

بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ



خانہ

الإمتنان مع الأنصار في  
المؤتمر المركب

النَّوْرَةُ الْمُعَادِيَةُ

### Examen d'Analyse Numérique (Durée :1h 30mn)

#### Exercice 1(7pts)

Soit le problème (P) pour une fonction  $u(x, y)$  définie sur  $[0, 8] \times [0, 4]$  :

$$\begin{cases} \Delta u = 0 & (x, y) \in [0, 8] \times [0, 4] \\ u(0, y) = u(x, 0) = 0 \\ u(8, y) = u(x, 4) = 10 \end{cases}$$

- Exprimer le problème discréte ( $P_h$ ) associé à (P), en utilisant le schéma aux différences finies centrées.  
On supposera que le maillage est uniforme et de pas  $\Delta x = \Delta y = 2$ .
- Mettre ( $P_h$ ) sous forme matricielle :  $AU_h = b$ , déterminer la matrice A et les vecteurs  $U_h$  et  $b$ .
- Montrer que le problème ( $P_h$ ) admet une solution unique.
- Si nous appliquons le schéma aux différences finies décentrées, quelle est la difficulté que nous rencontrons?

#### Exercice 2(10pts)

Soit le problème (P) suivant :

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} - \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = 0 & (x, t) \in [0, 1] \times [0, T], \quad a > 0 \\ u(0, t) = u(1, t) = 0 & t \in [0, T] \\ u(x, 0) = u_0(x) & x \in [0, 1] \end{cases}$$

On suppose que (P) admet une solution unique  $u \in C^{2,1}([0, T], [0, 1])$ .

Pour approcher la solution  $u$  de (P), on considère le schéma aux différences finies suivant :

$$\begin{cases} \frac{u_i^{n+1} - u_i^n}{\Delta t} + u \frac{u_i^n - u_{i-1}^n}{\Delta x} - \frac{u_{i+1}^n - 2u_i^n + u_{i-1}^n}{\Delta x^2} = 0 \\ u_i^0 = u_0(x_i) \quad i = 0, \dots, M \\ u_0^n = u_M^n = 0 \quad n = 1, \dots, N \end{cases}$$

- Montrer que l'erreur de consistance du schéma est d'ordre 1 en temps et en espace.
- Etudier la stabilité en norme  $L^\infty$ .
- Ce schéma est à un pas ou à deux pas en temps? justifier votre réponse.
- Notons que  $e^n(u)$  le vecteur de l'erreur au temps  $t^n$ , avec :  $e_i^n(u) = u_i^n - u(t^n, x_i)$   
Montrer que :  
$$\|e^n(u)\|_\infty \leq C_1(\Delta t + \Delta x)$$
- Exprimer le problème ( $P_h$ ) sous forme matricielle, ce schéma est-il explicite ou implicite? justifier votre réponse.  
Déduire la matrice d'itération.

#### Question du cours(3pts)

Quels sont les avantages et les inconvénients de la méthode des différences finies.

Corrigé' (Analyse Numérique)  
1<sup>re</sup> Master  
BEGGAS Mohamed

EXERCICE I : (7pts)

$$(P) \quad \left\{ \begin{array}{l} \Delta u = 0 \quad (x,y) \in [0,2] \times [0,4] \\ u(0,y) = u(x,0) = 0 \\ u(2,y) = u(x,4) = 10 \end{array} \right.$$

1/ les nœuds :

$$\text{on a: } n_n = \frac{8-0}{\Delta n} = \frac{8}{2} = 4$$

donc:  $x = 0, 1, 2, 3, 4$

les nœuds intérieurs  $x = 1, 2, 3$ .

$$n_y = \frac{4-0}{\Delta y} = \frac{4}{2} = 2$$

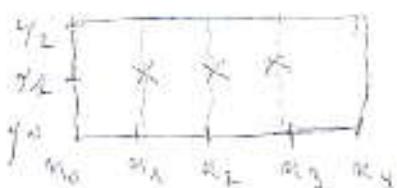
donc:  $y = 0, 1, 2$

nœud intérieur:  $y = 1$ .

différences finies centrales:

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = \frac{u_{x+1,j} - 2u_{x,j} + u_{x-1,j}}{4}$$

$$\frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = \frac{u_{x,j+1} - 2u_{x,j} + u_{x,j-1}}{4}$$



$$\left. \begin{array}{l} -4u_{x,j} + u_{x+1,j} + u_{x-1,j} + u_{x,j+1} + u_{x,j-1} = 0 \end{array} \right\}$$

$$u_{x,j} = 0 \quad j = 0, 1, 2$$

$$u_{x,0} = 0 \quad j = 1, 2$$

$$u_{x,j} = 10 \quad j = 1, 2, 3, 4$$

$$u_{x,2} = 10$$

(P<sub>N</sub>)  $\left. \begin{array}{l} u_{x,j} = 0 \quad j = 0, 1, 2 \\ u_{x,0} = 0 \quad j = 1, 2 \end{array} \right\} \text{c. aux limites}$

$u_{x,j} = 10 \quad j = 1, 2, 3, 4$

$u_{x,2} = 10 \quad j = 1, 2, 3, 4$

$u_{x,2} = 10$

2) on a:  $(n_n - 1) \times (n_y - 1) = (n-1)(\ell-1) = 3$   
 donc on obtient un système de trois éqs.

$\ell = 1 :$

$$\begin{aligned} n=1 : \quad & -4u_{1,1} + u_{2,1} + u_{0,1} + u_{1,2} + u_{1,0} = 0 \\ n=2 : \quad & -4u_{2,1} + u_{3,1} + u_{1,1} + u_{2,2} + u_{2,0} = 0 \\ n=3 : \quad & -4u_{3,1} + u_{4,1} + u_{2,1} + u_{3,2} + u_{3,0} = 0 \end{aligned}$$

En tenant compte aux conditions aux limites,

on obtient :

$$\begin{cases} -4u_{1,1} + u_{2,1} = -10 \\ u_{1,1} - 4u_{2,1} + u_{3,1} = -70 \\ u_{2,1} - 4u_{3,1} = -20 \end{cases}$$

la forme matricielle est:  $AU_b = b$ .

$$A = \begin{bmatrix} -4 & 1 & 0 \\ 1 & -4 & 1 \\ 0 & 1 & -4 \end{bmatrix}; U_b = \begin{pmatrix} u_{1,1} \\ u_{2,1} \\ u_{3,1} \end{pmatrix}; b = \begin{pmatrix} -10 \\ -70 \\ -20 \end{pmatrix}$$

3)  $(P_h)$  admet une solution unique si:  
 $\det A \neq 0$  ou  $A$  ny. déf. positive.

