

Aucun document ni calculatrice.

La rédaction est très importante, rédigez et justifiez clairement vos réponses ou démonstrations !

Les exercices 1, 2, 3 et 4 sont indépendants.

**Exercice 1** (Barème approximatif : 5 points)

Soit  $\alpha \in \mathbb{R}$  un paramètre. Soit  $f$  la fonction définie par

$$\begin{cases} f(x, y) = \frac{1 + \alpha x^2 - e^{-y^2}}{x^2 + y^2} & \text{si } (x, y) \neq (0, 0), \\ f(0, 0) = 1 & \text{sinon.} \end{cases}$$

On rappelle la formule de Taylor-Lagrange de la fonction  $\exp$  à l'ordre 1 en  $a = 0$  : pour tout  $t \in \mathbb{R}$ , il existe  $\xi \in ]0, 1[$  tel que

$$e^t = 1 + t + \frac{t^2}{2} e^{\xi t}.$$

1. Montrer que la fonction  $f$  est continue en  $(0, 0)$  si et seulement si  $\alpha = 1$ .

(Indication : étudier les cas  $\alpha = 1$  et  $\alpha \neq 1$  pour démontrer l'équivalence.)

Correction : On utilise la formule de Taylor-Lagrange pour obtenir une autre expression de  $f(x, y)$  lorsque  $(x, y) \neq (0, 0)$  :

$$f(x, y) = \frac{\chi + \alpha x^2 - (\chi - y^2 + \frac{y^4}{2} e^{-\xi y^2})}{x^2 + y^2} = \frac{\alpha x^2 + y^2 - \frac{y^4}{2} e^{-\xi y^2}}{x^2 + y^2}$$

- Si  $\alpha \neq 1$ , on considère le chemin d'équation  $x = y$  paramétré par la fonction  $\Phi$  définie par  $\Phi(t) = \begin{pmatrix} t \\ t \end{pmatrix}$  et continue en  $t = 0$  avec  $\Phi(0) = (0, 0)$ . On calcule la composée

$$f \circ \Phi(t) = f(t, t) = \frac{(\alpha + 1)}{2} - \frac{t^2}{4} e^{-\xi t^2} \xrightarrow[t \rightarrow 0]{} \frac{(\alpha + 1)}{2} \neq f(0, 0).$$

La fonction composée  $f \circ \Phi$  n'est pas continue en  $t = 0$ . Comme  $\Phi$  est continue en  $t = 0$ , on en déduit que c'est la fonction  $f$  qui n'est pas continue en  $(0, 0)$ .

- Si  $\alpha = 1$ , on démontre la C.S. de continuité en  $(0, 0)$ . Passons en coordonnées polaires au voisinage de  $(0, 0)$  :

$$f(r \cos \theta, r \sin \theta) = 1 - \frac{r^2 \sin^4 \theta}{2} e^{-\xi r^2 \sin^2 \theta}$$

On obtient

$$\forall r \geq 0, \forall \theta \in [0, 2\pi[, |f(r \cos \theta, r \sin \theta) - f(0, 0)| = \left| \frac{r^2 \sin^4 \theta}{2} e^{-\xi r^2 \sin^2 \theta} \right| \leq \frac{r^2}{2}$$

On pose  $g(r) = \frac{r^2}{2} \xrightarrow[r \rightarrow 0]{} 0$ . La condition suffisante de continuité est démontrée.

2. Étudier l'existence des dérivées partielles premières de  $f$  en  $(0, 0)$  en fonction de  $\alpha$ .

Correction : •  $\frac{f(h,0)-f(0,0)}{h} = \frac{\frac{1+\alpha h^2-1}{h^2}-1}{h} = \frac{\alpha-1}{h}$ .

La dérivée partielle première de  $f$  par rapport à  $x$  existe si et seulement si  $\alpha - 1 = 0$ , autrement dit si  $\alpha = 1$ . Dans ce cas  $\frac{\partial f}{\partial x}(0, 0) = 0$ .

•  $\frac{f(0,k)-f(0,0)}{k} = \frac{\frac{1-e^{-k^2}}{k^2}-1}{k} = \frac{\frac{k^2-\frac{k^4}{2}e^{-\xi k^2}}{k^2}-1}{k} = -\frac{k}{2}e^{-\xi k^2} \xrightarrow[t \rightarrow 0]{} 0$ .

La dérivée partielle première de  $f$  par rapport à  $y$  existe quelle que soit la valeur de  $\alpha$  et on a  $\frac{\partial f}{\partial y}(0, 0) = 0$ .

