

Programme de khôlle 4

Semaine du 30 septembre 2024

La colle se déroulera en trois temps :

1. Pratique calculatoire et/ou code Python(10 minutes).
2. Résolution d'exercices à préparer (15 minutes)
3. Résolution d'exercices sur le programme de la semaine

1 Python

Les documentations CCS et CCINP sont autorisées.

Rédiger en langage Python une fonction :

1. **Integrale**(n) qui reçoit en paramètre un entier $n \in \mathbb{N}$ et qui renvoie la valeur de $\int_0^1 \ln(1+x^n) dx$.
2. **Riemann**(n) qui reçoit en paramètre un entier $n \in \mathbb{N}^*$ et qui renvoie
$$\sum_{k=0}^{n-1} \frac{n}{k^2+n^2}.$$
3. **Aleatoire**(n) qui reçoit en paramètre un entier $n \in \mathbb{N}^*$ et qui renvoie une matrice carrée de taille n dont les coefficients diagonaux sont des entiers aléatoires compris entre 2 et 20.

2 Pratique calculatoire

1. Calculer en utilisant une intégration par partie :

(a) $\int_0^{\frac{\pi}{2}} t \cos t dt$

(b) $\int_0^2 t e^{\frac{t}{2}} dt$

(c) $\int_0^1 t \arctan t dt$

2. Effectuer le changement de variable indiqué et en déduire la valeur de l'intégrale.

(a) $\int_{-1}^1 \sqrt{1-t^2} dt$ avec $t = \sin \theta$.

(b) $\int_1^3 \frac{1}{\sqrt{t+\sqrt{t^3}}} dt$ avec $u = \sqrt{t}$.

(c) $\int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin^3 t \cos t dt$ avec $u = \sin t$.

3 Résolution d'exercices à préparer

Chaque élève résoudra un des trois exercices :

Exercice 3.1. On pose, pour tout $(x; y) \in \mathbb{K}^2$, $p(x; y) = \frac{1}{5}(x + 2y; 2x + 4y)$.

1. Montrer que p est un endomorphisme.
2. Déterminer une base de $G = \ker(p)$ et une base de $F = \text{Im}(p)$.
3. Montrer que $p \circ p = p$. Qu'en conclure ?
4. Exprimer la symétrie par rapport à F parallèlement à G .

Exercice 3.2. On pose $F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 / x - y + 2z = 0\}$ et $G = \text{Vect}((-1, 2, 1))$.

1. Montrer que F et G sont supplémentaires.
2. Déterminer l'expression de la projection sur F parallèlement à G .
3. Déterminer l'expression de la symétrie par rapport à G parallèlement à F .

Exercice 3.3. Soit $f \in \mathcal{L}(\mathbb{R}^3)$ représentée dans la base canonique \mathcal{B} par :

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

1. Soit $\mathcal{C} = \{e_1, e_2, e_3\}$ avec $e_1 = (1, -1, 1)$, $e_2 = (1, 1, -1)$, $e_3 = (-1, -1, -1)$.
 - (a) Montrer que \mathcal{C} est une base de \mathbb{R}^3 .
 - (b) Expliciter les trois vecteurs de la base canonique comme combinaisons linéaires des vecteurs de \mathcal{C} .
2. Déterminer la matrice T de f dans cette nouvelle base.
3. Calculer T^n .
4. En déduire la matrice de f^n dans la base canonique.

4 Résolution d'exercices sur le programme de la semaine

Chap.2 : Applications linéaires

- 1 Définitions
- 2 Noyau et image
- 3 Représentation matricielle
- 4 Sous-espaces stables par un endomorphisme
- 5 Endomorphismes remarquables d'un espace vectoriel
 - 5.1 Projecteurs
 - 5.2 Symétries.

Chap.3 : Intégrales : rappels et généralisation

- 1 Rappels sur les intégrales d'une fonction continue sur un segment
- 1.1 Définition et lien avec les primitives
- 1.2 Propriétés de l'intégrale
- 1.3 Intégration par partie et changement de variable
- 1.4 Sommes de Riemann, théorème de la moyenne