Donc:  $(P_h)$  admet une sol. unique

4) la difficulté est au niveau de frontière  
 $u_{1+2,n}, u_{1-2,n}, \dots$  n'appartient pas au domaine

Ex:2 : (Neptis).

soit D'après le développement de Taylor on a :

$$\frac{u_i^{n+1} - u_i^n}{\Delta t} = \frac{\partial u}{\partial t} + O(\Delta t)$$

$$\frac{u_i^n - u_{i-1}^n}{\Delta x} = \frac{\partial u}{\partial x} + O(\Delta x)$$

$$\frac{u_{i+1}^n - 2u_i^n + u_{i-1}^n}{\Delta x^2} = \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + O(\Delta x^2)$$

On remplace ces valeurs dans notre problème

$$On remplace ces valeurs dans notre problème$$

$$On obtient : \|R_i^n\| \leq C(\Delta t + \Delta x),$$

$$On obtient : \|R_i^n\| \leq C(\Delta t + \Delta x),$$

$$\text{où } C = \max\left(\frac{1}{2}\|\frac{\partial^2 u}{\partial x^2}\|, \frac{C}{2}\|\frac{\partial^2 u}{\partial x^2}\|\right).$$

$$\text{et } \|e^{n+1}\|_\infty \leq \|e^n\|_\infty + \|R_i^n\| \Delta t.$$

$$\text{Donc: } \|e^n\|_\infty \leq \|e^0\|_\infty + \rho \Delta t + C(\Delta t + \Delta x) \quad (e^0=0) \\ \|e^n\|_\infty \leq C T (\Delta t + \Delta x)$$

Et stabilité en norme  $\ell^\infty$ .

D'après le schéma on a :

$$U_i^{n+1} = -\frac{\alpha \Delta t}{\Delta x} U_i^n + \frac{\alpha \Delta t}{\Delta x} U_{i-1}^n + \frac{\Delta t}{\Delta x^2} U_{i+1}^n - \frac{2 \Delta t U_{i+1}^n + \Delta t U_{i-1}^n}{\Delta x^2}$$

$$U_i^{n+1} = \frac{\alpha \Delta t}{\Delta x} U_i^n + \left(\frac{\alpha \Delta t}{\Delta x} + \frac{\Delta t}{\Delta x^2}\right) U_{i-1}^n + \left(\frac{\Delta t}{\Delta x^2}\right) U_{i+1}^n$$

$$U_i^{n+1} = \left(1 - \frac{\alpha \Delta t}{\Delta x} - \frac{2 \Delta t}{\Delta x^2}\right) U_i^n + \left(\frac{\alpha \Delta t}{\Delta x} + \frac{\Delta t}{\Delta x^2}\right) U_{i-1}^n + \frac{\Delta t}{\Delta x^2} U_{i+1}^n$$

pour avoir la stabilité une condition nécessaire et suffisante :  $U_i^{n+1}$  est un combinaison convexe de  $U_i^n$ ,  $U_{i-1}^n$  et  $U_{i+1}^n$

ora :

$$1 - \frac{\alpha \Delta t}{\Delta n} - \frac{2 \Delta t}{\Delta n^2} + \frac{\alpha \Delta t}{\Delta n} + \frac{\Delta t}{\Delta n^2} + \frac{\Delta t}{\Delta n^2} = 1$$

il nous reste la condition de positivité des trois termes :

$$\frac{\alpha \Delta t}{\Delta n^2} > 0 \quad ; \quad \frac{\alpha \Delta t}{\Delta n} + \frac{\Delta t}{\Delta n^2} > 0 \quad \alpha > 0, \Delta t > 0 \\ \text{et } \Delta n > 0$$

$$1 - \frac{\alpha \Delta t}{\Delta n} - \frac{2 \Delta t}{\Delta n^2} > 0 \quad \text{si} \quad \frac{\alpha \Delta t}{\Delta n} + \frac{2 \Delta t}{\Delta n^2} \leq 1$$

$$\text{c.a.d:} \quad \frac{\Delta t(\alpha \Delta n + 2)}{\Delta n^2} \leq 1 \quad \boxed{\Delta t \leq \frac{\Delta n^2}{\alpha \Delta n + 2}}$$

$$\|U^n\|_\infty \leq \|U^0\|_\infty$$

3) Ce schéma est à un pas car :  
pour calculer  $U^{n+1}, t^n$  il suffit de connaître  $U^n(t)$   
en temps  $t^{n+1}$  → en temps  $t^n$ .

4) ora :

$$U^{n+1} = \left( B - \frac{\alpha \Delta t}{\Delta n^2} A \right) U^n$$

Ce schéma est explicite, car on peut calculer  $U^{n+1}$  sans inverser la matrice.

matrice d'itération :

$$C = \left( B - \frac{\alpha \Delta t}{\Delta n^2} A \right)$$

On : A matrice tridiagonale :

$$A = \text{trid}(\alpha - \nu + 1; \nu + \varepsilon; 1)$$

$$A = \frac{\partial f}{\Delta n^2} \begin{pmatrix} \nu + \varepsilon - 1 & & & \\ -\nu + 1 & \ddots & & \\ & \ddots & \ddots & \\ & & -\nu + 1 & \nu + \varepsilon - 1 \end{pmatrix}$$

$\nu = \frac{\alpha \Delta t}{\Delta n}$

QUESTIONNAIRE CARD : (3P<sup>ts</sup>)

\* les avantages :

1/ grande simplicité d'écriture et faible  
coût de calcul.

\* les inconvénients :

1/ limitation de la géométrie des domaines  
de calculs (simples).

2/ difficultés de prise en compte de conditions  
aux limites.

$$B = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial n} - 1 & & & \\ -\frac{\partial f}{\partial n} & \ddots & & \\ & \ddots & \ddots & \\ & & -\frac{\partial f}{\partial n} & \frac{\partial f}{\partial n} - 1 \end{pmatrix}$$

### امتحان الدورة العادلة في مقرر التوزيعات

المدة : 1سا و 30 د

السنة : أولى ماستر

[1] التمرين الأول: نعتبر  $\langle T, \varphi \rangle = \int_0^{+\infty} \frac{\varphi(x)}{x} dx$

1 تأكّد أنّ  $T$  يعرّف تطبيق من  $D(\mathbb{R}_+)$  في  $\mathbb{C}$

2 أثبت أنّ  $T$  توزيع على  $\mathbb{R}$  وأحسب مشتقه.

[2] التمرين الثاني:

1 أحسب  $\langle f, \varphi \rangle$  حيث  $\varphi$  يشير لتوزيع ديراك على  $\mathbb{R}$  عند النقطة 0.

