

**Exercice 1. (\*\*)** On fixe un entier  $n$  strictement positif. On note  $E$  le  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel  $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ .

On se donne une matrice  $M$  de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  et on note  $f$  l'endomorphisme de  $E$  défini par  $f(X) = MX$ .

On note  $\mathcal{B}_n = (X_1, \dots, X_n)$  la base canonique de  $E$  et on rappelle que la matrice de  $f$  relativement à cette base est la matrice  $M$ .

1. Dans cette question, on suppose que l'entier  $n$  est impair. Montrer que la matrice  $M$  possède au moins une valeur propre réelle.

2. Dans cette question, on considère  $(\alpha, \beta) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R}^*$ . On pose  $\lambda = \alpha + i\beta$  et on suppose que  $\lambda$  est une valeur propre de  $M$ . On considère alors un vecteur propre  $Z$  de  $M$  associé à cette valeur propre. On note  $\bar{Z}$  le vecteur conjugué de  $Z$ , c'est-à-dire le vecteur colonne dont les coefficients sont les conjugués de ceux de  $Z$ .

On introduit les vecteurs colonnes

$$X = \frac{1}{2} (Z + \bar{Z}) \quad \text{et} \quad Y = \frac{1}{2i} (Z - \bar{Z}).$$

a. Vérifier que  $X$  et  $Y$  sont des éléments de  $E$ .

b. Prouver que  $(X, Y)$  est une famille libre de  $E$ .

c. On note  $F$  le sous-espace vectoriel de  $E$  engendré par  $X$  et  $Y$ . Montrer que  $F$  est stable par  $f$  et écrire la matrice de  $f_F$  (l'endomorphisme de  $F$  induit par  $f$ ) relativement à la base  $(X, Y)$ .

3. Montrer que tout endomorphisme d'un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension finie possède une droite stable ou un plan stable.

4. Trouver un endomorphisme de  $\mathbb{R}[X]$  n'admettant aucune droite stable et aucun plan stable.

5. Dans cette question, on considère le système différentiel  $X' = AX$ , noté (S), associé à la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -4 & 0 \\ 1 & -2 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

On appelle *trajectoires* du système (S) les courbes de  $\mathbb{R}^3$  décrites par les solutions du système (S). On veut déterminer les trajectoires rectilignes et les trajectoires planes de ce système.

On note  $f$  l'endomorphisme de  $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$  canoniquement associé à la matrice  $A$ .

a. Déterminer un plan  $F$  et une droite  $G$  stables par  $f$  et supplémentaires dans  $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$ .

b. En déduire une matrice  $P$  de  $GL_3(\mathbb{R})$  telle que la matrice  $T$  définie par  $T = P^{-1}AP$  soit de la forme

$$T = \begin{pmatrix} \alpha & \beta & 0 \\ -\beta & \alpha & 0 \\ 0 & 0 & \gamma \end{pmatrix}.$$

c. Soit  $U \in G$ . Déterminer l'unique solution de (S) vérifiant la condition initiale  $X(0) = U$ .

**Exercice 2. (\*\*)** On fixe  $\alpha > 0$  et on suppose que  $\alpha$  n'est pas un entier. On définit sur  $[-1, 1]$  la fonction

$$f_\alpha : x \mapsto \cos(\alpha \operatorname{Arccos}(x)).$$

1. Justifier que  $f_\alpha$  est de classe  $\mathcal{C}^\infty$  sur  $] -1, 1[$  et vérifier que  $f_\alpha$  est solution sur  $] -1, 1[$  de l'équation différentielle

$$(1 - x^2)y'' - xy' + \alpha^2 y = 0.$$

Cette équation différentielle est notée  $(E_\alpha)$ .

2. Trouver toutes les solutions développables en série entière de cette équation différentielle. En déduire que toutes les solutions de  $(E_\alpha)$  sur  $] -1, 1[$  sont développables en série entière sur cet intervalle.

3. Montrer que la fonction  $f_\alpha$  est développable en série entière sur  $] -1, 1[$  et donner son développement en série entière.

**Exercice 3. Le wronskien**

**Partie I — une propriété de la trace (\*\*\*)**

On fixe un entier  $n \geq 2$  et on se donne une matrice  $A$  de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .

