

Devoir Surveillé 09 - Eléments de Correction

**Exercice 1**

$$\forall x \in \mathbb{R}, (\varphi(P))(x) = \int_0^1 P(x+t)dt$$

1. (a) Soient  $\alpha \in \mathbb{R}$  et  $P$  et  $Q$  deux éléments de  $E$ .

$$\begin{aligned} \varphi(\alpha P + Q)(x) &= \int_0^1 (\alpha P + Q)(x+t)dt = \int_0^1 (\alpha P(x+t) + Q(x+t))dt = \\ &= \alpha \int_0^1 P(x+t)dt + \int_0^1 Q(x+t)dt \end{aligned}$$

On a donc bien  $\varphi(\alpha P + Q) = \alpha\varphi(P) + \varphi(Q)$  et  $\varphi$  est linéaire.

(b)  $\varphi(e_0)(x) = \int_0^1 e_0(x+t)dt = \int_0^1 1dt = 1$

$$\begin{aligned} \varphi(e_1)(x) &= \int_0^1 e_1(x+t)dt = \int_0^1 (x+t)dt = \int_0^1 xdt + \int_0^1 tdt = \left[ x.t \right]_{t=0}^{t=1} + \\ &= \left[ \frac{t^2}{2} \right]_{t=0}^{t=1} = x + \frac{1}{2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \varphi(e_2)(x) &= \int_0^1 e_2(x+t)dt = \int_0^1 (x+t)^2 dt = \int_0^1 x^2 + 2xt + t^2 dt = \\ &= \left[ x^2.t + x.t^2 + \frac{t^3}{3} \right]_{t=0}^{t=1} = x^2 + x + \frac{1}{3} \end{aligned}$$

Par conséquent :  $\varphi(e_0) = e_0, \varphi(e_1) = \frac{1}{2}e_0 + e_1$  et  $\varphi(e_2) = \frac{1}{3}e_0 + e_1 + e_2$ .

(c) Montrons que  $\varphi$  est à valeurs dans  $E$ . Soit  $P = \alpha e_0 + \beta e_1 + \gamma e_2$  un polynôme de  $E$ .

La linéarité de  $\varphi$  montre que  $\varphi(P) = \alpha\varphi(e_0) + \beta\varphi(e_1) + \gamma\varphi(e_2)$ .

Or, comme on l'a vu au (b) :  $\varphi(e_0) = e_0 \in E, \varphi(e_1) = \frac{1}{2}e_0 + e_1 \in E$  et

$\varphi(e_2) = \frac{1}{3}e_0 + e_1 + e_2 \in E$  et  $E$  est stable par combinaison linéaire, donc

$\varphi(P) \in E$ .

$\varphi$  est linéaire et à valeurs dans  $E$ , donc  $\varphi$  est un endomorphisme de  $E$ .

2. (a) D'après les résultats du 1.(b), la matrice  $A$  de  $\varphi$  dans la base  $(e_0, e_1, e_2)$  est :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{3} \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

(b) La matrice  $A$  de  $\varphi$  dans la base  $(e_0, e_1, e_2)$  est triangulaire avec 3 pivots non nuls, elle est donc inversible et  $\varphi$  est bijectif.  $\varphi$  est un automorphisme de  $E$ . (endomorphisme bijectif de  $E$ ).

3. Les commandes Scilab suivantes affichent la matrice  $A^n$  pour une valeur de  $n$  entrée par l'utilisateur :

```
n=input('entrer une valeur pour n:');
A=[1,1/2,1/3;0,1,1;0,0,1]
disp(A^n)
```

4. (a) Démontrons la propriété  $P(n) : A^n = \begin{pmatrix} 1 & n/2 & u_n \\ 0 & 1 & n \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  par récurrence :

- initialisation** : Pour  $n = 0$ , on a bien  $A^0 = I = \begin{pmatrix} 1 & 0/2 & u_0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  avec  $u_0 = 0$ .

Un peu de rab : Pour  $n = 1$ , on a bien  $A^1 = A = \begin{pmatrix} 1 & 1/2 & u_1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  avec  $u_1 = \frac{1}{3}$ .

- hérédité** : En supposant  $P(n)$  vraie, calculons  $A^{n+1} = A.A^n = \begin{pmatrix} 1 & 1/2 & 1/3 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & n/2 & u_n \\ 0 & 1 & n \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ .

On obtient alors,  $A^{n+1} = \begin{pmatrix} 1 & \frac{n}{2} + \frac{1}{2} & u_n + \frac{n}{2} + \frac{1}{3} \\ 0 & 1 & n \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} =$

$$\begin{pmatrix} 1 & \frac{n+1}{2} & u_{n+1} \\ 0 & 1 & n \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

avec  $u_{n+1} = u_n + \frac{n}{2} + \frac{1}{3} = u_n + \frac{1}{6}(3n+2)$ .

- conclusion** : Pour tout entier naturel  $n$ , il existe un réel  $u_n$  tel que

$$A^n = \begin{pmatrix} 1 & n/2 & u_n \\ 0 & 1 & n \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix},$$

avec  $u_0 = 0$  et  $u_{n+1} = u_n + \frac{1}{6}(3n+2)$ .

(b) Puisque  $u_0 = 0$ , on a  $u_n = (u_n - u_{n-1}) + (u_{n-1} - u_{n-2}) + \dots + (u_1 - u_0) = \sum_{k=0}^{n-1} (u_{k+1} - u_k)$ .

