

# Programme de colles de mathématiques MP2

Semaine 22 : 17 au 21 mars 2025

*Dernière semaine de colle.*

## Questions de cours

- Comme d'habitude, savoir citer toute définition, toute proposition du cours.
  - Calculer la fonction génératrice et en déduire l'espérance de  $X$  lorsque (*le colleur choisira deux exemples de la liste suivante*) :  $X$  suit une loi de Bernoulli de paramètre  $p$  ou une loi binomiale de paramètres  $n$  et  $p$  ou une loi géométrique de paramètre  $p$  ou une loi de Poisson de paramètre  $\lambda$ .
  - Soient  $X_1, \dots, X_n$  des variables aléatoires indépendantes à valeurs dans  $\mathbb{N}$ . Montrer que pour tout  $t \in [-1, 1]$ ,  $G_{X_1+\dots+X_n}(t) = \prod_{k=1}^n G_{X_k}(t)$ .  
*Application* : Si  $X_1, \dots, X_n$  sont indépendantes et suivent respectivement les lois  $\mathcal{P}(\lambda_1), \dots, \mathcal{P}(\lambda_n)$ , déterminer la loi de  $X_1 + \dots + X_n$ .
  - Considérons l'équation différentielle  $y'' + a(t)y' + b(t)y = 0$ . Rappeler la définition du wronskien  $W$  d'un couple de solutions  $(\varphi_1, \varphi_2)$  et montrer que, pour tout  $t \in I$ ,  $W(t) = W(t_0) \exp\left(-\int_{t_0}^t a(s)ds\right)$ .
  - Soit  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ . Montrer que l'application  $\varphi : \mathbb{R} \rightarrow \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$  définie par :  $\forall t \in \mathbb{R}, \varphi(t) = e^{tA}$  est dérivable sur  $\mathbb{R}$ , puis déterminer la dérivée de  $\varphi$ .
  - Résoudre le système différentiel 
$$\begin{cases} x' = 4x - 2y \\ y' = x + y. \end{cases}$$
  - Résoudre l'équation différentielle  $ty' - 4y = t^4$ , d'inconnue  $y : ]0, +\infty[ \rightarrow \mathbb{R}$ .
- 

## Chapitre 23 : Espérance et variance

### IV Fonctions génératrices

Dans cette partie, les variables aléatoires sont à valeurs dans  $\mathbb{N}$ .

#### IV.1 Définition

- fonction génératrice  $G_X(t) = \mathbb{E}(t^X) = \sum_{n=0}^{+\infty} \mathbb{P}(X = n)t^n$ .
- la série entière  $\sum \mathbb{P}(X = n)t^n$  admet un rayon de convergence supérieur ou égal à 1. Elle converge normalement sur  $[-1, 1]$ . Ainsi,  $G_X$  est définie et continue sur  $[-1, 1]$ , de classe  $\mathcal{C}^\infty$  sur  $] -1, 1[$ .
- la loi de  $X$  est caractérisée par sa fonction génératrice : pour tout  $n \in \mathbb{N}$ ,  $\mathbb{P}(X = n) = \frac{G_X^{(n)}(0)}{n!}$ .
- $X \in L^1$  si et seulement si  $G_X$  est dérivable en 1. Dans ce cas,  $\mathbb{E}(X) = G_X'(1)$ .
- $X \in L^2$  si et seulement si  $G_X$  est deux fois dérivable en 1.

## IV.2 Fonctions génératrices des lois usuelles

- fonctions génératrices à savoir calculer rapidement : lois de Bernoulli, lois binomiales, lois géométriques, lois de Poisson.

## IV.3 Somme de variables aléatoires indépendantes

- si  $X_1, \dots, X_n$  sont indépendantes (et à valeurs dans  $\mathbb{N}$ ), alors pour tout  $t \in [-1, 1]$ ,  $G_{X_1+\dots+X_n}(t) = \prod_{k=1}^n G_{X_k}(t)$ .

# Chapitre 24 : Équations différentielles linéaires

$\mathbb{K}$  désigne le corps  $\mathbb{C}$  ou le corps  $\mathbb{R}$ .

