

Exo 1.

a) $f = \psi \circ (A\cdot, \cdot)$ où $\psi: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$
 $\psi(y, z) = \langle y, z \rangle$ (produit scalaire)

ψ est bilinéaire donc différentiable
 la fonction $x \rightarrow (Ax, x)$ est linéaire donc différentiable
 donc f est différentiable et on a

$$\begin{aligned} Df_x(h) &= D\psi(Ax, x)(Ah, h) = \psi(Ah, x) + \psi(Ax, h) = \\ &= \langle Ah, x \rangle + \langle Ax, h \rangle = \langle (A+A^T)x, h \rangle \\ &= \langle h, A^T x \rangle \end{aligned}$$

donc $Df_x(h) = \langle (A+A^T)x, h \rangle$, $\forall h \in \mathbb{R}^n$, $x, h \in \mathbb{R}^n$.

b) On introduit la fonction

$$B: \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n \quad B(t, y) = ty \quad \forall t \in \mathbb{R}, \forall y \in \mathbb{R}^n$$

B est bilinéaire donc différentiable
 On introduit aussi la fonction

$$\theta: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\theta(x) = \sin(\langle Ax, x \rangle) \quad \forall x \in \mathbb{R}^n$$

~~$$\text{Alors } g = B \circ (\theta, \text{id}) \quad \theta = \sin \circ f \quad (f \text{ de a)}$$~~

~~donc θ est différentiable~~
~~car $g = B \circ (\theta, \text{id})$ est composée des fonct. différentiables~~

On a: $g = B \circ (\theta, \text{id})$
 Alors $Dg_x(h) = DB(\theta(x), x)(D\theta(x)(h), h) = B(D\theta(x)(h), x) + B(\theta(x), h)$

$$\begin{aligned} &= \theta(x) \cdot h + D\theta(x)(h) \cdot x \\ \text{D'autre part, } D\theta(x)(h) &= D\sin(f(x)) (Df_x(h)) = \\ &= \cos(f(x)) \cdot \langle (A+A^T)x, h \rangle \end{aligned}$$

On déduit alors

$$Dg_x(h) = \sin(\langle Ax, x \rangle) \cdot h + \cos(\langle Ax, x \rangle) \langle (A+A^T)x, h \rangle \cdot x$$

$\forall x, h \in \mathbb{R}^n$

c) c'est un cas particulier $n=2$ et $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ de b)

(car $x_1^2 - x_2^2 + 2x_1x_2 = \left\langle \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} x, x \right\rangle$)

$$\begin{aligned} \text{Alors } \langle (A+A^T)x, h \rangle &= 2x_1h_1 - 2x_2h_2 + 2(x_2h_1 + x_1h_2) \\ D\psi(x)(h) &= \sin(x_1^2 - x_2^2 + 2x_1x_2) \cdot h + \cos(x_1^2 - x_2^2 + 2x_1x_2) \cdot \\ &\quad \cdot (2x_1h_1 - 2x_2h_2 + 2x_2h_1 + 2x_1h_2) \cdot x \end{aligned}$$

$\forall x, h \in \mathbb{R}^2$

Exo 2.

a) $\frac{\partial f}{\partial x} = 4x^3 + 2y$; $\frac{\partial f}{\partial y} = y + 2x$.

Résoudre : $\begin{cases} 4x^3 + 2y = 0 \\ y + 2x = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} 4x^3 - 4x = 0 \Rightarrow x=0 \text{ ou } x=1 \text{ ou } x=-1 \\ y = -2x \end{cases}$

On obtient les ~~solutions~~ points critiques :
 $(x, y) = (0, 0)$ ou $(x, y) = (1, -2)$ ou $(x, y) = (-1, 2)$

b) la matrice Hessienne de f est donnée par

$$H_f(x, y) = \begin{pmatrix} 12x^2 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$H_f(0, 0) = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

les valeurs propres : $\det \begin{pmatrix} \lambda & -2 \\ -2 & \lambda+1 \end{pmatrix} = 0$
 $\Leftrightarrow \lambda(\lambda+1) - 4 = 0 \Leftrightarrow \lambda^2 + \lambda - 4 = 0$
 comme $\lambda_1 \lambda_2 = -4 \Rightarrow \lambda_1 < 0$ et $\lambda_2 > 0$

donc $(0, 0)$ n'est pas un point d'extremum local

$H_f(1, -2) = \begin{pmatrix} 12 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$. Ici $\det \begin{pmatrix} \lambda-12 & -2 \\ -2 & \lambda-1 \end{pmatrix} = (\lambda-12)(\lambda-1) - 4 = \lambda^2 - 13\lambda + 8$
 On a $\lambda_1, \lambda_2 > 0$
 donc $(1, -2)$ est un point de minimum local