Or  $(u_{k+1} - u_k) = \frac{1}{6}(3k + 2)$ ,

donc  $u_n = \sum_{k=0}^{n-1} \frac{1}{6}(3k + 2) = \frac{1}{6} \sum_{k=0}^{n-1} (3k) + \frac{1}{6} \sum_{k=0}^{n-1} 2 = \frac{1}{2} \sum_{k=0}^{n-1} k + \frac{1}{3} \sum_{k=0}^{n-1} 1$ .

Et pour finir :  $u_n = \frac{1}{2} \frac{(n-1)n}{2} + \frac{n}{3} = n \left( \frac{1}{3} + \frac{n-1}{4} \right) = \frac{n(3n+1)}{12}$ .

(c) Pour tout entier naturel  $n$  :  $A^n = \begin{pmatrix} 1 & n/2 & \frac{n(3n+1)}{12} \\ 0 & 1 & n \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

**Exercice 2**

Soit  $f$  la fonction définie par

$$f(x) = (\operatorname{ch} x)^{\frac{1}{x}} = e^{\frac{1}{x} \ln(\operatorname{ch} x)}$$

1. La fonction  $f$  est définie pour tout réel  $x$  tel que  $\operatorname{ch} x > 0$  et  $x \neq 0$ .

$\forall x \in \mathbb{R}, \operatorname{ch} x \geq 1 > 0$  donc le domaine de définition  $D$  de  $f$  est  $D = \mathbb{R}^*$ .

2. (a)  $\operatorname{ch} x = 1 + \frac{x^2}{2} + o(x^3)$

(b)  $\lim_{x \rightarrow 0} \operatorname{ch} x - 1 = 0$  alors en écrivant  $\ln \operatorname{ch} x = \ln(1 + \operatorname{ch} x - 1)$  on peut utiliser le théorème de composition de développement limité en utilisant  $\ln(1 + X) = X - \frac{X^2}{2} + \frac{X^3}{3} + o(X^3)$  où on remplace  $X$  par la partie régulière du développement limité de  $\operatorname{ch} x - 1$  :

ainsi  $\ln(\operatorname{ch} x) = \frac{x^2}{2} + o(x^3)$  d'où  $\frac{1}{x} \ln \operatorname{ch} x = \frac{x}{2} + o(x^2)$

il vient  $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{1}{x} \ln \operatorname{ch} x = 0$

on peut donc à nouveau utiliser le théorème de composition de développement limité en remplaçant  $X$  par la partie régulière du développement limité de  $\frac{1}{x} \ln \operatorname{ch} x$  dans celui de  $e^X$

$e^X = 1 + X + \frac{X^2}{2} + o(X^2)$  donc  $f(x) = 1 + \frac{x}{2} + \frac{1}{2} \left(\frac{x}{2}\right)^2 + o(x^2)$

Conclusion :  $f(x) = 1 + \frac{1}{2}x + \frac{1}{8}x^2 + o(x^2)$

(c) On en déduit  $\lim_{x \rightarrow 0} f(x) = 1$  donc  $f$  est prolongeable par continuité en 0 par une

fonction  $\tilde{f}$  définie sur  $\mathbb{R}$  par  $\tilde{f}(x) = \begin{cases} f(x) & \text{si } x \neq 0 \\ 1 & \text{si } x = 0 \end{cases}$ .

On appellera ensuite encore  $f$  le prolongement ainsi obtenu.

(d) La tangente  $\mathcal{T}_0$  à  $\mathcal{C}$  a pour équation :  $y = 1 + \frac{1}{2}x$

Au voisinage de 0,  $\frac{1}{8}x^2 > 0$  donc  $\mathcal{C}$  est au -dessus de  $\mathcal{T}_0$  au voisinage de 0.

3.  $\ln \operatorname{ch} x = \ln \frac{e^x(1+e^{-2x})}{2} = x + \ln \frac{1+e^{-2x}}{2}$  donc  $\frac{1}{x} \ln \operatorname{ch} x = 1 + \frac{1}{x} \ln \frac{1+e^{-2x}}{2}$

$\lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{1}{x} \ln \frac{1+e^{-2x}}{2} = 0$  donc  $\lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{1}{x} \ln \operatorname{ch} x = 1$  et  $\lim_{X \rightarrow 1} e^X = e$  donc

$\lim_{x \rightarrow +\infty} f(x) = e$

$\ln \operatorname{ch} x = \ln \frac{e^{-x}(1+e^{2x})}{2} = -x + \ln \frac{1+e^{2x}}{2}$  donc  $\frac{1}{x} \ln \operatorname{ch} x = -1 + \frac{1}{x} \ln \frac{1+e^{2x}}{2}$

$\lim_{x \rightarrow -\infty} \frac{1}{x} \ln \frac{1+e^{2x}}{2} = 0$  donc  $\lim_{x \rightarrow -\infty} \frac{1}{x} \ln \operatorname{ch} x = -1$  et  $\lim_{X \rightarrow -1} e^X = \frac{1}{e}$  donc

$\lim_{x \rightarrow -\infty} f(x) = \frac{1}{e}$

4. (a) La fonction  $x \mapsto \ln \operatorname{ch} x$  est dérivable sur  $\mathbb{R}$  donc sur  $D$  en tant que logarithme d'une fonction dérivable sur  $\mathbb{R}$  à valeurs strictement positives sur  $\mathbb{R}$ .

