

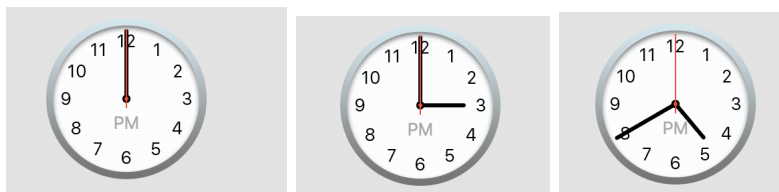
DS 4

Durée 3h00

- Les calculatrices sont interdites durant les cours, TD et *a fortiori* durant les DS de mathématiques.
- Si vous pensez avoir découvert une erreur, indiquez-le clairement sur la copie et justifiez les initiatives que vous êtes amenés à prendre.
- Une grande attention sera apportée à la clarté de la rédaction et à la présentations des solutions. (Inscrivez clairement en titre le numéro de l'exercice, vous pouvez aussi encadrer les réponses finales.)
- Vérifiez vos résultats.
- Le résultat d'une question peut être admis et utilisé pour traiter les questions suivantes en le signalant explicitement sur la copie.

- Exercice 1.**
1. Donner la définition d'une fonction injective. En donner un exemple et un contre-exemple.
 2. Exprimer à l'aide de quantificateurs le fait qu'une fonction f soit majorée sur \mathbb{R} .
 3. Donner la négation de la proposition suivante : « Si il pleut alors je prends mon parapluie. »
 4. Donner la contraposée de l'implication suivante : « Il pleut et il y a du soleil » \implies « il y a un arc-en-ciel . »
 5. Que vaut la matrice identité de taille 3 ?
 6. Donner la définition d'une matrice symétrique. En donner un exemple de taille 3 (qui n'est pas la matrice identité ni la matrice nulle).
 7. Donner un exemple d'une matrice de taille 2, telle que $A \neq 0$ mais $A^2 = 0$.

Exercice 2. On regarde une horloge comme un cercle trigonométrique... Ainsi quand il est midi pile, l'aiguille des heures est à $\frac{\pi}{2}$ et l'aiguille des minutes est aussi à $\frac{\pi}{2}$ (à 2π près évidemment.) Quand il est 15 : 00, l'aiguille des heures est à 0 tandis que celle des minutes est à $\frac{\pi}{2}$.



A quelle place se trouve l'aiguille des heures à 16H00 et à 16h40 ? (on justifiera la réponse proprement pour 16h40)

- Exercice 3.**
1. Résoudre l'inéquation d'inconnue y suivante :

$$\frac{y-3}{2y-3} \leq 2y \quad (E_1)$$

2. En déduire les solutions sur \mathbb{R} de l'inéquation d'inconnue X :

$$\frac{\sin^2(X)-3}{2\sin^2(X)-3} \leq 2\sin^2(X) \quad (E_2)$$

3. Finalement donner les solutions sur $[0, 2\pi[$ de l'inéquation d'inconnue x :

$$\frac{\sin^2(2x + \frac{\pi}{6}) - 3}{2\sin^2(2x + \frac{\pi}{6}) - 3} \leq 2\sin^2(2x + \frac{\pi}{6}) \quad (E_3)$$

Exercice 4. Soit M la matrice :

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

1. Résoudre le système $MX = \lambda X$ d'inconnue $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ où λ est un paramètre réel.
2. Calculer $(M - \text{Id})^2$. Donner son rang.
3. Soit $e_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$, $e_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, et $e_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$. Exprimer Me_1, Me_2 en fonction de e_1, e_2 .
4. Montrer qu'il existe $(\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2$ tel que $Me_3 = \alpha e_2 + \beta e_3$.
5. Soit $P = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$
Montrer que P est inversible et calculer son inverse.
6. Soit $T = P^{-1}MP$. Calculer T .
7. Montrer par récurrence que pour tout $n \in \mathbb{N}$:

$$T^n = P^{-1}M^n P$$

8. Montrer qu'il existe une matrice diagonale D et une matrice N telles que

$$T = D + N \quad \text{et} \quad ND = DN$$

9. Montrer que $N^2 = 0$
10. En déduire que $T^n = D^n + nND^{n-1}$.
11. Finalement déterminer la valeur de M^n en fonction de n .