2 نعتبر  $H$  تابع هيسابي و  $\varphi \in D(\mathbb{R})$ ، عين شرطا على  $\varphi$  بحيث  $(H\varphi)'$

3 نعتبر  $f(x) = e^{ax}$   $\forall x \in \mathbb{R}$  حيث  $a \in \mathbb{R}$  و  $i^2 = -1$   $i \in \mathbb{C}$

تأكّد من أنّ  $f \in S(\mathbb{R})$  (توزيع معتمل) ثم أحسب تحويل فوري له.

[3] التمرين الثالث: لتكن  $a \in \mathbb{C}$  و  $T \in D'(\mathbb{R})$

1 تأكّد من أنّ  $T' - aT = e^{aw}(e^{-aw}T)'$

2 استنتج الحل العام في  $D'(\mathbb{R})$  للمعادلة التفاضلية  $0$

3 ما هو الحل العام في  $D'(\mathbb{R})$  للمعادلة التفاضلية  $0$  حيث  $T'' + aT' = 0$  حيث  $a \in \mathbb{C}$  باستوفيق.

ورقة إضافية ١.

أولي ملحوظة رياضيات ٢٠١٦ / ٢٠١٧

المصطلح الأول:

ليكن  $\mathcal{D}(\mathbb{R}_+^*)$  فضاء  $L^2$  و  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  طبقه على  $\mathcal{D}(\mathbb{R}_+^*)$ .

(١)

$$\langle T, f \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} f(x) dx < +\infty$$

(٢)

نعني أن  $f \in \mathcal{D}(\mathbb{R}_+^*)$  وأن  $T$  متصالبة مع  $\mathcal{D}(\mathbb{R}_+^*)$ .

$$|\langle T, f \rangle| \leq \left| \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{f(x)}{x} dx \right| \leq \left( \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{|f(x)|}{x} dx \right) \sup |f(x)| = C \rho(f)$$

(٣)

نعني أن  $T$  متصالبة مع  $\mathcal{D}(\mathbb{R}_+^*)$ .

$$\langle T, f \rangle = - \int_0^{+\infty} \frac{f'(n)}{n} dn = - \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{f'(x)}{x} dx = - \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{f(x)}{x^2} dx$$

$$\mathcal{D}'(\mathbb{R}_+^*) \ni T' = -\frac{1}{x^2}$$

(٤)

نعني أن  $T'$  متصالبة مع  $\mathcal{D}(\mathbb{R}_+^*)$ .

$$\begin{aligned} \langle \left( \frac{\delta}{1+n^2} \right)', f \rangle &= - \langle \frac{\delta}{1+n^2}, f' \rangle = - \langle \delta, \frac{f'}{1+n^2} \rangle \\ &= \langle \delta, \frac{q''(n)(1+n^2) - 2n q'(n)}{(1+n^2)^2} \rangle = f''(0) = \langle \delta'', f \rangle \end{aligned}$$

$$\mathcal{D}'(\mathbb{R}) \ni \left( \frac{\delta}{1+n^2} \right)' = \delta''$$

(٥)

$$\text{إذا } Hf \in L^2(\mathbb{R}) \text{ فـ } \int_{-\infty}^{+\infty} ((Hf)(x))^2 dx = \int_{-\infty}^{+\infty} (q(x))^2 dx < +\infty$$

$$\begin{aligned} \langle (Hf)', \psi \rangle &\rightarrow \psi \text{ متصالبة مع } Hf \text{ وهذا يتحقق في } L^2(\mathbb{R}). \\ \langle (Hf)', \psi \rangle &= - \langle Hf, \psi' \rangle = - \int_{-\infty}^{+\infty} f(x) \psi'(x) dx \\ &= f(a) \psi(a) + \int_a^{+\infty} f(x) \psi'(x) dx \end{aligned}$$

$$= \langle f(a) \delta, \psi \rangle + \langle Hf, \psi' \rangle$$

$$\mathcal{D}'(\mathbb{R}) \ni (Hf)' = f(a) \delta + Hf$$

$$(Hf)' = Hf \in L^2(\mathbb{R}) \text{ دلالة } f(0) = 0$$

$$Hf \in H^1(\mathbb{R})$$

ورقة إضافية . ١

٦٢

$$\text{لـ } L'(R) \supset L(R) \text{ لـ } f \in L(R) \text{ لـ } g \in L(R)$$

$$V_{\mathcal{L}}(L(R)) = |\langle f, g \rangle| = \left| \int e^{-an} f(x) dx \right| \stackrel{\text{لـ } f \in L(R)}{\leq} \|f\|_{L^2(R)} \leq C \|f\|_{L^2(R)}$$

(لـ  $f, g \in L(R)$ )  $L(R)$  لـ  $f$  و  $g$  لـ  $\psi$  لـ  $\psi$

$$\langle Ff, fg \rangle = \langle f, Fg \rangle = \int e^{an} Fg(x) dx = \bar{F}Fg(a)$$

$$= (\pi n)^k g(a)$$

$$= (\pi n)^k \langle \psi, f \rangle$$

$$Ff = (\pi n)^k \psi$$

لـ  $\psi$

لـ  $\psi$  لـ  $\psi$  لـ  $\psi$

$$V_{\mathcal{L}}(L(R)) \subset \langle \psi, (e^{-an} T), f \rangle = \langle (e^{-an} T)^k, \psi, f \rangle \text{ لـ } 1 \quad (1)$$

$$= - \langle e^{an} T, a \cdot \psi + \psi, f \rangle$$

$$= - \langle T, a \psi + \psi, f \rangle = - \langle T, \psi \rangle + \langle T, \psi \rangle$$

$$= - \langle aT + T, \psi \rangle$$

$$e^{-an} T = -aT + T' \text{ لـ } 2$$

$$e^{-an} T = 0 \text{ لـ } T \text{ لـ } T = 0 \text{ لـ } 2$$

$$e^{-an} (e^{-an} T)' = 0 \Rightarrow V_{\mathcal{L}}(L(R)) \subset \langle e^{-an} T', \psi \rangle = 0$$

$$\Rightarrow V_{\mathcal{L}}(L(R)) \subset \langle (e^{-an} T)', \psi \rangle = 0$$

$$\Rightarrow V_{\mathcal{L}}(L(R)) \subset \langle (e^{-an} T)', \psi \rangle = 0$$

$$(T, \psi \in \mathbb{C} + 0 \text{ لـ } \psi = \frac{\psi}{an} \text{ لـ } \psi \in \mathbb{C})$$