La fonction  $x \mapsto \frac{1}{x} \ln \operatorname{ch} x$  est dérivable sur  $D$  en tant que produit de fonctions dérivables sur  $D$ .

ALors  $f$  est dérivable sur  $D$  en tant qu'exponentielle d'une fonction dérivable sur  $D$ .

$\forall x \in D, f'(x) = f(x) \frac{x \frac{\operatorname{sh} x}{\operatorname{ch} x} - \ln \operatorname{ch} x}{x^2} = \frac{f(x)}{x^2} (x \tanh x - \ln \operatorname{ch} x)$

donc pour tout réel  $x$  appartenant à  $D$ ,  $f'(x) = \frac{f(x)}{x^2} \varphi(x)$  où  $\varphi$  est la

fonction définie par

$$\varphi(x) = x \tanh x - \ln \operatorname{ch} x.$$

(b)  $\varphi$  est dérivable sur  $D$  et  $\forall x \in D, \varphi'(x) = \tanh x + x(1 - \tanh^2 x) - \tanh x = x(1 - \tanh^2 x)$

or  $\forall x \in D, -1 < \tanh x < 1$  donc  $1 - \tanh x > 0$  ainsi  $\varphi'(x)$  est du signe de  $x$ .

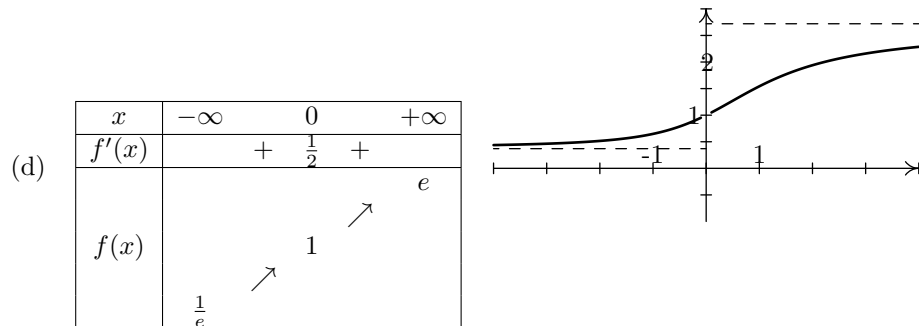
On en déduit que  $\varphi$  est strictement décroissante sur  $] -\infty; 0[$  et strictement croissante sur  $]0; +\infty[$

Or  $\lim_{x \rightarrow 0} \varphi(x) = 0$  d'où :  $\forall x \in D, \varphi(x) > 0$

(c)  $\forall x \in D, \frac{f(x)}{x^2} > 0$  donc  $f'(x)$  est du signe de  $\varphi(x)$  qui est strictement positif.

$f$  est donc strictement croissante sur chacun des intervalles  $] -\infty, 0[$   $]0; +\infty[$ .

D'après le développement limité, la fonction  $f$  prolongée par continuité est dérivable en 0 et  $f'(0) = \frac{1}{2}$



**Exercice 3**  
**Partie -A**

En dimension 3

1. Dans la base  $(i, j, k)$ , l'expression analytique de  $\varphi$  est  $\begin{cases} x' = 2x - y - z \\ y' = -x + 2y - z \\ z' = -x - y + 2z \end{cases}$

Le vecteur de coordonnées  $(x, y, z)$  appartient au noyau si et seulement si :

$$\begin{cases} 0 = 2x - y - z \\ 0 = -x + 2y - z \\ 0 = -x - y + 2z \end{cases} \Leftrightarrow x = y = z \quad \boxed{\text{Ker}(\varphi) \text{ est la droite de base } i + j + k}$$

Le noyau étant de dimension 1, le théorème du rang montre que  $\dim(\operatorname{Im} \varphi) = 2$ .

Nous savons que  $\operatorname{Im} \varphi$  est engendré par l'image d'une base de  $E$ , (par exemple les trois vecteurs colonne de la matrice  $A$ ). Comme les deux premiers vecteurs forment une famille libre, nous en avons une base.

$\operatorname{Im} \varphi$  est le plan de base  $(2i - j - k, -i + 2j - k)$

Une représentation paramétrique de  $\operatorname{Im} \varphi$  est donc :

$$\begin{cases} x = 2\alpha - \beta \\ y = -\alpha + 2\beta \\ z = -\alpha - \beta \end{cases} \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{vmatrix} \begin{vmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{vmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} x - z = 3\alpha \\ y - z = 3\beta \\ z = -\alpha - \beta \end{cases}$$

d'où l'équation :  $3z = -(x-z) - (y-z)$   $\operatorname{Im} \varphi$  est le plan d'équation  $x + y + z = 0$

$\operatorname{Im} \varphi$  est un hyperplan de  $E$ . Comme le vecteur de base de  $\operatorname{Ker} \varphi$  n'appartient pas à  $\operatorname{Im} \varphi$  (ses coordonnées  $(1, 1, 1)$  ne vérifie pas l'équation  $x + y + z = 0$ )

$E = \operatorname{Im} \varphi \oplus \operatorname{Ker} \varphi$

2. Les vecteurs de  $\operatorname{Im} \varphi$  sont les vecteurs de coordonnées  $(x, y, -x - y)$ . L'expression

analytique du **-A-1** en donne l'image  $\begin{cases} x' = 2x - y - (-x - y) = 3x \\ y' = -x + 2y - (-x - y) = 3y \\ z' = -x - y + 2(-x - y) = -3x - 3y \end{cases}$

la restriction de  $\varphi$  à  $\operatorname{Im} \varphi$  est l'homothétie vectorielle de rapport 3

Tout vecteur  $u$  de  $E$  se décompose en  $u = v + k, v \in \operatorname{Im} \varphi, k \in \operatorname{Ker} \varphi$ .

