

Devoir surveillé n°2

Correction



EXERCICE

- On remarque que C est compact. En effet, C est clairement fermé. De plus, pour $(x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}_+^n$, on a $\|(x_1, \dots, x_n)\|_1 = x_1 + \dots + x_n \leq 1$, et donc C est borné. C est une partie compacte de \mathbb{R}^n et f , qui est continue sur C , admet un maximum global sur C , atteint en a . De plus, puisque $f(x_1, \dots, x_n)$ s'annule si un des x_i est nul, il est clair que $a \in]0, +\infty[^n$.
- Posons $g(x) = \alpha_1 x_1 + \dots + \alpha_n x_n$. Par le théorème des multiplicateurs de Lagrange, il existe $\lambda \in \mathbb{R}$ tel que, pour tout $i \in \{1, \dots, n\}$, on a

$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(a) = \lambda \frac{\partial g}{\partial x_i}(a) = \lambda \alpha_i.$$

Or,

$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(a) = \alpha_i \frac{f(a)}{a_i}.$$

Puisque $f(a) \neq 0$, on a $\lambda \neq 0$ et tous les a_i sont égaux (à $\frac{f(a)}{\lambda}$). Mais, puisque $\alpha_1 a_1 + \dots + \alpha_n a_n = 1$, on en déduit que f atteint son maximum sur C en le point $(1, \dots, 1)$. Ce maximum vaut 1. D'où $\forall x \in C, x_1^{\alpha_1} \dots x_n^{\alpha_n} \leq 1$.

- La question précédente prouve que, si $(x_1, \dots, x_n) \in [0, +\infty[^n$ satisfait $\alpha_1 x_1 + \dots + \alpha_n x_n = 1$, alors

$$\prod_{i=1}^n x_i^{\alpha_i} \leq 1 = \sum_{i=1}^n \alpha_i x_i.$$

Dans le cas général, on se ramène à ceci en posant

$$y_i = \frac{x_i}{\sum_{i=1}^n \alpha_i x_i},$$

qui vérifie $\alpha_1 y_1 + \dots + \alpha_n y_n = 1$. De $\prod_{i=1}^n y_i^{\alpha_i} \leq 1$, on déduit l'inégalité demandée.

Il y a égalité si, et seulement si, $f\left(\frac{x}{\sum_{i=1}^n \alpha_i x_i}\right) = 1$ ou encore si, et seulement si, $x_1 = x_2 = \dots = x_n$.

- On pose $X = yz, Y = xz, Z = xy$ et on choisit $\alpha_1 = \alpha_2 = \alpha_3 = \frac{1}{3}$. D'après ce qui précède $(XYZ)^{\frac{1}{3}} \leq \frac{1}{3}(X + Y + Z)$, inégalité qui s'écrit encore sous la forme $V^{\frac{2}{3}} \leq \frac{S}{6}$ avec $V = xyz$ et $2(xy + xz + yz)$. On vérifiera que le minimum de $S(x, y, z) = 2(xy + xz + yz)$ est atteint pour $x = y = z = V^{\frac{1}{3}}$, ce qui entraîne aussi que, à volume fixé, le parallélépipède de surface minimal est le cube.

PROBLÈME

Partie I

- L'application $f_k : (x_1, x_2, \dots, x_n) \mapsto x_k$ est de classe \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^n et on a $\forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2, \forall x \in \mathbb{R}^n, \frac{\partial^2 f_k}{\partial x_i \partial x_j}(x) = 0$.
Donc $f_k \in \mathcal{N}$. On en déduit que $f_k \circ u = u_k$ appartient à \mathcal{N} .
- a) On a, pour tout $x \in \mathbb{R}^n, J_x(f \circ u) = J_{u(x)} f \cdot J_x u$, on obtient donc par identification des coefficients :

$$\frac{\partial(f \circ u)}{\partial x_i} = \sum_{k=1}^n \left(\frac{\partial f}{\partial x_k} \circ u \right) \frac{\partial u_k}{\partial x_i}.$$