$H_f(-1, 2) = \begin{pmatrix} 12 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$ c'est pareil que pour $(-1, 2)$
 $(-1, 2)$ est un point ~~d'extremum~~ de minimum local.

c) $f(1, -2) = f(-1, 2) = -1$
 $\forall (x, y) \in \mathbb{R}^2$?
 A-t-on $f(x, y) \geq -1$
 $f(x, y) + 1 = x^4 + \frac{1}{2}y^2 + 2xy + 1 = \frac{1}{2} \left(y^2 + 4xy + 4x^2 \right) = \frac{1}{2} (y+2x)^2 \geq 0$
 $+ x^4 - 2x^2 + 1 \geq 0$
 $= (x^2-1)^2 \geq 0$

donc $f(x, y) \geq f(1, -2) = f(-1, 2)$
 donc $(1, -2)$ et $(-1, 2)$ sont des points ~~d'extremum~~ de minimum global de f sur \mathbb{R}^2

Exo 3.

a) Il est clair que $f \in C^1(\mathbb{R} - \{t_0\})$
 On a aussi $\lim_{t \rightarrow t_0} g(t) = f'(t_0) = g(t_0)$

donc g est continue sur \mathbb{R} .

D'autre part on a:

\textcircled{P} si $t \neq t_0$ alors $g'(t) = \frac{f'(t)(t-t_0) - (f(t)-f(t_0))}{(t-t_0)^2}$

A-t-on: $\exists \lim_{t \rightarrow t_0} g'(t)$?

On utilise Taylor-Young à l'ordre 1 pour f et à l'ordre 2 pour f , les deux autour de t_0 . On a:

$$g'(t) = \frac{1}{(t-t_0)^2} \left\{ \left[f'(t_0) + f''(t_0)(t-t_0) + o(|t-t_0|) \right] (t-t_0) - \left[f(t_0) + f'(t_0)(t-t_0) + \frac{1}{2} f''(t_0)(t-t_0)^2 + o(|t-t_0|^2) \right] - f(t_0) \right\}$$

En simplifiant, on trouve

$$g'(t) = \frac{1}{(t-t_0)^2} \left[\frac{1}{2} f''(t_0)(t-t_0)^2 + o(|t-t_0|^2) \right]$$

Ceci nous donne: $\lim_{t \rightarrow t_0} g'(t) = \frac{1}{2} f''(t_0)$

On déduit alors que g est de classe C^1 sur \mathbb{R} et que $g'(t_0) = \frac{1}{2} f''(t_0)$.

b) On pose $F: \mathbb{R} \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $F(x,t) = g(x) - f'(t)$

On a: F de classe C^1 (car $g \in C^1$ et $f \in C^2$)
 $F(t_0, t_0) = 0$ (car $g(t_0) = f'(t_0)$)

$$\frac{\partial F}{\partial x}(t_0, t_0) = g'(t_0) = \frac{1}{2} f''(t_0) \neq 0 \quad (\text{d'où a)} \text{ et par hypothèse.}$$

On peut alors ~~calculer~~ utiliser le théorème des fonctions implicites et on a le résultat pour F .

c) On utilise la formule du cours:

$$\phi'(t_0) = - \frac{1}{\frac{\partial F}{\partial x}(t_0, t_0)} \cdot \frac{\partial F}{\partial t}(t_0, t_0) \quad \text{donc}$$

$$\phi'(t_0) = - \frac{1}{\frac{1}{2} f''(t_0)} \cdot (-f''(t_0)) = 2$$

Autre méthode: on dérive en t : $g(\phi(t)) = f'(t)$ →
 $g'(\phi(t)) \cdot \phi'(t) = f''(t)$; prendre en $t = t_0$:

$$g'(t_0) \cdot \phi'(t_0) = f''(t_0) \Leftrightarrow \frac{1}{2} f''(t_0) \cdot \phi'(t_0) = f''(t_0) \quad \text{donc}$$
$$\phi'(t_0) = \frac{f''(t_0)}{\frac{1}{2} f''(t_0)} = 2.$$