Soit  $p$  la projection vectorielle sur  $\operatorname{Im} \varphi$  de direction  $\operatorname{Ker} \varphi$ .

La restriction de  $\varphi$  à  $\operatorname{Im} \varphi$  étant une homothétie  $h$  de rapport 3, nous avons

$$\varphi(u) = \varphi(v + k) = \varphi(v) = 3v = \underbrace{3p(u)}_{=h \circ p(u)} = \underbrace{p(3u)}_{=p \circ h(u)} \quad \text{soit}$$

$\varphi = 3p = h \circ p = p \circ h$

3. Travaillons dans l'algèbre  $\mathcal{L}(E)$  sachant que  $\varphi = 3p$  :

$$f_\lambda \circ f_{\lambda'} = (3\lambda p) \circ (3\lambda' p) = 9\lambda\lambda' \underbrace{p \circ p}_{=p} = 3\lambda\lambda'(3p) = 3\lambda\lambda'\varphi = f_{3\lambda\lambda'}$$

De plus :  $\lambda \neq 0, \lambda' \neq 0 \Rightarrow 3\lambda\lambda' \neq 0$   $f_\lambda \circ f_{\lambda'} = f_{3\lambda\lambda'} \in \mathcal{F}$

Ceci montre que  $\circ$  est une loi de composition interne dans  $\mathcal{F} = \{f_\lambda \mid \lambda \in \mathbb{R}^*\}$

De plus :

- $\circ$  est une loi associative
- $f_\lambda \circ f_{\lambda'} = f_{3\lambda\lambda'} = f_{3\lambda'\lambda} = f_{\lambda'} \circ f_\lambda \Rightarrow \circ$  est commutative
- $f_\lambda \circ f_{\frac{1}{3}} = f_{3\lambda \frac{1}{3}} = f_\lambda \Rightarrow f_{\frac{1}{3}}$  est élément neutre

—  $\forall \lambda \neq 0, f_\lambda \circ f_{\frac{1}{9\lambda}} = f_{\lambda \frac{1}{9\lambda}} = f_{\frac{1}{3}} \Rightarrow f_\lambda$  admet un symétrique dans  $\mathcal{F}$

$$(\mathcal{F}, \circ) \text{ est un groupe abélien}$$

Le neutre est  $f_{\frac{1}{3}} = \frac{1}{3}(3p) = p$  donc le neutre n'est pas un automorphisme

Le calcul précédent montre que  $f_\lambda^2 = 9\lambda^2 p = 3\lambda(3\lambda p)$  soit  $f_\lambda^2 = 3\lambda f_\lambda$

**Partie -B-**

En dimension quelconque

1. Dans l'algèbre  $\mathcal{L}(E)$ , si  $h$  est une homothétie vectorielle de rapport  $a$ , alors  $h = a \text{ Id}$ .

Si  $p$  est un projecteur de  $E$ , alors  $p \circ h = h \circ p = ap$ .

Il vient donc :  $f^2 = (ap) \circ (ap) = a^2 p^2 = a^2 p = af$ .  $f = h \circ p$  vérifie  $f^2 = af$

2. Réciproquement, si  $f \in \mathcal{L}(E)$  vérifie  $f^2 = af$ , en posant  $g = \frac{1}{\lambda} f, \lambda \neq 0$ , ceci devient  $\lambda^2 g^2 = a\lambda g$ . En choisissant  $\lambda^2 = a\lambda$ , soit  $\lambda = a$  (ce qui est possible puisque  $a \neq 0$ ), il vient  $g^2 = g$ . L'application linéaire  $g$  est donc une projection.

$$f \in \mathcal{L}(E) \text{ vérifie } f^2 = af \Leftrightarrow f = \frac{1}{a} g \text{ où } g = af \text{ est un projecteur}$$

**Exercice 4**

1. (a) La fonction  $f : t \mapsto \frac{1}{1+t^{2n}}$  est continue sur  $\mathbb{R}$  donc intégrable sur tout segment de  $\mathbb{R}$ . Ceci prouve que  $\varphi_n$  est définie sur  $]0, 1]$

D'autre part,  $f$  est positive donc

$$0 < x < x' \leq 1 \Rightarrow x < x' \leq 1 \leq \frac{1}{x'} < \frac{1}{x} \Rightarrow \int_{x'}^{1/x'} f \leq \int_x^{1/x} f$$

(les bornes sont dans l'ordre usuel).

Ceci prouve que

$$\varphi_n \text{ est décroissante sur } ]0, 1]$$

(b) Étant continue,  $f$  admet des primitives sur  $\mathbb{R}$ . Si  $F$  est une de ces primitives, nous avons  $\varphi_n(x) = [F(t)]_{x'}^{1/x} = F(\frac{1}{x}) - F(x)$ . Ceci prouve que  $\varphi_n$  est dérivable (somme et composée de fonctions dérivables), avec

$$\varphi_n'(x) = -\frac{1}{x^2} F'(\frac{1}{x}) - F'(x) = -\frac{1}{x^2} \frac{x^{2n}}{x^{2n}+1} - \frac{1}{x^{2n}+1}$$

$$\varphi_n \text{ est dérivable et } \varphi_n'(x) = -\frac{x^{2n-2}+1}{x^{2n}+1}$$

$\varphi_n'$  étant négative, ceci confirme que  $\varphi_n$  est décroissante.