b) On dérivant l'expression précédente par rapport à x_j , on obtient

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2(f \circ u)}{\partial x_i \partial x_j} &= \sum_{k=1}^n \left(\frac{\partial f}{\partial x_k} \circ u \right) \frac{\partial^2 u_k}{\partial x_i \partial x_j} + \sum_{k=1}^n \frac{\partial}{\partial x_j} \left(\frac{\partial f}{\partial x_k} \circ u \right) \frac{\partial u_k}{\partial x_i} \\ &= \sum_{k=1}^n \left(\frac{\partial f}{\partial x_k} \circ u \right) \frac{\partial^2 u_k}{\partial x_i \partial x_j} + \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n \frac{\partial u_k}{\partial x_i} \frac{\partial u_l}{\partial x_j} \frac{\partial^2 f}{\partial x_k \partial x_l} \circ u \end{aligned}$$

c) Si $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$, M_{ij} désigne l'élément de la i ème ligne et la j ème colonne de la matrice M . Pour tout $(i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2$, on a :

$$\begin{aligned} (H_x(f \circ u))_{ij} &= \sum_{k=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_k}(u(x)) (H_x(u_k))_{ij} + \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n (J_x(u))_{ki} (H_{u(x)}(f))_{kl} (J_x(u))_{lj} \\ &= \sum_{k=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_k}(u(x)) (H_x(u_k))_{ij} + ({}^t J_x(u) H_{u(x)} J_x(u))_{ij}. \end{aligned}$$

$$\text{D'où } H_x(f \circ u) = {}^t J_x(u) H_{u(x)}(f) J_x(u) + \sum_{k=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_k}(u(x)) H_x(u_k).$$

3. a) Il est clair que l'application $(V, W) \mapsto \text{tr}(VW)$ est bilinéaire. De plus elle est symétrique, puisque $\text{tr}(VW) = \text{tr}(WV)$. Enfin si $V = (v_{ij})_{1 \leq i, j \leq n} \in \mathcal{S}_n(\mathbb{R})$, $\text{tr}(V^2) = \sum_{i,j} v_{ij}^2$, donc $\text{tr}(V^2) \geq 0$ et $\text{tr}(V^2) = 0$ si, et seulement si, $v_{ij} = 0$, pour tout (i, j) . Donc la forme est définie positive et par conséquent c'est un produit scalaire sur \mathcal{S}_n .

b) Si $V_2 = 0$, on a $V_2 = 0V_1$. Si $V_2 \neq 0$, la condition $\forall S \in \mathcal{S}_n(\mathbb{R}), \text{tr}(V_1 S) = 0 \Rightarrow \text{tr}(V_2 S) = 0$ est équivalent à dire que $(\mathbb{R}V_1)^\perp \subset (\mathbb{R}V_2)^\perp$. Comme $(\mathbb{R}V_1)^\perp$ et $(\mathbb{R}V_2)^\perp$ sont des hyperplans, alors $(\mathbb{R}V_1)^\perp = (\mathbb{R}V_2)^\perp$ et donc $\mathbb{R}V_1 \mathbb{R}V_2$, d'où il existe $\lambda \in \mathbb{R}$ tel que $V_2 = \lambda V_1$.

4. a) On a $\text{tr}(AH_x(f)) = \sum_{i=1}^n (AH_x(f))_{ii} = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} (H_x(f))_{ji} = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(x) = Df(x)$.

b) D'après la question 2.c), on a : $H_x(f \circ u) = {}^t J_x(u) H_{u(x)}(f) J_x(u) + \sum_{k=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_k}(u(x)) H_x(u_k)$, et donc $AH_x(f \circ u) =$

$$A {}^t J_x(u) H_{u(x)}(f) J_x(u) + \sum_{k=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_k}(u(x)) AH_x(u_k). \text{ D'où pour tout } x \in \mathbb{R}^n, \text{ on peut écrire :}$$

$$\begin{aligned} D(f \circ u)(x) &= \text{tr}(AH_x(f \circ u)) \\ &= \text{tr}(A {}^t J_x(u) H_{u(x)}(f) J_x(u)) + \sum_{k=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_k}(u(x)) \text{tr}(AH_x(u_k)) \\ &= \text{tr}(A {}^t J_x(u) H_{u(x)}(f) J_x(u)) + \sum_{k=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_k}(u(x)) Du_k(x) \\ &= \text{tr}(A {}^t J_x(u) H_{u(x)}(f) J_x(u)). \end{aligned}$$

car $Du_k(x) = 0$ ($u_k \in \mathcal{N}$).