$$\Rightarrow (e^{-an} T)' = 0$$

$$\Rightarrow e^{-an} T = C \in \mathbb{C}$$

$$\Rightarrow T = C e^{-an} + C \cdot 0$$

$$T'' + aT' = 0 \Rightarrow (T')' - (-a)T' = 0 \text{ لـ } 3$$

$$\Rightarrow e^{-an} (e^{-an} T')' = 0 \text{ لـ } (1) \text{ لـ } (2)$$

$$\Rightarrow T' = C e^{-an}, C \in \mathbb{C} \text{ لـ } (2) \text{ لـ } (3)$$

$$\Rightarrow T' = C e^{-an} = 0$$

$$\Rightarrow (T + \frac{C}{a} e^{-an})' = 0 \quad (a \neq 0 \text{ لـ } 3)$$

$$\Rightarrow T + \frac{C}{a} e^{-an} = K, K \in \mathbb{C}$$

$$\Rightarrow T = K + \frac{C}{a} e^{-an}, (C, K) \in \mathbb{C}$$

لـ  $\psi$  لـ  $\psi$

لـ  $\psi$  لـ  $\psi$  لـ  $\psi$

٦٣

ورقة إضافية ١.

نهاية المدى المطلق الموزع على مساحة الدائرة في المدى الموزع على مساحة

أو لو ما حدثت رياضيات

لنفس هذه الدائرة

$\sup_{x \in \mathbb{R}} f(x) \in [\alpha, \beta]$  يعني أن  $\inf_{x \in \mathbb{R}} f(x) \geq \alpha$  و  $\sup_{x \in \mathbb{R}} f(x) \leq \beta$ .

$\langle T, f \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} f(x) dx < +\infty$  دالة

\*  $T$  كثلي وأفتح  $\langle T, f \rangle$  (٢)

أو  $f \in D(R_+^*)$  يعني  $\lim_{x \rightarrow \infty} f(x)$  مسيرة  $T$  (٣)

$f$  كثلي  $\forall x \in [x, \beta]$  كثلي  $\forall x$

$$|\langle T, f \rangle| = \left| \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{f(x)}{x} dx \right| \leq \left( \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{P(x)}{x} dx \right) \sup |f(x)| = C P(T)$$

$R_+^*$  يفتح  $T$  كثلي (٤)

أو  $f \in D(R_+^*)$  يعني  $\lim_{x \rightarrow \infty} f(x)$  باستعمال التكامل بالتجزئة

$$\langle T, f \rangle = - \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{P(x)}{x} f(x) dx = - \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{P(x)}{x^2} x f(x) dx = - \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{P(x)}{x^2} dx$$

$$= - \frac{1}{x} P(T)$$

$$D(R_+^*) \ni T = - \frac{1}{x}$$

لذلك  $D(R_+^*)$  كثلي

طبعاً  $f \in D(R_+^*)$  (٥)

$$\langle \left( \frac{\delta}{1+x^2} \right), f \rangle = - \langle \frac{\delta}{1+x^2}, f' \rangle = - \langle \delta, \frac{f'}{1+x^2} \rangle$$

$$= \langle \delta, \frac{f'(x)(1+x^2) - 2x f(x)}{(1+x^2)^2} \rangle = f'(0) = \langle \delta, f' \rangle$$

$$D(R) \ni \left( \frac{\delta}{1+x^2} \right) = \delta''$$

$$Hf \in L^2(R) \text{ حيث } \int_0^{+\infty} ((Hf)(x))^2 dx = \int_0^{+\infty} (f(x))^2 dx < +\infty$$

$D(R) \ni \psi$  كثلي آخر تكنولوجيا

$$\langle (Hf), \psi \rangle = - \langle Hf, \psi' \rangle = - \int_0^{+\infty} f(x) \psi'(x) dx$$

$$= f(0) \psi(0) + \int_0^{+\infty} f'(x) \psi(x) dx$$

$$= \langle f(0) \delta, \psi \rangle + \langle Hf, \psi' \rangle$$

$$D(R) \ni (Hf) = f(0) \delta + Hf'$$

$(Hf) \in Hf \in L^2(R)$  لكن  $f(0) = 0$

$$Hf \in H^1(R)$$

ورقة إضافية . ١

(٦٢)

$$\forall f \in D(R) : | \langle f, \varphi \rangle | = \left| \int e^{-an} f(x) dx \right| \stackrel{loc}{\leq} \|f\|_{L^2(R)} \leq C \|f\|_{L^2(R)}$$

$\Rightarrow \langle f, \varphi \rangle \in \mathcal{N}(R) \Rightarrow f \text{ هو دالة موجة له دعم محدود}$

$\Rightarrow \langle f, \varphi \rangle \in L^2(R) \Rightarrow Ff \text{ هي دالة موجة له دعم محدود}$

$$\begin{aligned} \langle Ff, \varphi \rangle &= \langle f, F\varphi \rangle = \int e^{an} F\varphi(x) dx = \bar{F}\bar{F}\varphi(a) \\ &= (\pi n)^n \varphi(a) \\ &= (\pi n)^n \langle \varphi, f \rangle \end{aligned}$$

$Ff = (\pi n)^n \varphi$  أي

للمقارنة، نلاحظ

$$\begin{aligned} \forall f \in D(R) : \langle e^{-an}(\bar{e}^a T)^1, \varphi \rangle &= \langle e^{an} T, \bar{e}^a \varphi \rangle \stackrel{loc}{=} 0 \quad (٦٣) \\ &= - \langle \bar{e}^{an} T, e^a \varphi + e^{-a} \varphi \rangle \\ &= - \langle T, e^a \varphi + \varphi \rangle = - \langle T, \varphi \rangle + \langle T, \varphi \rangle \end{aligned}$$

$$= \langle -aT + T^1, \varphi \rangle$$

$$e^{-an}(\bar{e}^a T)^1 = -aT + T^1$$

من المبرهن الأول  $\bar{e}^a T = aT$

$$e^{-an}(\bar{e}^a T)^1 = 0 \quad \Rightarrow \forall f \in D(R) : \langle e^{-an}(\bar{e}^a T)^1, f \rangle = 0$$

$$\Rightarrow \forall f \in D(R) : \langle (\bar{e}^a T)^1, e^a f \rangle = 0$$

$$\Rightarrow \forall f \in D(R) : \langle (\bar{e}^a T)^1, f \rangle = 0$$

(حيث  $f \in \mathcal{N}(R) \Rightarrow \langle f, \psi \rangle = \frac{1}{\pi n} \langle f, \varphi \rangle$ )