2. Présentons deux méthodes différentes :

**méthode par les dérivées :** pour les mêmes raisons que **1-b** :

—  $\psi(x) = \int_x^1 \frac{1+t^{2n-2}}{1+t^{2n}} dt = G(1) - G(x)$  où  $G'(t) = \frac{1+t^{2n-2}}{1+t^{2n}}$

montre que  $\psi'(x) = -G'(x) = -\frac{1+x^{2n-2}}{1+x^{2n}} = \varphi_n'(x)$

—  $\rho(x) = \frac{1}{2} \int_x^{1/x} \frac{1+t^{2n-2}}{1+t^{2n}} dt = \frac{1}{2} (G(\frac{1}{x}) - G(x))$  qui montre que

$$\rho'(x) = \frac{1}{2} \left( -\frac{1}{x^2} G'(\frac{1}{x}) - G'(x) \right) = -\frac{1}{2} \left( \frac{1}{x^2} \frac{(x^{2n-2}+1)x^{2n}}{x^{2n-2}(x^{2n}+1)} + \frac{1+x^{2n-2}}{1+x^{2n}} \right) = \varphi_n'(x)$$

— Sur l'intervalle  $]0, 1]$ ,  $\varphi_n, \psi$  et  $\rho$  ont des dérivées égales et vérifient

$\varphi_n(1) = \psi(1) = \rho(1) = 0$  : elles sont égales.

$$\varphi_n(x) = \int_x^1 \frac{1+t^{2n-2}}{1+t^{2n}} dt = \frac{1}{2} \int_x^{1/x} \frac{1+t^{2n-2}}{1+t^{2n}} dt$$

**méthode par changement de variable :** (la classe des fonctions le permet)

écrivons  $\varphi_n(x) = \int_x^1 \frac{dt}{1+t^{2n}} + \int_1^{1/x} \frac{dt}{1+t^{2n}}$ , et effectuons, dans la deuxième intégrale, le changement de variable de classe  $\mathcal{C}^1 : t = \frac{1}{u}, dt = -\frac{1}{u^2} du$  :

$$\int_1^{1/x} \frac{dt}{1+t^{2n}} = \int_1^x \frac{-\frac{1}{u^2} du}{1+(\frac{1}{u})^{2n}} = \int_x^1 \frac{u^{2n-2} du}{u^{2n}+1}$$

Par linéarité :

$$\varphi_n(x) = \int_x^1 \frac{1+t^{2n-2}}{1+t^{2n}} dt$$

Le même changement sur l'intervalle  $[x, \frac{1}{x}]$  donne  $\varphi_n(x) = \int_x^{1/x} \frac{t^{2n-2}}{1+t^{2n}} dt$  d'où

$$2\varphi_n(x) = \int_x^{1/x} \frac{1}{1+t^{2n}} dt + \int_x^{1/x} \frac{t^{2n-2}}{1+t^{2n}} dt$$

Toujours par linéarité :

$$\varphi_n(x) = \frac{1}{2} \int_x^{1/x} \frac{1+t^{2n-2}}{1+t^{2n}} dt$$

3. (a) La fraction  $\frac{1+t^{2n-2}}{1+t^{2n}} = \frac{N(t)}{D(t)}$  est de degré négatif (représentant irréductible). Ses pôles sont les racines d'ordre  $2n$  de  $-1$  :  $\alpha_k = e^{i(1+2k)\pi/2n} = e^{i\omega_k}, 0 \leq k \leq 2n-1$ .

Les pôles sont simples donc

$$\frac{N(t)}{D(t)} = \frac{1+t^{2n-2}}{1+t^{2n}} = \sum_{k=0}^{2n-1} \frac{\beta_k}{t-\alpha_k}, \text{ où } \beta_k = \frac{N(\alpha_k)}{D'(\alpha_k)} = \frac{1+\alpha_k^{2n-2}}{2n\alpha_k^{2n-1}}$$

En remarquant que  $\alpha_k^{2n-1} = \frac{\alpha_k^{2n}}{\alpha_k} = -\frac{1}{\alpha_k}$ , et  $\alpha_k^{2n-2} = -\frac{1}{\alpha_k^2}$ , il vient

$$\beta_k = \frac{1 - \frac{1}{\alpha_k^2}}{-2n \frac{1}{\alpha_k}} = \frac{1}{2n} \left( \frac{1}{\alpha_k} - \alpha_k \right) = \frac{1}{2n} (\overline{\alpha_k} - \alpha_k) = -\frac{i}{n} \sin \omega_k$$

$$\frac{1+t^{2n-2}}{1+t^{2n}} = \sum_{k=0}^{2n-1} \frac{-\frac{i}{n} \sin \omega_k}{t - e^{i\omega_k}}$$