5. a) Pour tout $x \in \mathbb{R}^n$, on a $q(x) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n s_{ij} x_i x_j = \sum_{i=1}^n s_{ii} x_i^2 + 2 \sum_{1 \leq i < j \leq n} s_{ij} x_i x_j$. Donc $\frac{\partial^2 q}{\partial x_i \partial x_j} = 2s_{ij}$ et par suite

$$H_x(q) = 2S.$$

b) Puisque q conserve \mathcal{N} , donc $q \in \mathcal{N} \Rightarrow q \circ u \in \mathcal{N}$. Ce qui se traduit par $\text{tr}(AH_x(q)) = 0 \Rightarrow \text{tr}(AH_{u(x)}(q)) = \text{tr}(A {}^t J_x(u) H_{u(x)}(q) J_x(u)) = 0$. Or $H_x(q) = H_{u(x)}(q) = 2S$, donc

$$\forall S \in \mathcal{S}_n(\mathbb{R}), \text{tr}(AS) = 0 \Rightarrow \text{tr}(J_x(u) A {}^t J_x(u) S) = 0.$$

On déduit de la question 3.b), de cette partie, les deux matrices A et $J_x(u) A {}^t J_x(u)$ sont colinéaires, donc il existe $\lambda(x) \in \mathbb{R}$ tel que $J_x(u) A {}^t J_x(u) = \lambda(x) A$.

c) On a, pour tout $x \in \mathbb{R}^n$:

$$\begin{aligned} D(f \circ u)(x) &= \text{tr}(A^t J_x(u) H_{u(x)}(f) J_x(u)) \\ &= \text{tr}(J_x(u) A^t J_x(u) H_{u(x)}(f)) \\ &= \lambda(x) \text{tr}(A H_{u(x)}(f)) \\ &= \lambda(x) Df(u(x)). \end{aligned}$$

Partie II

1. a) Les deux matrices $J_x(u)$ et A étant inversibles, donc la matrice $\lambda(x)A = J_x(u)A^t J_x(u)$ est inversible et par conséquent $\lambda(x) \neq 0$.
 - b) Puisque u est de classe \mathcal{C}^2 , l'application $x \mapsto J_x(u)$ est de classe \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^n . Il est de même de l'application $x \mapsto J_x(u)A^t J_x(u)$. Donc pour tout (i, j) , l'application $x \mapsto \lambda(x)a_{ij} = (J_x(u)A^t J_x(u))_{ij}$ est de classe \mathcal{C}^1 , et comme A est inversible, il existe au moins un couple (i, j) tel que $a_{ij} \neq 0$, donc λ est \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^n .
 - c) On a $\lambda(x)I_n = B J_x(u) A^t J_x(u)$. Par multiplication à gauche par ${}^t J_x(u)$ et à droite par ${}^t J_x(u)^{-1}$, on obtient donc $\lambda(x)I_n = {}^t J_x(u) B J_x(u) A$, d'où $\lambda(x)B = {}^t J_x(u) B J_x(u)$.
2. On a, pour tout $(i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2$:

$$\forall x \in \mathbb{R}^n, \lambda(x)b_{ij} = ({}^t J_x(u) B J_x(u))_{i,j} = \sum_{p=1}^n \sum_{q=1}^n b_{pq} \frac{\partial u_p}{\partial x_i}(x) \frac{\partial u_q}{\partial x_j}(x),$$

d'où, $\forall x \in \mathbb{R}^n$,

$$(1) \quad b_{ij} \frac{\partial \lambda}{\partial x_k}(x) = \sum_{p=1}^n \sum_{q=1}^n b_{pq} \frac{\partial^2 u_p}{\partial x_k \partial x_i}(x) \frac{\partial u_q}{\partial x_j}(x) + \sum_{p=1}^n \sum_{q=1}^n b_{pq} \frac{\partial u_p}{\partial x_i}(x) \frac{\partial^2 u_q}{\partial x_k \partial x_j}(x).$$