3. Pour  $\alpha = 1$ , la fonction  $f$  est-elle différentiable en  $(0, 0)$  ?

Correction : • On commence par déterminer la fonction  $\varepsilon$  telle que

$$f(h, k) = f(0, 0) + 0 \times h + 0 \times k + \sqrt{h^2 + k^2} \varepsilon(h, k)$$

On obtient

$$\varepsilon(h, k) = \frac{f(h, k) - f(0, 0)}{\sqrt{h^2 + k^2}} = -\frac{k^4}{2(h^2 + k^2)^{\frac{3}{2}}} e^{-\xi k^2}$$

• Ensuite on démontre que  $\lim_{\|(h,k)\| \rightarrow 0} \varepsilon(h, k) = 0$  :

Un passage en coordonnées polaires nous permet d'obtenir

$$\forall r \geq 0, \forall \theta \in [0, 2\pi[, |\varepsilon(r \cos \theta, r \sin \theta)| = \left| \frac{r \sin^4 \theta}{2} \right| e^{-\xi r^2 \sin^2 \theta} \leq \frac{r}{2} \xrightarrow[r \rightarrow 0]{} 0.$$

La fonction  $f$  est bien différentiable en  $(0, 0)$ .

### Exercice 2 (Barème approximatif : 5 points)

Soit  $f$  la fonction définie par

$$f(x, y) = \ln(1 + x + 2y) - 2y(1 + x + y)$$

1. Préciser le domaine de définition  $D$  de  $f$  et justifier que  $f$  est de classe  $\mathcal{C}^2$  sur  $D$ .

Correction : Le domaine de définition de  $f$  est le demi plan

$$D = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 ; 1 + x + 2y > 0\}.$$

2. Déterminer le gradient de la fonction  $f$ .

Correction : Le gradient de  $f$  en tout point  $(x, y) \in D$  est

$$\nabla f(x, y) = \left( \begin{array}{c} \frac{1}{1+x+2y} - 2y \\ \frac{1}{1+x+2y} - 2(1+x+2y) \end{array} \right).$$

3. En déduire l'unique point critique  $M_0(x_0, y_0)$  de  $f$ .

(Indication : on justifiera que  $1 + x_0 + 2y_0 = 1$ .)

Correction : Il s'agit de résoudre le système  $\nabla f(x, y) = \vec{0}$ .

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \frac{1}{1+x+2y} - 2y = 0 \\ \frac{1}{1+x+2y} - 2(1+x+2y) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \frac{1}{1+x+2y} - 2y = 0 & (L_1) \\ (1+x+2y)^2 = 1 & (L_2) \end{cases}$$

Comme on cherche une solution dans  $D$  on a nécessairement  $1 + x + 2y = 1$ . Ainsi

$$(L_1) \Rightarrow 1 - 2y = 0 \Rightarrow y = \frac{1}{2}.$$

$$1 + x + 2y = 0 \text{ et } y = \frac{1}{2} \Rightarrow x = 1 - 2y = -1$$

La fonction  $f$  admet un unique point critique  $(x_0, y_0) = (-1, \frac{1}{2})$ .

4. Déterminer les dérivées partielles secondes de  $f$ .

Correction : On a

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(x, y) = -\frac{1}{(1+x+2y)^2}, \quad \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y}(x, y) = \frac{-2}{(1+x+2y)^2} - 2$$

$$\text{et } \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(x, y) = \frac{-4}{(1+x+2y)^2} - 4$$

5. En déduire la nature du point critique (minimum, maximum ou point selle).

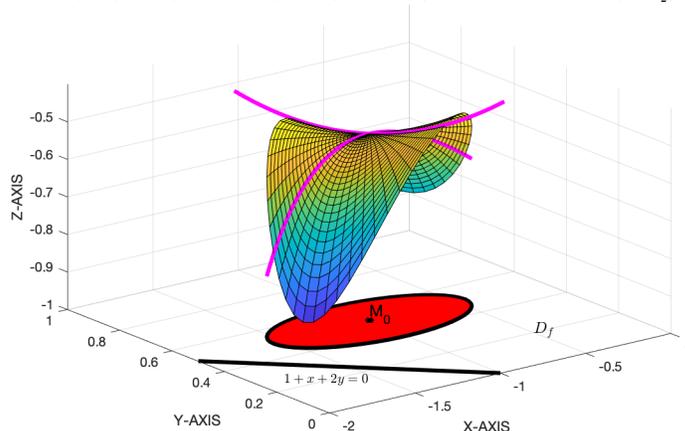
Correction : Comme  $f$  est de classe  $\mathcal{C}^2$  au moins on utilise le développement de Taylor-Young à l'ordre 2 pour étudier le signe de  $f(x, y) - f(x_0, y_0)$ .