$$\Rightarrow (\bar{e}^a T)^1 = 0$$

$$\Rightarrow e^{an} T = C.C.R + 0$$

$$\Rightarrow T = C e^{an} + C.C.R$$

$$T^1 + aT^1 = 0 \Rightarrow (T^1)^1 - (a)T^1 = 0 \quad (٦٤)$$

$$\Rightarrow e^{-an}(\bar{e}^a T^1)^1 = 0 \quad (٦٥)$$

$$\Rightarrow T^1 = C e^{-an} + C.C.R \quad (٦٦)$$

$$\Rightarrow T^1 - C.e^{-an} = 0$$

$$\Rightarrow (T + \frac{C}{a} e^{-an})^1 = 0 \quad (a \neq 0 \text{ if } )$$

$$\Rightarrow T + \frac{C}{a} e^{-an} = K, K \in \mathbb{R}$$

$$\Rightarrow T = K + \frac{C}{a} e^{-an}, (C, K) \in \mathbb{R}$$

لذا يمكننا بحسب المبرهن الثاني، أن  $T$  يمكنه الشكل

المرجعية

Examen d'algèbre Linéaire  
(Théorie des Modules)

**Exercice 0.**

Soit  $A$  un anneau intègre. Considérons le  $A$ -module  $A$ . Montrer que toute partie contenant plus d'un élément n'est pas libre.

En déduire que tout idéal  $I$  non trivial considérée comme  $A$ -module est libre si et seulement si il est principal.

**Exercice 1.**

Vérifier que  $\{(2,0,0), (0,1,0)\}$  est une partie libre de  $\mathbb{Z}^3$  mais qu'on ne peut pas la compléter en une base. Montrer que le système  $S = \{(2,0,0), (3,0,0), (0,1,0), (0,0,1)\}$  engendre  $\mathbb{Z}^3$  mais qu'on ne peut pas en extraire une base.

**Exercice 2.**

Pour quelles valeurs de  $a$ ,  $b$  et  $c$  les matrices suivantes sont-elles diagonalisables?

$$\begin{pmatrix} 1 & a & 1 \\ 0 & 1 & b \\ 0 & 0 & c \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 & a \\ 0 & 0 & b \\ a & b & c \end{pmatrix}$$

**Exercice 3.**

Soit  $\mu$  l'endomorphisme de  $\mathbb{R}^3$  dont la matrice dans la base canonique est

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

1. Calculer les valeurs propres de  $A$ . L'endomorphisme  $\mu$  est-il diagonalisable?
2. Calculer  $(A - I)^2$ . Montrer que  $A^n = nA + (1-n)I$  en utilisant la formule du binôme de Newton.

Corriger d'examen d'algèbre linéaire

**Exercice 1.** Soit  $B$  une partie de  $A$  contenant au moins deux éléments distincts  $a$  et  $b$ . On a

$$0 = (ba - (ab))$$

Si  $a$  et  $b$  sont libres, alors les coefficients  $a$  et  $b$  de cette combinaison linéaire sont nuls, soit  $a = 0$  et  $b = 0$ , ce qui est contraire à l'hypothèse.

Soit  $I$  un idéal de  $A$ . C'est un sous-module. Si  $I$  est libre, son rang est inférieur à celui de  $A$ . Donc il est égal à 1 et  $I$  est principal. Réciproquement, si  $I$  est principal, il est engendré par un  $c$  non nul. Ce vecteur est libre car  $cx = 0$  implique  $x = 0$ .

**Exercice 1**

Les vecteurs  $e_1 = (2, 0, 0)$  et  $e_2 = (0, 1, 0)$  sont clairement linéairement indépendants. Montrons par l'absurde qu'on ne peut pas les compléter en une base. Soit  $e_3 = (x, y, z)$  dans  $\mathbb{Z}^3$  tels que  $\{e_1, e_2, e_3\}$  soit une base de  $\mathbb{Z}^3$ . Alors il existe  $\lambda, \mu, \nu$  dans  $\mathbb{Z}$  tels que  $\lambda e_1 + \mu e_2 + \nu e_3 = (1, 0, 0)$ . Cela conduit au système d'équations linéaires :

$$\begin{cases} 2\lambda + \nu x = 1 \\ \mu + \nu y = 0 \\ \nu z = 0 \end{cases}$$

En regardant la troisième équation on obtient  $\nu = 0$  car  $z \neq 0$ . Si  $\nu = 0$  alors on trouve sur la première équation  $2\lambda = 1$  ce qui est absurde. Si  $\nu \neq 0$  alors tous les  $e_i$  sont dans le sous-module (strict) engendré par  $(1, 0, 0)$  et  $(0, 1, 0)$ . Dans tous les cas  $\{e_1, e_2, e_3\}$  n'est pas une base.

*On remarque que  $(2, 0, 0) = 2(1, 0, 0)$  c'est-à-dire que le vecteur  $(2, 0, 0)$  n'est pas irréductible. Dans les modules libres de rang finis sur les anneaux principaux les vecteurs d'une base sont irréductibles et réciproquement.*

On note  $v_1 = (2, 0, 0)$ ,  $v_2 = (3, 0, 0)$ ,  $v_3 = (0, 1, 0)$  et  $v_4 = (0, 0, 1)$  de sorte que  $S = \{v_1, v_2, v_3, v_4\}$ . Puis tout  $(x, y, z) \in \mathbb{Z}^3$  on a  $(x, y, z) = x v_1 + y v_2 + z v_3 + 0 v_4 = x v_1 + y v_2 + z v_3$  donc  $S$  engendre  $\mathbb{Z}^3$ . Par l'unicité du rang des modules libres si il est possible d'extraire une base de  $S$  ce sera en enlevant un seul vecteur. En effet,  $v_1$  et  $v_2$  sont linéairement dépendants car ils vérifient  $3v_1 - 2v_2 = 0$ . Donc si il est possible d'extraire une base de  $S$  on bien  $S \setminus \{v_1\}$  est une base ou bien  $S \setminus \{v_2\}$  est une base. Mais  $S \setminus \{v_2\}$  contient les vecteurs  $v_1$  et  $v_2$  du début de l'exercice donc n'est pas une base. En reprenant exactement le même raisonnement on peut voir qu'il n'est pas possible de compléter  $\{v_2, v_3\}$  en une base. On a donc épousé toutes les possibilités :  $S$  ne contient pas de base.

**Exercice 2**

Exercice 3

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

1. Calculons les valeurs propres de  $A$ .

$$\det(\lambda - M) = \begin{vmatrix} 3-\lambda & 2 & -2 \\ -1 & -\lambda & 1 \\ 1 & 1 & -\lambda \end{vmatrix} = (\lambda + 1)^3$$

La matrice  $A$  admet une valeur propre triple qui est  $\lambda = 1$ , elle ne peut pas être diagonalisable si son sous-espace propre serait de dimension 3 or,  $A \neq I$ .