En changeant (i, j, k) par (k, j, i) on obtient :

$$(2) \quad b_{kj} \frac{\partial \lambda}{\partial x_i}(x) = \sum_{p=1}^n \sum_{q=1}^n b_{pq} \frac{\partial^2 u_p}{\partial x_i \partial x_k}(x) \frac{\partial u_q}{\partial x_j}(x) + \sum_{p=1}^n \sum_{q=1}^n b_{pq} \frac{\partial u_p}{\partial x_k}(x) \frac{\partial^2 u_q}{\partial x_i \partial x_j}(x).$$

Et de même, en changeant (i, j, k) par (i, k, j) on obtient :

$$(3) \quad b_{ik} \frac{\partial \lambda}{\partial x_j}(x) = \sum_{p=1}^n \sum_{q=1}^n b_{pq} \frac{\partial^2 u_p}{\partial x_j \partial x_i}(x) \frac{\partial u_q}{\partial x_k}(x) + \sum_{p=1}^n \sum_{q=1}^n b_{pq} \frac{\partial u_p}{\partial x_i}(x) \frac{\partial^2 u_q}{\partial x_j \partial x_k}(x).$$

Par sommation, on obtient donc

$$\begin{aligned} b_{ki} \frac{\partial \lambda}{\partial x_k} + b_{kj} \frac{\partial \lambda}{\partial x_i} - b_{ij} \frac{\partial \lambda}{\partial x_k} &= \sum_{p=1}^n \sum_{q=1}^n b_{pq} \frac{\partial u_p}{\partial x_k} \frac{\partial^2 u_q}{\partial x_i \partial x_j} + \sum_{p=1}^n \sum_{q=1}^n b_{pq} \frac{\partial^2 u_p}{\partial x_j \partial x_i} \frac{\partial u_q}{\partial x_k} \\ &= 2 \sum_{p=1}^n \sum_{q=1}^n b_{pq} \frac{\partial u_p}{\partial x_k} \frac{\partial^2 u_q}{\partial x_i \partial x_j} \end{aligned}$$

en utilisant la symétrie de la matrice B .

3. Calculons de deux manières différentes : $E = \sum_{i,j} \sum_{p,q} a_{ij} b_{pq} \frac{\partial u_p}{\partial x_k} \frac{\partial^2 u_q}{\partial x_i \partial x_j}$.

D'une part, on a :

$$E = \sum_{p,q} b_{pq} \frac{\partial u_p}{\partial x_k} \left(\sum_{i,j} a_{ij} \frac{\partial^2 u_q}{\partial x_i \partial x_j} \right) = \sum_{p,q} b_{pq} \frac{\partial u_p}{\partial x_k} D u_q = 0.$$

D'autre part

$$\begin{aligned} E &= \sum_{i,j} a_{ij} \left(\sum_{p,q} b_{pq} \frac{\partial u_p}{\partial x_k} \frac{\partial^2 u_q}{\partial x_i \partial x_j} \right) \\ &= \frac{1}{2} \sum_{i,j} a_{ij} \left(b_{ik} \frac{\partial \lambda}{\partial x_j} + b_{kj} \frac{\partial \lambda}{\partial x_i} - b_{ij} \frac{\partial \lambda}{\partial x_k} \right) \\ &= \frac{1}{2} \left[\sum_{j=1}^n \frac{\partial \lambda}{\partial x_j} \sum_{i=1}^n b_{ki} a_{ij} + \sum_{i=1}^n \frac{\partial \lambda}{\partial x_i} \sum_{j=1}^n b_{kj} a_{ji} - \frac{\partial \lambda}{\partial x_k} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n b_{ij} a_{ij} \right] \end{aligned}$$

Mais $AB = I_n$, donc $\forall (i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2$, $\sum_{k=1}^n a_{ik} b_{kj} = \begin{cases} 1 & \text{si } i = j \\ 0 & \text{si } i \neq j. \end{cases}$, d'où :

$$E = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial \lambda}{\partial x_k} + \frac{\partial \lambda}{\partial x_k} - \frac{\partial \lambda}{\partial x_k} \text{tr}(AB) \right) = -\frac{1}{2}(n-2) \frac{\partial \lambda}{\partial x_k}.$$

En conclusion, $\forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket, \forall x \in \mathbb{R}^n$, $(n-2) \frac{\partial \lambda}{\partial x_k}(x)$