Le discriminant de la partie régulière du second degré est

$$\tilde{\Delta}_{(x_0, y_0)} = b^2 - ac = (-4)^2 - (-1) \times (-8) = 8 > 0.$$

Il s'agit d'un point selle.

$$f(x, y) = \ln(1+x+2y) - 2y(1+x+y) - \text{Point selle en } M_0(-1, \frac{1}{2})$$

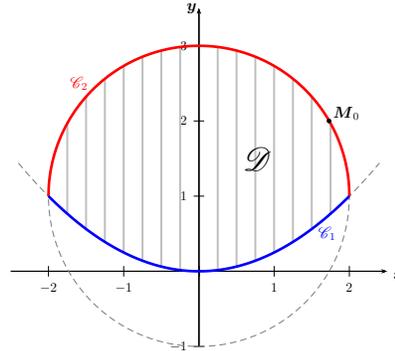


**Exercice 3** (Barème approximatif : 4 points)

On considère le domaine défini par  $\mathcal{D} = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 ; x^2 + (y - 1)^2 \leq 4 \text{ et } 4y \geq x^2\}$ .

1. Faire une figure.

Correction :



2. Paramétrer le bord  $\mathcal{C}$  du domaine  $\mathcal{D}$ .

Correction : Le bord  $\mathcal{C}$  du domaine  $\mathcal{D}$  est composé de deux morceaux de courbes  $\mathcal{C} = \mathcal{C}_1 \cup \mathcal{C}_2$ .

$$M(x, y) \in \mathcal{C}_1 \Leftrightarrow \exists t \in [-2, 2], \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \Phi_1(t) = \begin{pmatrix} t \\ \frac{t^2}{4} \end{pmatrix}.$$

$$M(x, y) \in \mathcal{C}_2 \Leftrightarrow \exists \theta \in [0, \pi], \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \Phi_2(\theta) = \begin{pmatrix} 2 \cos \theta \\ 1 + 2 \sin \theta \end{pmatrix}.$$

3. Soit  $M_0(\sqrt{3}, 2) \in \mathcal{C}$ .

- (a) Placer le point  $M_0$  sur votre figure.

Correction : Voir schéma.

- (b) En déduire les équations paramétriques de la tangente à  $\mathcal{C}$  en  $M_0$ .

Correction : On observe que  $M_0 \in \mathcal{C}_2$ .

On cherche  $\theta_0$  de sorte que  $M_0 = \Phi_2(\theta_0)$  en résolvant le système

$$\begin{cases} 2 \cos \theta_0 = \sqrt{3} \\ 1 + 2 \sin \theta_0 = 2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \cos \theta_0 = \frac{\sqrt{3}}{2} \\ \sin \theta_0 = \frac{1}{2} \end{cases} \Leftrightarrow \theta_0 = \frac{\pi}{6} [2\pi].$$

Dans ce cas, les équations paramétriques de la tangente  $\mathcal{T}$  à  $\mathcal{C}$  en  $M_0$  sont

$$\begin{aligned} M(x, y) \in \mathcal{T} &\Leftrightarrow \exists \lambda \in \mathbb{R}, M = M_0 + \lambda \Phi'(\frac{\pi}{6}) \\ &\Leftrightarrow \exists \lambda \in \mathbb{R}, \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sqrt{3} - \lambda \\ 2 + \lambda\sqrt{3} \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

**Exercice 4** (Barème approximatif : 6 points)

Soit  $\vec{V}$  le champ de vecteurs défini sur  $\mathbb{R}^3$  par

$$\vec{V}(x, y, z) = \begin{pmatrix} \phi'(x) \\ \phi'(y) \\ \phi'(z) \end{pmatrix},$$

où  $\phi$  est une fonction d'une variable réelle de classe  $\mathcal{C}^2$  sur  $\mathbb{R}$ .

1. Montrer que  $\vec{V}$  dérive d'un potentiel scalaire (sans chercher à le déterminer).

Correction : On calcule le rotationnel de  $\vec{V}$  en tout point  $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$  :

$$\text{rot } \vec{V}(x, y, z) = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} \\ \frac{\partial}{\partial y} \\ \frac{\partial}{\partial z} \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} \phi'(x) \\ \phi'(y) \\ \phi'(z) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial[\phi'(z)]}{\partial y} - \frac{\partial[\phi'(y)]}{\partial z} \\ \frac{\partial[\phi'(x)]}{\partial z} - \frac{\partial[\phi'(z)]}{\partial x} \\ \frac{\partial[\phi'(y)]}{\partial x} - \frac{\partial[\phi'(x)]}{\partial y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

D'après le cours  $\text{rot } \vec{V} = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{V}$  dérive d'un potentiel scalaire.

