

Janvier 2018
(2 heures et 30 minutes)

1. a) Soit $n \in \mathbb{N}_0 \setminus \{1\}$.

Définir : sous-ensemble **convexe** de \mathbb{R}^n .

(0.5 pt.)

b) Déterminer et représenter avec précision, le domaine de définition D de la fonction

$$f(x,y) = \frac{x \cdot \ln y}{\sqrt{(x+1)^2 + (y-1)^2 - 4}}$$

D est-il ouvert ? Fermé ? Borné ? Convexe ? Justifier soigneusement vos réponses pour les termes soulignés. (2.5 pts.)

2. Soit $f: D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}: (x,y) \rightarrow f(x,y)$ et $a = (x_0, y_0)$, point intérieur de D.

a) Compléter la définition suivante : f est **différentiable en a** ssi....

Que signifie géométriquement la notion de différentiabilité en un point d'une fonction de $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$? (1 pt.)

$$\text{b) Soit } f(x,y) = \begin{cases} 3x^2 - 7 & \text{si } y = 3 \text{ et } x \neq 2 \\ 5 + 3 \cdot \ln(y - 2) & \text{si } x = 2 \\ 2 & \text{si } x \neq 2 \text{ et } y \neq 3 \end{cases}$$

Etudier la dérivabilité de $f(x,y)$ **en (2,3)**.

(2 pts.)

3. a) Définir: fonction de $A \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ **homogène de degré** α ($\alpha \in \mathbb{R}$).

(0.5 pt.)

b) Enoncer et démontrer (en détaillant la démonstration) le théorème d'Euler relatif aux fonctions homogènes. (1.5 pt.)

c) Soient les fonctions $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ et $h: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ telles que:

- f est différentiable dans \mathbb{R}^2 et h est différentiable dans \mathbb{R} ;

- f est homogène de degré 2 dans \mathbb{R}^2 et h est homogène de degré (-1) dans \mathbb{R} ;

Soit la fonction $F(x) = f(h(x), h(x))$.

1°) La fonction $F(x)$ est-elle homogène dans \mathbb{R} ? Si oui, quel est son degré d'homogénéité ? Justifier soigneusement les étapes.

2°) Donner, sans justification, l'expression **complète** de $F'(x)$.

3°) Sachant que $f(3, 3) = -27$; $h(2) = 1$; $h'(2) = -5$; $\frac{\partial f}{\partial x}(2,2) = 4$ et $\frac{\partial f}{\partial y}(2,2) = -3$,

compléter, si possible, chacune des cases vides ci-dessous par le réel correspondant.

Indiquer ? si les données ne permettent pas de donner une réponse. Justifier soigneusement les réponses aux questions (2) et (4).

((1) $f(5,5) =$

(2) $h(1) =$

(3) $h'(1) =$

(4) $F'(1) =$

(3.5 pts.)

4. Enoncer et démontrer le **théorème de Taylor** pour une fonction f de $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ de classe C^2 au voisinage d'un point \bar{x} . (2.5 pts.)

5. Soient $f : D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ et $g : D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$.

a) Énoncer le **théorème de Lagrange** relatif à l'optimisation de $f(x,y)$ sous l'**unique** contrainte $g(x,y) = 0$.
Ne pas démontrer.

(0.5 pt.)

b) Énoncer la **condition suffisante « forte » du second ordre** relative à l'optimisation de $f(x,y)$ sous l'**unique** contrainte $g(x,y) = 0$. Ne pas démontrer.

(1 pt.)

c) Soient $f(x,y) = e^{-x^2} - e^{-y^2}$ et $g(x,y) = 4x^2 + y^2 - 4$.

Déterminer, **par la méthode de Lagrange**, les "candidats" extrema de $f(x,y)$ sous la contrainte $g(x,y) = 0$.
Classer ces candidats (minimum, maximum ou ni maximum, ni minimum) en énonçant le(s) théorème(s)
utilisé(s).

(3.5 pts.)