4. a) Puisque $n \neq 2, \forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket, \forall x \in \mathbb{R}^n$, $(n-2) \frac{\partial \lambda}{\partial x_k}(x) = 0$ et donc λ est constant. Donc, d'après la question 2. de cette partie, $\forall i, j, k$,

$$\sum_{p,q} b_{pq} \frac{\partial u_p}{\partial x_k} \frac{\partial^2 u_q}{\partial x_i \partial x_j} = 0.$$

Soit U_{ij} la matrice colonne qui admet comme élément de la $q^{\text{ième}}$ ligne $\frac{\partial^2 u_q}{\partial x_i \partial x_j}(x)$. On a donc

$$\sum_{p,q} b_{pq} \frac{\partial u_p}{\partial x_k} \frac{\partial^2 u_q}{\partial x_i \partial x_j}(x) = \sum_{p=1}^n \frac{\partial u_p}{\partial x_k} \sum_{q=1}^n b_{pq} \frac{\partial^2 u_q}{\partial x_i \partial x_j}(x) = ({}^t J_x(u) B U_{ij})_k = 0,$$

où $({}^t J_x(u) B U_{ij})_k$ est la $k^{\text{ième}}$ composante du vecteur ${}^t J_x(u) B U_{ij}$, donc ${}^t J_x(u) B U_{ij} = 0$ et comme ${}^t J_x(u) B$ est inversible alors $U_{ij} = 0$, donc $\forall i, j, q$, $\frac{\partial^2 u_q}{\partial x_i \partial x_j} = 0$.

- b) La formule de Taylor-Lagrange à l'ordre 2, appliquée à u_q , s'écrit :

$$u_q(x) = u_q(0) + \sum_{i=1}^n \frac{\partial u_q}{\partial x_i}(0) x_i + \frac{1}{2} \sum_{i,j} \frac{\partial^2 u_q}{\partial x_i \partial x_j}(\theta x) = u_q(0) + \sum_{i=1}^n \frac{\partial u_q}{\partial x_i}(0) x_i,$$

avec $\theta \in]0, 1[$.

Donc u est une application affine. La matrice de la partie linéaire de u dans la base canonique de \mathbb{R}^n est $J_x(u)$, donc inversible.

- c) Posons $J = J_x(u)$ qui ne dépend donc pas de x . On a ${}^t B J = \lambda B$. Soit q la forme quadratique dont la matrice dans la base canonique est B , et j l'application linéaire dont la matrice dans cette base est J . On a donc

$$\forall x \in \mathbb{R}^n, q(j(x)) = \lambda q(x).$$

Soit (s, t) la signature de q avec $s + t = n$.

Si $s > t$, soit E un sous-espace vectoriel de dimension s de \mathbb{R}^n tel que la restriction de q à E soit positive. La restriction de q à $j(E)$ ne peut être négative, donc $\lambda > 0$.

Si $s < t$, un raisonnement analogue montre que $\lambda > 0$.

Si $s = t$, on ne peut pas conclure : pour $n = 2$, soit

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, J_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, J_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Alors ${}^t J_1 B J_1$, soit $\lambda = 1$ et ${}^t J_2 B J_2 = -B$, soit $\lambda_2 = -1$ et on a des exemples analogues en toute dimension paire.

5. Dans ce cas, on a :

$$Df = \frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial x_2^2}$$

D'où $Du_1 = e^{x_1} \cos x_2 - e^{x_1} \cos x_2 = 0$ et $Du_2 = e^{x_1} \sin x_2 - e^{x_1} \sin x_2 = 0$, d'où la condition (1). On a

$$J_x(u) = \begin{pmatrix} e^{x_1} \cos x_2 & -e^{x_1} \sin x_2 \\ e^{x_1} \sin x_2 & e^{x_1} \cos x_2 \end{pmatrix} = e^{x_1} \begin{pmatrix} \cos x_2 & \sin x_2 \\ \sin x_2 & \cos x_2 \end{pmatrix}$$

Donc ${}^t J_x(u) J_x(u) = e^{2x_1} I_2$ et par conséquent on a la condition (2). De plus $J_x(u)$ est inversible, ce qui entraîne la condition (3). Cependant u n'est pas affine.

●●●●●●●●