(b) En regroupant les conjugués ( $\alpha_k = \overline{\alpha_{2n-1-k}}$ ), nous avons

$$\begin{aligned} \frac{1+t^{2n-2}}{1+t^{2n}} &= -\frac{i}{n} \sum_{k=0}^{n-1} \left( \frac{\sin \omega_k}{t-\alpha_k} + \frac{\sin \omega_{2n-1-k}}{t-\overline{\alpha_k}} \right) \\ &= -\frac{i}{n} \sum_{k=0}^{n-1} \left( \frac{\sin \omega_k}{t-\alpha_k} - \frac{\sin \omega_k}{t-\overline{\alpha_k}} \right) \\ &= -\frac{i}{n} \sum_{k=0}^{n-1} \sin \omega_k \frac{\alpha_k - \overline{\alpha_k}}{t^2 - (\alpha_k + \overline{\alpha_k})t + \alpha_k \overline{\alpha_k}} \end{aligned}$$

Finalement, on obtient

$$\boxed{\frac{1+t^{2n-2}}{1+t^{2n}} = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^{n-1} \frac{\sin^2 \omega_k}{t^2 - 2 \cos \omega_k t + 1}}$$

(c) Le calcul d'une primitive est classique :

$$\begin{aligned} \int \frac{\sin^2 \omega_k}{t^2 - 2t \cos \omega_k + 1} dt &= \int \frac{\sin^2 \omega_k}{(t - \cos \omega_k)^2 + \sin^2 \omega_k} dt \\ &= \int \frac{1}{\left(\frac{t - \cos \omega_k}{\sin \omega_k}\right)^2 + 1} dt \\ &= \int \frac{\sin \omega_k}{u^2 + 1} du \quad \text{avec } u = \frac{t - \cos \omega_k}{\sin \omega_k}, \quad du = \frac{dt}{\sin \omega_k} \\ &= \sin \omega_k \cdot \text{Arctan} \frac{t - \cos \omega_k}{\sin \omega_k} \end{aligned}$$

Déterminons les limites :

—  $\boxed{t \rightarrow 0}$   $\text{Arctan} \frac{t - \cos \omega_k}{\sin \omega_k} \rightarrow \text{Arctan} \frac{-\cos \omega_k}{\sin \omega_k} = \text{Arctan} \left( \tan \left( \omega_k - \frac{\pi}{2} \right) \right) = \omega_k - \frac{\pi}{2}$

(car  $\omega_k - \frac{\pi}{2} \in ]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[$  puisque  $0 \leq k \leq n-1 \Rightarrow \omega_k \in ]0, \pi[$ )

—  $\boxed{t \rightarrow +\infty}$   $\text{Arctan} \frac{t - \cos \omega_k}{\sin \omega_k} \rightarrow \frac{\pi}{2}$  (dans les mêmes conditions  $\sin \omega_k > 0$ )

— Ainsi, quand  $x$  tend vers 0 :

$$\int_x^{1/x} \frac{\sin^2 \omega_k}{t^2 - 2t \cos \omega_k + 1} dt = \sin \omega_k \left( \underbrace{\text{Arctan} \frac{\frac{1}{x} - \cos \omega_k}{\sin \omega_k}}_{\rightarrow \pi/2} - \underbrace{\text{Arctan} \frac{x - \cos \omega_k}{\sin \omega_k}}_{\rightarrow \omega_k - \pi/2} \right)$$

montre que

$$\boxed{\lim_{x \rightarrow 0^+} \int_x^{1/x} \frac{\sin^2 \omega_k}{t^2 - 2t \cos \omega_k + 1} dt = (\pi - \omega_k) \sin \omega_k}$$

4. (a) Soit  $\theta \neq 0 [\pi]$ ,  $C_n = \sum_{k=0}^{n-1} \cos((2k+1)\theta)$  et  $S_n = \sum_{k=0}^{n-1} \sin((2k+1)\theta)$  sont les parties réelle et imaginaire de  $\sum_{k=0}^{n-1} e^{i(2k+1)\theta}$ , somme des termes d'une suite géométrique de raison  $e^{i2\theta} \neq 1$ . Ainsi :

$$C_n + iS_n = \frac{e^{i(2n+1)\theta} - e^{i\theta}}{e^{i2\theta} - 1} = e^{i\theta} \frac{e^{i n\theta} (e^{i n\theta} - e^{-i n\theta})}{e^{i\theta} (e^{i\theta} - e^{-i\theta})} = e^{i n\theta} \frac{2i \sin(n\theta)}{2i \sin(\theta)}$$

D'où :

$$\boxed{\sum_{k=0}^{n-1} \cos((2k+1)\theta) = \frac{\sin(2n\theta)}{2 \sin(\theta)} \quad \text{et} \quad \sum_{k=0}^{n-1} \sin((2k+1)\theta) = \frac{\sin^2(n\theta)}{\sin(\theta)}}$$

(b) En dérivant la première égalité par rapport à  $\theta$ , on obtient (après changement de signe)

$$\sum_{k=0}^{n-1} (2k+1) \sin((2k+1)\theta) = \frac{\sin(2n\theta) \cos(\theta) - 2n \cos(2n\theta) \sin(\theta)}{2 \sin^2(\theta)}$$