2. Calculons  $(A - I)^2$ .

$$(A - I)^2 = \begin{pmatrix} 2 & 2 & -2 \\ -1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \end{pmatrix}^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Montrons que  $A^n = nI + (1-n)I$  en utilisant la formule du binôme de Newton.

$$A^n = (A - I + I)^n = \sum_{k=0}^n C_n^k (A - I)^k I^{n-k} = C_n^0 I^n + C_n^1 (A - I) = I + n(A - I) = nA + (1-n)I$$

Car, pour  $k \geq 2$ , on a  $(A - I)^k = 0$ .



## — Contrôle LATEX. —

Durée : 1<sup>h</sup> : 30min \_\_\_\_\_ Documents Non Autorisés \_\_\_\_\_

### 1 Exercice (\_\_\_\_/4,0 pts)

- Réécrire les codes (a) et (b) corrects, s'ils existent des erreurs :

a \documentclass[11pt,a4paper]{article}  
 \begin{document}  
 \usepackage{amsfonts, amssymb, amsmath}  
 Latex document  
 \end{document}  
 \end{document}

b \documentclass[11pt,a4paper]{article}  
 Cour Latex  
 \begin{document}  
 \end{document}

### 2 Exercice \_\_\_\_/(8,0 pts)

- Écrire les codes LATEX.

$x^a$	$x^{a^b}$	$x_n$	$x_{a_b}$
$x^4$	$M_0(x_0, y_0)$	$(a \times b \times c)^k$	$(-1)^n$

### 3 Exercice \_\_\_\_/(6,0 pts)

- Écrire les codes LATEX.

$$(1)=\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \quad (2)=\begin{bmatrix} f_{11}(x) & f_{12}(x) & f_{13}(x) & \dots & f_{1n}(x) \\ f_{21}(x) & f_{22}(x) & f_{23}(x) & \dots & f_{2n}(x) \\ f_{31}(x) & f_{32}(x) & f_{33}(x) & \dots & f_{3n}(x) \end{bmatrix} \quad (3)=\begin{bmatrix} f_{11}(x) & f_{12}(x) & f_{13}(x) & \dots & f_{1n}(x) \\ f_{21}(x) & f_{22}(x) & f_{23}(x) & \dots & f_{2n}(x) \\ f_{31}(x) & f_{32}(x) & f_{33}(x) & \dots & f_{3n}(x) \end{bmatrix}$$

$$(4)=\left[\begin{array}{cc|cc} a_{11} & \cdots & a_{1n} & b_{11} & \cdots & b_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} & b_{n1} & \cdots & b_{nn} \\ \hline c_{11} & \cdots & c_{1n} & d_{11} & \cdots & d_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ c_{n1} & \cdots & c_{nn} & d_{n1} & \cdots & d_{nn} \end{array}\right]$$

\_\_\_\_/((1)=1,0 pts),((2)=1,0 pts),((3)=2,0 pts),((4)=2,0 pts)

### 4 Exercice \_\_\_\_/(2,0 pts)

- Écrire le code LATEX.

$$M = \begin{pmatrix} \cos(x) + \sin(x) & \frac{X}{y} \\ \frac{1}{1+e^{(ax+b)}} & \text{vec}(\mu) = \frac{1}{N}(\vec{c}_0 + \vec{c}_1 + \dots + \vec{c}_N) \end{pmatrix}$$

\_\_\_\_ Bon Courage \_\_\_\_

Afiaster

Corrigé de l'Examen de  
Géométrie Différentielle 1.

Exercice 03: Considérons dans  $\mathbb{R}^3$  la forme différentielle:

$$\omega = x \, dy \wedge dz - 2z \cdot f(y) \, dx \wedge dy + y \cdot f(y) \, dz \wedge dx$$

ou  $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  est  $C^1$  et  $f(1) = 1$

(2 pts)

a) On détermine  $f$  pour que  $d\omega = dx \wedge dy \wedge dz$ .

$$d\omega = d(x \, dy \wedge dz - 2z \cdot f(y) \, dx \wedge dy + y \cdot f(y) \, dz \wedge dx)$$

$$= d(x \, dy \wedge dz) - 2d(z \cdot f(y) \, dx \wedge dy) + d(y \cdot f(y) \, dz \wedge dx)$$

(d linéaire) on utilise:  $d(gx) = dg \wedge x + g \, dx$

$$d(x \, dy \wedge dz) = dx \wedge dy \wedge dz + x \underbrace{d(dy \wedge dz)}$$

$$d(z \cdot f(y) \, dx \wedge dy) = d(z \cdot f(y)) \wedge dx \wedge dy + z \cdot f(y) \underbrace{d(dx \wedge dy)}$$

$$= (f(y) \, dz + z \cdot f'(y) \, dy) \wedge dx \wedge dy$$

$$= f(y) \, dz \wedge dx \wedge dy + z \cdot f'(y) \, dy \wedge dx \wedge dy$$

$$= f(y) \, dz \wedge dx \wedge dy$$

$$dy \wedge dx \wedge dz = dx \wedge dy \wedge dz$$

$$d(y \cdot f(y) \, dz \wedge dx) = d(y \cdot f(y)) \wedge dz \wedge dx + y \cdot f(y) \underbrace{d(dz \wedge dx)}$$

$$= (f(y) \, dy + y \cdot f'(y) \, dy) \wedge dz \wedge dx$$

$$= f(y) \, dy \wedge dz \wedge dx + y \cdot f'(y) \, dy \wedge dz \wedge dx$$

$$dy \wedge dz \wedge dx = dx \wedge dy \wedge dz$$

$$= (f(y) + y \cdot f'(y)) \, dx \wedge dy \wedge dz$$

donc:  $d\omega = dx \wedge dy \wedge dz - 2f(y) \, dx \wedge dy \wedge dz + (f(y) + y \cdot f'(y)) \, dx \wedge dy \wedge dz$

$$d\omega = (1 + y \cdot f'(y) - f(y)) \, dx \wedge dy \wedge dz$$

$$d\omega = dx \wedge dy \wedge dz \Leftrightarrow 1 + y \cdot f'(y) - f(y) = 1 \Leftrightarrow$$

$$y \cdot f'(y) = f(y)$$

$$\frac{f'(y)}{f(y)} = \frac{1}{y}$$

donc  $\ln|f(y)| = \ln|y| + C$  or:  $f(1) = 1$

donc:  $C = 0$

$$\text{on a donc } f(y) = y \text{ ou } f(y) = -y$$

on prend  $f(y) = y$  on a alors

$$\omega = -2yz \, dx \wedge dy + x \, dy \wedge dz + y^2 \, dz \wedge dx.$$

b) Déterminons  $f$  pour que  $d\omega = 0$ .