Pour toute matrice  $B$  de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  et tout indice  $i$  de  $[[1, n]]$ , on note  $f_i(B)$  la matrice obtenue à partir de  $B$  en multipliant sa  $i$ -ième colonne par  $A$ . En d'autres termes, si on note  $B_1, \dots, B_n$  les colonnes de  $B$ , les colonnes de  $f_i(B)$  sont  $B_1, \dots, B_{i-1}, AB_i, B_{i+1}, \dots, B_n$ .

Enfin, pour toute matrice  $B$  de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ , on pose

$$F(B) = \sum_{i=1}^n \det(f_i(B)).$$

**I.1.** Montrer que  $F$  est linéaire par rapport à chaque colonne de sa variable.

**I.2.** Montrer que  $F$  est antisymétrique : pour toute matrice  $B$  de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ , pour tout couple  $(i, j)$  d'indices distincts entre 1 et  $n$ , si  $C$  est la matrice obtenue à partir de  $B$  en permutant la  $i$ -ième et la  $j$ -ième colonnes de  $B$ , alors elle vérifie l'égalité  $F(C) = -F(B)$ .

**I.3.** Calculer  $F(I_n)$ .

**I.4.** Prouver l'égalité  $F(B) = \text{tr}(A) \det(B)$  pour toute matrice  $B$  de  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ .

**Partie II — le wronskien (\*\*)**

On se donne un intervalle  $I$  de  $\mathbb{R}$  non trivial (non réduit à l'ensemble vide ou à un singleton).

Pour toute famille  $\mathcal{X} = (X_1, \dots, X_n)$  de fonctions définies sur  $I$ , à valeurs dans  $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ , la matrice wronskienne de la famille  $\mathcal{X}$  est la fonction définie de  $I$  dans  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  par

$$W_{\mathcal{X}} : t \mapsto M_{\mathcal{E}}(X_1(t), \dots, X_n(t)),$$

où  $\mathcal{E} = (E_1, \dots, E_n)$  est la base canonique de  $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ . Quand il n'y a pas d'ambiguïté, la fonction  $W_{\mathcal{X}}$  est simplement notée  $W$ . Le *wronskien* de la famille  $\mathcal{X}$  est alors la fonction définie de  $I$  dans  $\mathbb{R}$  par

$$w_{\mathcal{X}} : t \mapsto \det(W_{\mathcal{X}}(t)).$$

Là encore, en l'absence d'ambiguïté, la fonction  $w_{\mathcal{X}}$  est simplement notée  $w$ . Pour tout  $t$  dans  $I$ , le nombre  $w(t)$  est le déterminant de la matrice dont les colonnes sont  $X_1(t), \dots, X_n(t)$ .

On se donne une fonction  $A : I \rightarrow \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  continue. Le théorème de Cauchy linéaire nous enseigne que l'ensemble des solutions du système différentiel  $X' = A(t)X$  est alors un espace vectoriel de dimension  $n$ . Cet espace vectoriel est noté  $E_0$  dans la suite.

Soit  $\mathcal{X} = (X_1, \dots, X_n)$  une famille de  $n$  éléments de  $E_0$ . On note  $W$  sa matrice wronskienne et  $w$  son wronskien.

**II.1.** Pour tout  $t$  dans  $I$ , prouver la relation  $w'(t) = \text{tr}(A(t))w(t)$ .

**II.2.** Montrer que si la fonction  $w$  n'est pas la fonction nulle, alors cette fonction ne s'annule en aucun point de  $I$ .

**II.3.** Montrer que  $w$  n'est pas la fonction nulle si, et seulement si, la famille  $\mathcal{X}$  est une base de  $E_0$ .

On se donne une équation différentielle linéaire scalaire d'ordre 2

$$x'' + a(t)x' + b(t)x = 0.$$

On a vu qu'une telle équation différentielle admet une réécriture sous la forme  $X' = A(t)X$  en notant  $X$  la fonction vectorielle dont les coordonnées sont les fonctions  $x$  et  $x'$ .

Si  $(x_1, x_2)$  est un couple de solutions de cette équation différentielle, on lui associe donc un couple  $(X_1, X_2)$  de solutions de  $X' = A(t)X$  et on peut donc lui associer le wronskien du couple  $(X_1, X_2)$ , qui est alors appelé également *wronskien du couple*  $(x_1, x_2)$ .