Avec  $\theta = \frac{\pi}{2n}$ , ce qui précède donne

—  $\sum_{k=0}^{n-1} \sin(2k+1) \frac{\pi}{2n} = \frac{\sin^2(n \frac{\pi}{2n})}{\sin \frac{\pi}{2n}}$  soit

$$\boxed{\sum_{k=0}^{n-1} \sin \omega_k = \frac{1}{\sin \frac{\pi}{2n}}}$$

—  $\sum_{k=0}^{n-1} (2k+1) \sin(2k+1) \frac{\pi}{2n} = \frac{\sin(\frac{2n\pi}{2n}) \cos(\frac{\pi}{2n}) - 2n \cos(\frac{2n\pi}{2n}) \sin(\frac{\pi}{2n})}{2 \sin^2(\frac{\pi}{2n})}$

soit, en multipliant par  $\frac{\pi}{2n}$

$$\boxed{\sum_{k=0}^{n-1} \omega_k \sin \omega_k = \frac{\pi}{2 \sin \frac{\pi}{2n}}}$$

(c) Comme  $\varphi_n(x) = \frac{1}{2} \int_x^{1/x} \frac{1+t^{2n-2}}{1+t^{2n}} dt = \frac{1}{2} \int_x^{1/x} \frac{2}{n} \sum_{k=0}^{n-1} \frac{\sin^2 \omega_k}{t^2 - 2t \cos \omega_k + 1} dt$

=  $\frac{1}{n} \sum_{k=0}^{n-1} \int_x^{1/x} \frac{\sin^2 \omega_k}{t^2 - 2t \cos \omega_k + 1} dt$  nous avons  $\lim_{x \rightarrow 0^+} \varphi_n(x) =$

$$\frac{\pi}{n} \sum_{k=0}^{n-1} \sin \omega_k - \frac{1}{n} \sum_{k=0}^{n-1} \omega_k \sin \omega_k$$

$$= \frac{\pi}{n} \frac{1}{\sin \frac{\pi}{2n}} - \frac{1}{n} \frac{\pi}{2 \sin \frac{\pi}{2n}} = \frac{\pi}{2n \sin \frac{\pi}{2n}}$$

CONCLUSION

$$\boxed{\lim_{x \rightarrow 0^+} \varphi_n(x) = \frac{\pi}{2n \sin \frac{\pi}{2n}}}$$

**Exercice 5**

1. Des intégrations par parties (les fonctions sont bien de classe  $\mathcal{C}^1$ ) donnent rapidement

$$\boxed{f_1(x) = x \text{ch}(x) - \text{sh}(x) \quad \text{et} \quad f_2(x) = -3x \text{ch}(x) + (x^2 + 3) \text{sh}(x)}$$

2. En remarquant que, pour  $n \geq 2$ ,  $f'_{n-1}(t) = t f_{n-2}(t)$ , nous pouvons écrire :

$$\int_0^x \underbrace{t^2}_{=u(t)} \underbrace{t f_{n-2}(t)}_{=f'_{n-1}(t)} dt = [t^2 f_{n-1}(t)]_0^x - \int_0^x 2t f_{n-1}(t) dt \quad (u, f_{n-1} \in \mathcal{C}^1)$$

soit enfin  $\boxed{\forall n \geq 2, \quad \forall x \in \mathbb{R}, \quad \int_0^x t^3 f_{n-2}(t) dt = x^2 f_{n-1}(x) - 2f_n(x)}$

3. La question **-1-** amorce une récurrence puisque nous avons

$$f_2(x) = -3(x \operatorname{ch}(x) - \operatorname{sh}(x)) + x^2 \operatorname{sh}(x) = -3f_1(x) + x^2 f_0(x)$$

Étudions l'hérédité : pour  $n \geq 2$ , si  $f_n(x) = -(2n-1)f_{n-1}(x) + x^2 f_{n-2}(x)$ , alors :

$$\begin{aligned} f_{n+1}(x) &= \int_0^x t f_n(t) dt = -(2n-1) \int_0^x t f_{n-1}(t) dt + \int_0^x t^3 f_{n-2}(t) dt \\ &= -(2n-1) f_n(x) + x^2 f_{n-1}(x) - 2f_n(x) \\ &= -(2n+1) f_n(x) + x^2 f_{n-1}(x) \quad \text{c.q.f.d.} \end{aligned}$$

4. La question **-1-** confirme que, pour  $n = 0, 1$  et  $2$ ,  $f_n(x)$  est bien de la forme

$$f_n(x) = (Q_n \operatorname{sh} - P_n \operatorname{ch})(x). \quad \text{Confirmons ceci par récurrence : } \forall n \geq 2$$

$$\begin{aligned} f_{n+1}(x) &= -(2n+1) f_n(x) + x^2 f_{n-1}(x) \\ &= -(2n+1) (Q_n \operatorname{sh} - P_n \operatorname{ch})(x) + x^2 (Q_{n-1} \operatorname{sh} - P_{n-1} \operatorname{ch})(x) \\ &= Q_{n+1}(x) \operatorname{sh}(x) - P_{n+1}(x) \operatorname{ch}(x) \end{aligned}$$

$$\text{où } \begin{cases} Q_{n+1}(x) = -(2n+1)Q_n(x) + x^2 Q_{n-1}(x) \\ P_{n+1}(x) = -(2n+1)P_n(x) + x^2 P_{n-1}(x) \end{cases} \quad \text{sont des polynômes.}$$

CONCLUSION

$$\forall n \in \mathbb{N}^*, \quad \forall x \in \mathbb{R}, \quad \begin{aligned} f_n(x) &= Q_n(x) \operatorname{sh}(x) - P_n(x) \operatorname{ch}(x) \\ Q_{n+1}(x) &= -(2n+1)Q_n(x) + x^2 Q_{n-1}(x) \\ P_{n+1}(x) &= -(2n+1)P_n(x) + x^2 P_{n-1}(x) \end{aligned}$$

