}{(2n+1)^2} \\ &= \frac{1}{(2n+2)^2} + \frac{-1}{(2n+1)^2} \leq 0 \end{aligned}$$

$$U_{2n+3} - U_{2n+1} = \frac{(-1)^{2n+3}}{(2n+3)^2} + \frac{(-1)^{2n+2}}{(2n+2)^2} \geq 0$$

$$U_{2n+1} - U_{2n} = \frac{(-1)^{2n+1}}{(2n+1)^2} \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} 0$$

Donc (U_{2n}) et (U_{2n+1}) sont adjacentes donc CV et CV vers la même limite. Comme ce sont les sous-suites d'indices pairs et impairs (U_n) CV et CV vers la même limite.

$$\text{On a } |U_{2n+1} - U_{2n}| = \frac{1}{(2n+1)^2} \leq \varepsilon$$

$$\text{ssi } 2n+1 \geq \frac{1}{\sqrt{\varepsilon}} \quad \text{ssi } n \geq \frac{1}{2\sqrt{\varepsilon}} - \frac{1}{2}$$

eps = input('Precision?')

n = floor(1 / (2 * sqrt(eps) - 1/2)) + 1;

for k = 1 : 2 * n do

S = S + ((-1) ^ k) / (k ^ 2);

end

disp(S).

(2)

Ex 6: 1) $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \in E_A$

Si $\begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix} \in E_A \quad \lambda \in \mathbb{R}$ alors

$$A \left(\lambda \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix} \right) = \lambda A \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix} + A \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix} = \lambda \cdot 0 + 0 = 0$$

donc $\lambda \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix} \in E_A$

2) Si A inversible, $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in E_A$ ssi $A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$
 ssi $A^{-1} A \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = A^{-1} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ssi $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

donc $E_A = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$.

3) $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in E_A$ ssi $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ssi $\begin{cases} x+y+z=0 \\ x+2y+z=0 \\ x+y+z=0 \end{cases}$

ssi $\begin{cases} x+y=-z \\ x+2y=-z \end{cases}$ ssi $\begin{cases} x+y=-z \\ y=0 \end{cases}$ ssi $\begin{cases} x=-z \\ y=0 \end{cases}$

Donc $E_A = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3, \begin{matrix} x+z=0 \\ y=0 \end{matrix} \right\}$

$v = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in E_A$ ssi $v = \begin{pmatrix} x \\ 0 \\ -x \end{pmatrix} = x \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$ donc

$E_A = \text{vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} \right)$ et $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$ libre donc une

base de E_A

(3)

$$4) A \in M_3(\mathbb{R}) \quad v = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad r = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

a) v, r libre? OK.

b) $w = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ convient par ex.

c) (v, r, w) base de \mathbb{R}^3 donc il existe $\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{R}$ tq

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \alpha v + \beta r + \gamma w.$$

$$d) A e_1 = \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ d \\ g \end{pmatrix}$$

$$\text{de même } A e_2 = \begin{pmatrix} b \\ e \\ h \end{pmatrix} \text{ et } A e_3 = \begin{pmatrix} c \\ f \\ i \end{pmatrix}$$

e) On a $e_i = \alpha_i v + \beta_i r + \gamma_i w$ pour $i=1, 2, 3$

$$\text{donc } A e_i = \alpha_i A v + \beta_i A r + \gamma_i A w$$

$$\text{car } A e_i = \gamma_i C$$

donc $A e_i$ est proportionnelle à C