**II.4.** Dans le cas où  $a$  est la fonction nulle, que dire du wronskien du couple  $(x_1, x_2)$  ?

**II.5.** On considère une équation différentielle  $x'' + ax' + bx = 0$  à coefficients constants et on suppose que son équation caractéristique possède deux racines distinctes, notée  $r$  et  $s$ . Exprimer le wronskien de tout couple de solutions.

**Partie III — la méthode de variation des constantes (\*\*)**

On se donne une fonction  $A : I \mapsto \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  continue. On considère aussi une fonction  $B : I \mapsto \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$  continue.

On note (S) le système différentiel  $X' = A(t)X + B(t)$  et  $(S_0)$  le système  $X' = A(t)X$ .

On considère une base  $\mathcal{X}$  de l'espace vectoriel  $E_0$  des solutions de  $(S_0)$  sur  $I$ . Sa matrice wronskienne est notée  $W$  et son wronskien est noté  $w$ .

On fixe  $t_0$  dans  $I$  et  $U_0$  dans  $\mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$ . Le but de cette partie est de trouver la solution du problème de Cauchy constitué du système (S) et de la condition initiale  $X(t_0) = U_0$ . L'existence et l'unicité de cette solution sont garanties par le théorème de Cauchy linéaire. Cette solution est notée  $Y$ .

Pour trouver une solution particulière de (S), on se donne des fonctions  $c_1, \dots, c_n$  de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $I$  et on crée les fonctions vectorielles

$$C : t \mapsto \begin{pmatrix} c_1(t) \\ \vdots \\ c_n(t) \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad X : t \mapsto W(t)C(t) = \sum_{k=1}^n c_k(t)X_k(t).$$

**III.1.** Pour tout  $t$  dans  $I$ , prouver l'égalité  $X'(t) - A(t)X(t) = W(t)C'(t)$ .

**III.2.** En déduire une expression (sous forme intégrale) de la solution de (S) qui s'annule en  $t_0$ .

**III.3.** Obtenir finalement une expression de la fonction vectorielle  $Y$ .

**III.4.** Résoudre l'équation différentielle  $y'' - 5y' + 6y = \frac{e^t}{\operatorname{ch}^2(t)}$  sur  $\mathbb{R}$  en utilisant la méthode ci-dessus (question très calculatoire).

**Partie IV — la méthode du wronskien (\*)**

On reprend les notations de la question II.3 et on suppose que la fonction  $a$  est la fonction nulle, si bien que l'équation différentielle considérée s'écrit  $x'' + b(t)x = 0$ .

On fixe  $t_0$  dans  $I$  et on considère les solutions  $x_0$  et  $x_1$  de cette équation différentielle définies par les conditions initiales

$$(x_0(t_0), x_0'(t_0)) = (1, 0) \quad \text{et} \quad (x_1(t_0), x_1'(t_0)) = (0, 1).$$

On suppose enfin que la fonction  $x_0$  ne s'annule en aucun point de l'intervalle  $I$ . Le but de cette partie est d'obtenir une expression de  $x_1$  en fonction de  $x_0$ .

On note  $w$  le wronskien du couple  $(x_0, x_1)$ .

**IV.1.** Trouver une expression explicite de la fonction  $w$ .

**IV.2.** Exprimer la dérivée de la fonction  $x_1/x_0$ .

**IV.3.** En déduire une expression de  $x_1$  au moyen d'une intégrale.

**IV.4.** Dans cette question, on prend  $I = ] - \frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[$  et on suppose que la fonction  $x_0$  est la fonction  $t \mapsto \cos^2(t)$ . En déduire la fonction  $b$  puis la fonction  $x_1$ .

**Exercice 4. (\*\*)** Soient  $a$  et  $b$  deux fonctions définies et continues sur  $\mathbb{R}$ , à valeurs réelles.

On note (E) l'équation différentielle

$$y'' + a(x)y' + b(x)y = 0.$$

Montrer que (E) possède un système fondamental de solutions  $(f, g)$  formé d'une fonction paire et d'une fonction impaire si, et seulement si, la fonction  $a$  est impaire et la fonction  $b$  est paire.