5. Nous avons déjà  $f_1(x)$  et  $f_2(x)$ , donc  $Q_1, P_1, Q_2, P_2$ . Les formules précédentes

fournissent les polynômes suivants :

$$\begin{aligned} Q_1(x) &= -1 & P_1(x) &= -x \\ Q_2(x) &= x^2 + 3 & P_2(x) &= 3x \\ Q_3(x) &= -6x^2 - 15 & P_3(x) &= -x^3 - 15x \\ Q_4(x) &= x^4 + 45x^2 + 105 & P_4(x) &= 10x^3 + 105x \end{aligned}$$

6. (a) En posant  $S_n = (-1)^n Q_n$ , la formule de récurrence devient

$$\forall n \geq 1, \quad S_{n+1}(x) = (2n+1)S_n(x) + x^2 S_{n-1}(x),$$

$$\text{soit encore } \forall n \geq 2, \quad \forall x \in \mathbb{R}, \quad S_n(x) = (2n-1)S_{n-1}(x) + x^2 S_{n-2}(x)$$

(b) Ce résultat est valable pour  $x = 0$ .

$$\text{La suite } (S_n(0)) \text{ vérifie : } \forall n \geq 2, \quad S_n(0) = (2n-1)S_{n-1}(0)$$

$$S_1(0) = -Q_1(0) = 1$$

$$S_2(0) = 3 S_1(0) = 3 \times 1$$

$$S_3(0) = 5 S_2(0) = 5 \times 3 \times 1$$

$$\text{Une récurrence évidente donne } S_n(0) = 1 \times 3 \times 5 \times \dots \times (2n-1) = \frac{(2n)!}{2^n n!}$$

(c)  $S_1, S_2, S_3, S_4$  sont des polynômes pairs à coefficients entiers naturels.

La formule de récurrence du **-6-b-** montre que cette propriété est héréditaire.

$$\text{CONCLUSION } S_n \text{ est un polynôme pair à coefficients dans } \mathbb{N}$$

(d)  $S_n$  étant pair à coefficients positifs, il est clair que le minimum de  $S_n(x)$  est obtenu pour  $x = 0$ .

$$\text{Le minimum de } S_n \text{ est } S_n(0) = \frac{(2n)!}{2^n n!}$$

7. La fonction  $f_0 = \operatorname{sh}$  est croissante donc :  $\forall x \geq 0, \quad 0 \leq f_0(x) \leq \frac{x^0}{2^0 0!} \operatorname{sh}(x)$ .

Confirmons cet encadrement par récurrence : si  $\forall x \geq 0, \quad 0 \leq f_n(x) \leq \frac{x^{2n}}{2^n n!} \operatorname{sh}(x)$

$$\text{alors } \forall t \in [0, x], \quad 0 \leq t f_n(t) \leq \frac{t^{2n+1}}{2^n n!} \operatorname{sh}(t) \leq \frac{\operatorname{sh}(x)}{2^n n!} t^{2n+1}$$

en intégrant entre 0 et  $x$  (avec  $0 \leq x$ ), il vient :

$$0 \leq f_{n+1}(x) \leq \frac{\operatorname{sh}(x)}{2^n n!} \int_0^x t^{2n+1} \operatorname{sh}(t) dt = \frac{\operatorname{sh}(x)}{2^n n!} \left[ \frac{t^{2n+2}}{2n+2} \right]_0^x$$

$$\text{ce qui confirme l'hérédité. } \forall n \in \mathbb{N}, \quad \forall x \geq 0, \quad 0 \leq f_n(x) \leq \frac{x^{2n}}{2^n n!} \operatorname{sh}(x)$$

8. Il est clair que  $\forall n \in \mathbb{N}$ ,  $f_n$  est une fonction impaire (c'est vrai pour  $f_0, f_1, f_2$  et l'hérédité est immédiate). le résultat précédent s'écrit

$$\forall x \in \mathbb{R}, \quad |f_n(x)| \leq \frac{|x|^{2n}}{2^n n!} |\operatorname{sh}(x)|. \quad \text{Comme } f_n(x) = Q_n(x) \operatorname{ch}(x) \left( \operatorname{th}(x) - \frac{P_n(x)}{Q_n(x)} \right),$$

$$\text{et } \frac{(2n)!}{2^n n!} \leq |S_n(x)| = |Q_n(x)|,$$

$$\text{il vient } \frac{(2n)!}{2^n n!} |\operatorname{ch}(x)| \left| \operatorname{sh}(x) - \frac{P_n(x)}{Q_n(x)} \right| \leq |f_n(x)| \leq \frac{|x|^{2n}}{2^n n!} |\operatorname{sh}(x)|$$

$$\text{d'où } \left| \operatorname{th}(x) - \frac{P_n(x)}{Q_n(x)} \right| \leq \frac{|x|^{2n}}{(2n)!} |\operatorname{th}(x)|.$$

La concavité de la fonction "th" montre que  $|\operatorname{th}(x)| \leq |x|$ .

$$\text{CONCLUSION } \forall n \in \mathbb{N}, \quad \forall x \in \mathbb{R}, \quad \left| \operatorname{th}(x) - \frac{P_n(x)}{Q_n(x)} \right| \leq \frac{|x|^{2n+1}}{(2n)!}$$