## I Théorème de Cauchy linéaire

### I.1 Équations différentielles

- vocabulaire : équation différentielle scalaire, vectorielle, équation linéaire/non linéaire, équation linéaire d'ordre  $n$ , équation normalisée, équation homogène, équation à coefficients constants.
- notation  $x' = a(t) \cdot x + b(t)$ , où  $I$  est un intervalle de  $\mathbb{R}$ ,  $E$  un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel normé de dimension finie,  $a : I \rightarrow \mathcal{L}(E)$  et  $b : I \rightarrow E$  sont deux applications continues et  $x : I \rightarrow E$  est l'inconnue. Définition d'une solution.
- système différentiel  $X' = A(t)X + B(t)$ , où  $A : I \rightarrow \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$  et  $B : I \rightarrow \mathbb{K}^n$  sont deux applications continues et  $x : I \rightarrow \mathbb{K}^n$  est l'inconnue.
- toute équation différentielle scalaire d'ordre  $n$  normalisée peut se représenter sous la forme d'un système différentiel d'ordre 1.

### I.2 Problème de Cauchy

- $$\begin{cases} x' = a(t) \cdot x + b(t) \\ x(t_0) = x_0 \end{cases}$$
- $$\begin{cases} X' = A(t)X + B(t) \\ X(t_0) = X_0 \end{cases}$$
- $$\begin{cases} y^{(n)} + a_{n-1}(t)y^{(n-1)} + \dots + a_1(t)y' + a_0(t)y = b(t) \\ y(t_0) = x_0 \\ y'(t_0) = x_1 \\ \vdots \\ y^{(n-1)}(t_0) = x_{n-1} \end{cases}$$
- mise sous forme intégrale d'un problème de Cauchy.

### I.3 Théorème de Cauchy linéaire

- théorème admis : existence et unicité d'une solution au problème de Cauchy.

## II Étude de l'équation homogène

### II.1 Structure de l'ensemble des solutions

- l'ensemble  $S_0$  des solutions de l'équation homogène  $x' = a(t) \cdot x$  est un  $\mathbb{K}$ -espace vectoriel.
- à  $t_0 \in I$  fixé, l'application  $i : \varphi \mapsto \varphi(t_0)$  est un isomorphisme de  $S_0$  dans  $E$ .
- $\dim(S_0) = \dim(E)$ .
- adaptation au cas des équations scalaires d'ordre  $n$ .

### II.2 Équations scalaires homogènes d'ordre 1 et 2

- équation scalaire homogène d'ordre 1 : résolution explicite.
- équations scalaire homogène d'ordre 2 : définition du wronskien  $W$  d'un couple de solutions  $(\varphi_1, \varphi_2)$ . Le wronskien est solution d'une équation scalaire d'ordre 1.
- $(\varphi_1, \varphi_2)$  est une base de  $S_0$  si et seulement s'il existe  $t_0 \in I$  tel que  $W(t_0) \neq 0$  si et seulement si pour tout  $t \in I$ ,  $W(t) \neq 0$ .

### II.3 Exponentielle d'endomorphisme ou de matrice

- rappels du chapitre 10 : exponentielle de matrice, d'endomorphisme. Formules pour  $\exp(A+B)$  si  $A$  et  $B$  commutent,  $\exp(A)^{-1}$ ,  $\exp(D)$  si  $D$  est diagonale,  $\exp(N)$  si  $N$  est nilpotente. Si  $A = PBP^{-1}$ , alors  $\exp(A) = P \exp(B) P^{-1}$ .
- spectre de  $\exp(A)$ , dans le cas où  $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ .
- continuité de  $A \mapsto \exp(A)$ .
- dérivabilité de  $t \mapsto \exp(tA)$ .

### II.4 Équations différentielles homogènes à coefficients constants

- solutions de  $x' = a \cdot x$ , de  $X' = A \cdot X$ .
- si  $A$  est diagonalisable, expression d'une base de l'ensemble des solutions.
- cas des équations scalaires homogènes d'ordre 1, d'ordre 2 à coefficients constants (solutions réelles ou complexes).

## III Équations avec second membre

### III.1 Structure de l'ensemble des solutions

- principe de superposition.
- l'ensemble des solutions forme un espace affine de la forme :  $S = S_0 + \varphi_p$ , où  $S_0$  est l'espace vectoriel des solutions de l'équation homogène associée, et  $\varphi_p$  est une solution particulière.

### III.2 Équations scalaires du premier ordre

- $y' + a(t)y = b(t)$  : sur un exemple, méthode de variation de la constante.

### III.3 Équations scalaires du second ordre

- méthode de variation des constantes.
- pour les équations à coefficients constants, exemples de seconds membres particuliers.

## IV Techniques de recherche de solutions

- changement de variables.
- recollement de solutions.
- solutions développables en série entière.