Exercice 5 (Ensemble de Mandelbrot). Soit $(z_n)_{n \in \mathbb{N}}$ la suite définie par $z_0 = 0$ et

$$z_{n+1} = z_n^2 + c$$

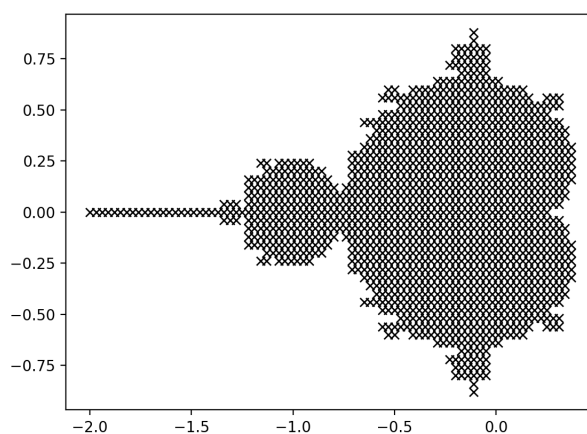
où $c \in \mathbb{C}$ est un complexe.

Selon la valeur de c , il y a deux possibilités : soit $(z_n)_{n \in \mathbb{N}}$ reste bornée, soit son module tends vers l'infini. Le but de ce problème est d'écrire un algorithme qui permet de tracer l'ensemble des c pour lesquels la suite $(z_n)_{n \in \mathbb{N}}$ reste bornée. Cette ensemble s'appelle l'ensemble de Mandelbrot, que l'on note \mathbb{M} :

$$\mathbb{M} = \{c \in \mathbb{C} \mid \text{La suite } (z_n)_{n \in \mathbb{N}} \text{ définie par } z_0 = 0 \text{ et } z_{n+1} = z_n^2 + c \text{ est bornée} \}$$

1. Que vaut la suite $(z_n)_{n \in \mathbb{N}}$ pour $c = 0$. Est ce que $c = 0$ appartient à l'ensemble de Mandelbrot ?
2. Que valent les premières valeurs ($n = 0, 1, 2, 3, 4$) de la suite $(z_n)_{n \in \mathbb{N}}$ pour $c = i$. A votre avis est-ce que $c = i$ appartient à l'ensemble de Mandelbrot \mathbb{M} ?

3. Même question pour $c = 1 + i$ (pour $n = 0, 1, 2, 3$).
4. Ecrire une fonction Python `suite_z` qui prend en argument un entier $n \in \mathbb{N}$ et un complexe $c \in \mathbb{C}$ et qui retourne la valeur de z_n .
5. On peut montrer que c appartient à \mathbb{M} si et seulement pour tout $n \in \mathbb{N}$, $|z_n| < 2$. On suppose pour simplifier qu'un nombre c appartient à \mathbb{M} si et seulement si pour tout $n \in \llbracket 0, 100 \rrbracket$, $|z_n| < 2$. Ecrire une fonction `verif` qui prend en argument un nombre complexe c et retourne `True` si c appartient à l'ensemble de Mandelbrot et `False` sinon.
6. Ecrire une fonction `tracer` qui prend en argument deux réels (x, y) et qui trace le point (x, y) sur un graphique si le point d'affixe $x + iy$ appartient à l'ensemble de Mandelbrot.
7. Ecrire un script python qui teste si les points de coordonnées $\left(\frac{i}{100}, \frac{j}{100}\right)$ pour $i, j \in \llbracket -100, 100 \rrbracket$ appartiennent à \mathbb{M} et les trace le cas échéant.



On pourra utiliser les bibliothèques `matplotlib.pyplot` et `numpy`. On rappelle la définition des fonctions suivantes :

- La fonction `abs(z)` donne la valeur absolue ou le module de z
- On peut obtenir le conjugué d'un nombre complexe z en écrivant `z.conjugate()`
- La fonction `plot` de la bibliothèque `matplotlib.pyplot` permet de marquer sur un graphique un point dont on donne les coordonnées (a, b) sous forme de croix grâce à `plot(a,b,'x')` où a et b sont des nombres réels,
- La fonction `show` de la bibliothèque `matplotlib.pyplot` permet d'afficher le graphique tracé.
- La fonction `linspace(a,b,n)` de la bibliothèque `numpy` retourne un tableau (ligne) de n nombres espacés linéairement entre a et b .
- La fonction `size(M)` de la bibliothèque `numpy` retourne la taille du tableau M
- La fonction `dot(M,N)` de la bibliothèque `numpy` retourne le produit matricielle entre M et N .
- La fonction `transpose(M)` de la bibliothèque `numpy` retourne le tableau transposé de M