$$d\omega = (1 + yf'(y) - f(y)) \, dx \wedge dy \wedge dz$$

$$d\omega = 0 \Leftrightarrow yf'(y) - f(y) + 1 = 0$$

$f(y) = 1$  est solution unique  
de l'équation différentielle.

$$\text{et donc } \omega = x \, dy \wedge dz + y \, dz \wedge dx - 2z \, dx \wedge dy.$$

c) Déterminons  $f$  pour qu'il existe une forme:

$$\omega_1 = P(x, y, z) \, dx + Q(x, y, z) \, dy \quad \text{Avec: } P(x, y, 0) =$$

$\text{et } \omega = d\omega_1 \qquad \qquad \qquad Q(x, y, 0) = 0$

$$\omega = d\omega_1 \Rightarrow d\omega = d^2\omega_1 = 0 \text{ donc: } f(y) = 1$$

$$d\omega_1 = d(P(x, y, z) \, dx) + d(Q(x, y, z) \, dy)$$

$$= dP \wedge dx + dQ \wedge dy = \left( \frac{\partial P}{\partial x} \, dx + \frac{\partial P}{\partial y} \, dy + \frac{\partial P}{\partial z} \, dz \right) \wedge dx$$

$$d\omega_1 = \left( \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) \, dx \wedge dy + \frac{\partial P}{\partial z} \, dz \wedge dx + \frac{\partial Q}{\partial z} \, dy \wedge dz.$$

$$= -2z \, dx \wedge dy + y \, dz \wedge dx + x \, dy \wedge dz$$

$$d\omega_1 = \omega \Leftrightarrow \begin{cases} \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} = -2z \\ \frac{\partial P}{\partial z} = y \quad \text{et} \quad \frac{\partial Q}{\partial z} = -x. \end{cases}$$

Corrigé de l'Examen de  
Géométrie Différentielle 1.

Exercice 0.1: Considérons dans  $\mathbb{R}^3$  la forme différentielle:

$$\omega = x \, dy \wedge dz - 2z \cdot f(y) \, dx \wedge dy + y \cdot f(y) \, dz \wedge dx$$

où  $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  est  $C^1$  et  $f(1) = 1$

(2 pts)

a) On détermine  $f$  pour que  $d\omega = dx \wedge dy \wedge dz$ .

$$d\omega = d(x \, dy \wedge dz - 2z \cdot f(y) \, dx \wedge dy + y \cdot f(y) \, dz \wedge dx)$$

$$= d(x \, dy \wedge dz) - 2 \, d(z \cdot f(y) \, dx \wedge dy) + d(y \cdot f(y) \, dz \wedge dx)$$

(d linéaire) on utilise:  $d(g\omega) = dg \wedge \omega + g \, d\omega$

$$d(x \, dy \wedge dz) = dx \wedge dy \wedge dz + x \, d(dy \wedge dz)$$

$$d(z \cdot f(y) \, dx \wedge dy) = d(z \cdot f(y)) \wedge dx \wedge dy + z \cdot f(y) \, d(dx \wedge dy)$$

$$= (f(y) \, dz + z \cdot f'(y) \, dy) \wedge dx \wedge dy$$

$$= f(y) \, dz \wedge dx \wedge dy + z \cdot f'(y) \, dy \wedge dx \wedge dy$$

$$= f(y) \, dz \wedge dx \wedge dy .$$

$$dy \wedge dz \wedge dx = dx \wedge dy \wedge dz .$$

$$d(y \cdot f(y) \, dz \wedge dx) = d(y \cdot f(y)) \wedge dz \wedge dx + y \cdot f(y) \, d(dz \wedge dx)$$

$$= (f(y) \, dy + y \cdot f'(y) \, dy) \wedge dz \wedge dx .$$

$$= f(y) \, dy \wedge dz \wedge dx + y \cdot f'(y) \, dy \wedge dz \wedge dx .$$

$$dy \wedge dz \wedge dx = dx \wedge dy \wedge dz .$$

$$= (f(y) + y \cdot f'(y)) \, dx \wedge dy \wedge dz .$$

donc:  $d\omega = dx \wedge dy \wedge dz - 2f(y) \, dx \wedge dy \wedge dz + (f(y) + y \cdot f'(y)) \, dx \wedge dy \wedge dz .$

$$d\omega = (1 + y \cdot f'(y) - f(y)) \, dx \wedge dy \wedge dz .$$

$$d\omega = dx \wedge dy \wedge dz \Leftrightarrow 1 + y \cdot f'(y) - f(y) = 1 \Leftrightarrow$$

$$y \cdot f'(y) = f(y)$$

$$\frac{f'(y)}{f(y)} = \frac{1}{y} \quad \text{donc } \ln|f(y)| = \ln|y| + C \quad \text{or: } f(1) = 1 \\ \text{donc: } C = 0$$

$$\frac{\partial Q}{\partial z}(x,y,z) = -x \Leftrightarrow Q(x,y,z) = -xz + f(x,y)$$

$$\frac{\partial P}{\partial z}(x,y,z) = y \Leftrightarrow P(x,y,z) = yz + g(x,y)$$

$$P(x,y,z) = Q(x,y,z) = 0 \Rightarrow f = g = 0 \text{ d'où:}$$

$$P(x,y,z) = yz \text{ et } Q(x,y,z) = -xz \text{ et } \omega = yz dx - xz dy$$

\* En appliquant le théorème de Stokes  $\int_S \omega = \int_{\partial S} d\omega_i = \int_{\partial S} \omega_i$

$$\partial S = \text{Cercle}, \quad z = \frac{1}{\sqrt{2}}, \quad x^2 + y^2 = 1/2.$$

$$\text{on paramétrise le cercle: } x = \frac{\cos \varphi}{\sqrt{2}}, \quad y = \frac{\sin \varphi}{\sqrt{2}}, \quad z = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

$$\int_S \omega = \int_{\partial S = (C)} \omega_i = \int_0^{2\pi} yz dx - xz dy = \int_0^{2\pi} \frac{\sin \varphi}{\sqrt{2}} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \times d\left(\frac{\cos \varphi}{\sqrt{2}}\right) - \frac{\cos \varphi}{\sqrt{2}} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \times d\left(\frac{\sin \varphi}{\sqrt{2}}\right)$$

$$\int_S \omega = \frac{1}{2\sqrt{2}} \int_0^{2\pi} -\sin^2 \varphi d\varphi - \frac{1}{2\sqrt{2}} \int_0^{2\pi} \cos^2 \varphi d\varphi = \frac{-2\pi}{2\sqrt{2}} = -\frac{\pi}{\sqrt{2}}$$