2. Exprimer, en fonction de  $\phi$ , les potentiels scalaires  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  vérifiant  $\vec{V} = \nabla f$ .

Correction : On a  $\forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ ,  $f(x, y, z) = \phi(x) + \phi(y) + \phi(z) + K$ ,  $K \in \mathbb{R}$ .

3. On suppose que  $\forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ ,  $\Delta f(x, y, z) = 0$ .

- (a) Montrer que le champ de vecteur  $\vec{V}$  dérive d'un potentiel vecteur  $\vec{A} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ .

Correction : On a  $\text{div } \vec{V} = \text{div}(\nabla f) = \Delta f = 0$ .

D'après le cours,  $\text{div } \vec{V} = 0 \Leftrightarrow \vec{V}$  dérive d'un potentiel vecteur.

- (b) Justifier que  $\forall t \in \mathbb{R}$ ,  $\Phi''(t) = 0$ .

Correction : On a

$$\forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3, \Delta f(x, y, z) = 0 \Rightarrow \forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3, \phi''(x) + \phi''(y) + \phi''(z) = 0.$$

Pour  $x = y = z = t$ , on obtient  $\forall t \in \mathbb{R}$ ,  $\phi''(t) = 0$ .

Bien que cela ne soit pas demandé, on en déduit que  $\phi(t) = at + b$ , avec  $(a, b) \in \mathbb{R}^2$ .

- (c) On cherche  $\vec{A}$  sous la forme

$$\vec{A}(x, y, z) = \begin{pmatrix} \psi(y, z) \\ \psi(z, x) \\ \psi(x, y) \end{pmatrix}$$

où  $\psi : (u, v) \mapsto \psi(u, v)$  est une fonction différentiable sur  $\mathbb{R}^2$  et antisymétrique :

$$\forall (u, v) \in \mathbb{R}^2, \psi(v, u) = -\psi(u, v).$$

- i. Montrer que  $\exists C \in \mathbb{R}$ ,  $\forall (u, v) \in \mathbb{R}^2$ ,  $\frac{\partial \psi}{\partial u}(u, v) = -\frac{\partial \psi}{\partial v}(u, v) = C$ .

Correction : On pose le système  $\text{rot } \vec{A} = \vec{V}$  composante par composante

$$\forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3, \begin{cases} \frac{\partial \psi}{\partial v}(x, y) - \frac{\partial \psi}{\partial u}(z, x) = a & (L_1) \\ \frac{\partial \psi}{\partial v}(y, z) - \frac{\partial \psi}{\partial u}(x, y) = a & (L_2) \\ \frac{\partial \psi}{\partial v}(z, x) - \frac{\partial \psi}{\partial u}(y, z) = a & (L_3) \end{cases}$$

L'antisymétrie de  $\psi$  entraîne  $\frac{\partial \psi}{\partial v}(u, v) = -\frac{\partial \psi}{\partial u}(v, u)$ . Par conséquent

$$(L_1) \Rightarrow \forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3, \frac{\partial \psi}{\partial v}(x, y) + \frac{\partial \psi}{\partial v}(x, z) = a$$

En posant  $x = u$  et  $y = z = v$ , on obtient  $\forall (u, v) \in \mathbb{R}^2$ ,  $2\frac{\partial \psi}{\partial v}(u, v) = a$ .

On en déduit aussi que  $\forall (u, v) \in \mathbb{R}^2$ ,  $\frac{\partial \psi}{\partial u}(u, v) = -\frac{\partial \psi}{\partial v}(v, u) = -\frac{a}{2}$ .

Finalement  $\exists C = -\frac{a}{2}$ ,  $\forall (u, v) \in \mathbb{R}^2$ ,  $\frac{\partial \psi}{\partial u}(u, v) = -\frac{\partial \psi}{\partial v}(u, v) = C$ .

- ii. En déduire une expression algébrique du champ de vecteur  $\vec{A}$ .  
Correction : Par intégration partielle, on trouve

$$\psi(u, v) = Cu - Cv + K, \quad K \in \mathbb{R}.$$

L'antisymétrie de  $\psi$  entraîne  $K = 0$ . On conclut que

$$\vec{A}(x, y, z) = \begin{pmatrix} C(y - z) \\ C(z - x) \\ C(x - y) \end{pmatrix}$$