Exercice 02: On pose:  $Xf = \psi \circ \varphi$

$$(\varphi = [Df(u), X(u)]) \in \mathcal{L}(E, \mathbb{R}) \times E, \forall u \in E$$

$$\begin{aligned} \psi: \mathcal{L}(E, \mathbb{R}) \times E &\longrightarrow \mathbb{R} & \varphi \in C^1 \\ (u, v) &\longmapsto u(v) & \psi \in C^p \end{aligned}$$

bilinéaire continue

$$Xf: E \rightarrow \mathbb{R} \in C^1$$

$$D(Xf)(u)(v) = D\psi[\varphi(u)].[D\varphi(u)(v)] =$$

$$D\psi[Df(u), X(u)].[D^2f(u)(v), D X(u)(v)] =$$

$$\psi[Df(u), D X(u)v] + \psi[D^2f(u)(v), D X(u)(v)]$$

$$D(Xf)(n)(h) = Df(n)[Dx(n)(h)] + D^2f(n)[h, x(n)], \forall n, h \in E$$

Si  $y : E \rightarrow E$  de classe  $C^2$ ,

alors:

$$\begin{aligned} y(Xf)(n) &= [D(Xf)(n)](y(n)) = [Df(n) \circ Dx(n)](y(n)) \\ &\quad + D^2f(n)[X(n), y(n)]. \end{aligned}$$

Exercice 03. Parmis les assertions suivantes, Répondez par vrai ou faux et corrigez l'assertion fausse.

(1) 1. Toute variété est une variété peut-être vue comme sous variété vraie (et ceci est le théorème de Whitney).

(2) 2.  $\nabla_{v,w}^2 f - \nabla_{w,v}^2 f = \nabla_{T(v,w)} f$  FAUX

Corriger:  $\nabla_{v,w}^2 f - \nabla_{w,v}^2 f = -\nabla_{T(v,w)} f$

(2) 3. Pour  $v, w, z$  trois champs de vecteurs on a:

$$\nabla_{v,w} z + \nabla_{w,z} v + \nabla_{z,v} w = 0 \text{ identité de Jacobi FAUX}$$

Corriger: c'est l'identité de Bianchi,  $\nabla$  connexion linéaire

(2) 4. Si  $x, y$  deux champs de vecteurs,  $f \in C^\infty(M, \mathbb{R})$

$$[fx, y] = f[x, y] \text{ FAUX}$$

$$\begin{aligned} \text{Corriger: } [fx, y]g &= (fx \circ y)(g) - (y \circ fx)(g) \\ &= fx(y(g)) - y(fx(g)) = \dots = f[x, y] - y(f)x \end{aligned}$$

(1) 5. Si  $[x, y] = 0$  alors  $x$  et  $y$  commutent VRAIE

(2) 6.  $T \otimes S = S \otimes T$  FAUX Corriger:  $T \otimes S \neq S \otimes T$

FIN

$$\frac{\partial Q}{\partial z}(x,y,z) = -x \Leftrightarrow Q(x,y,z) = -xz + f(x,y)$$

$$\frac{\partial P}{\partial z}(x,y,z) = y \Leftrightarrow P(x,y,z) = yz + g(x,y)$$

$$P(x,y,z) = Q(x,y,z) = 0 \Rightarrow f = g = 0 \text{ d'où:}$$

$$P(x,y,z) = yz \text{ et } Q(x,y,z) = -xz \text{ et } \omega = yz dx - xz dy$$

\* En appliquant le théorème de Stokes  $\int_S \omega = \int_{\partial S} d\omega_i = \int_{\partial S} \omega_i$

$$\partial S = \text{Cercle}, \quad z = \frac{1}{\sqrt{2}}, \quad x^2 + y^2 = 1/2$$

$$\text{on paramétrise le cercle: } x = \frac{\cos \varphi}{\sqrt{2}}, \quad y = \frac{\sin \varphi}{\sqrt{2}}, \quad z = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

$$\int_S \omega = \int_{\partial S = (C)} \omega_i = \int_0^{2\pi} yz dx - xz dy = \int_0^{2\pi} \frac{\sin \varphi}{\sqrt{2}} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \times d\left(\frac{\cos \varphi}{\sqrt{2}}\right)$$

$$\int_S \omega = \frac{1}{2\sqrt{2}} \int_0^{2\pi} -\sin^2 \varphi d\varphi - \frac{1}{2\sqrt{2}} \int_0^{2\pi} \cos^2 \varphi d\varphi = \frac{-2\pi}{2\sqrt{2}} = -\frac{\pi}{\sqrt{2}}$$

Exercice 02: On pose  $Xf = \psi \circ \varphi$

$$\varphi = [Df(x), X(x)] \in \mathcal{L}(E, \mathbb{R}) \times E, \forall x \in E$$

*WPS*

$$\begin{aligned} \psi: \mathcal{L}(E, \mathbb{R}) \times E &\longrightarrow \mathbb{R} & \varphi \in C^1 \\ (u, v) &\longmapsto u(v) & \psi \in C^1 \end{aligned}$$

bilinéaire continue

$$Xf: E \longrightarrow \mathbb{R} \in C^1.$$

$$D(Xf)(x)(h) = D\psi[\varphi(x)].[D\varphi(x)(h)] =$$

$$D\psi[Df(x), X(x)].[D^2f(x)(h), D X(x)(h)] =$$

$$\psi[Df(x), D X(x)h] + \psi[D^2f(x)(h), D X(x)(h)]$$

Full name: ..... G: .....

University year: 2016/2017

Questions:

7.5

\*Correct the verb between brackets:

- Last week, we (to play) ..... played ..... a football match.
- I (to see) ..... saw ..... my parents everyday.
- I (to like) ..... like ..... lemonade very much.
- The girls always (to listen) ..... listen ..... to pop music.
- In 2017, I (to get) ..... will get ..... my diploma.

\*Change into passive voice

7.5

-She is reading the newspaper now.

The newspaper is being read by her.

-The cleaner has cleaned the office.

The office has been cleaned by the cleaner.

-The people elected the president.

The president was elected by the people.

-The car killed the child.

The child was killed by the car.

-They often listen to music.

Music is often listened by them.

\*Write the following terms in English:

.....	rectangle	: مربع
.....	axis	: محور
.....	percentage	: نسبة مئوية
.....	equation	: معادلة
.....	cylinder	: اسطوانة

GOOD LUCK