6. Déterminer (réponse finale uniquement)

la solution générale de l'équation différentielle $y''' - 4y'' + 4y' = 8x$.

$$y = C_1 + C_2 \cdot e^{2x} + C_3 \cdot x \cdot e^{2x} + x^2 + 2x \quad \forall C_1, C_2, C_3 \in \mathbb{R}$$

(1 pt.)

Réponse question 1 a)

Un sous-ensemble A de \mathbb{R}^n est **convexe** ssi $\forall x, y \in A, \forall \lambda \in [0, 1], \lambda x + (1 - \lambda)y \in A$.

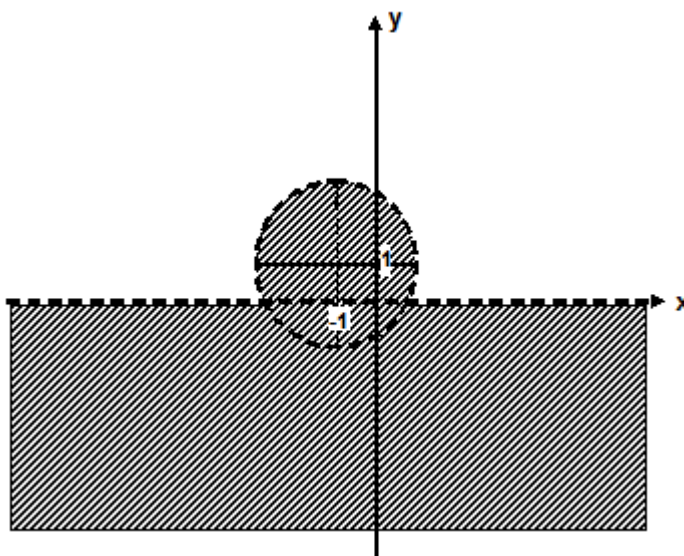
Réponse question 1 b)

$$\text{On a } f(x, y) = \frac{x \cdot \ln y}{\sqrt{(x+1)^2 + (y-1)^2 - 4}}.$$

On a les conditions d'existence suivantes : $y > 0$ et $(x+1)^2 + (y-1)^2 - 4 > 0$.

On a donc $\text{dom } f = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : y > 0 \text{ et } (x+1)^2 + (y-1)^2 - 4 > 0\}$.

Graphiquement :



Légende : lignes pointillées et zones hachurées n'appartiennent pas à $\text{dom } f$.

Ce domaine de définition est ouvert, n'est pas fermé, n'est pas borné et n'est pas convexe.

Il n'est pas fermé parce que le point $(1, 1)$, par exemple, n'appartient pas à $\text{dom } f$, mais toute boule ouverte centrée en $(1, 1)$ contient des points $(1, 1 + \varepsilon)$ avec $\varepsilon > 0$ qui sont différents de $(1, 1)$ et appartiennent à ce domaine.

Il n'est pas convexe puisque les points $P(-4, 1)$ et $Q(2, 1)$, par exemple, appartiennent à $\text{dom } f$ et $\lambda = \frac{1}{2}$ appartient à $[0, 1]$, mais $\lambda \cdot P + (1 - \lambda) \cdot Q = \frac{1}{2} \cdot (-4, 1) + \frac{1}{2} \cdot (2, 1) = (-1, 1)$ qui n'appartient pas à $\text{dom } f$.

Réponse question 2 a)

Soit $f : D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} : (x, y) \rightarrow f(x, y)$ et $a = (a_1, a_2)$ point intérieur de D .
 f est une fonction différentiable en a ssi

$$\lim_{(x,y) \rightarrow (a_1, a_2)} \frac{f(x, y) - f(a_1, a_2) - (x - a_1) \frac{\partial f}{\partial x}(a_1, a_2) - (y - a_2) \frac{\partial f}{\partial y}(a_1, a_2)}{\|(x, y) - (a_1, a_2)\|} = 0$$

La notion de différentiabilité d'une fonction de $\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ en un point signifie géométriquement qu'il existe un plan tangent à la surface correspondante en ce point.

Réponse question 2 b)

$$\text{On a } f(x, y) = \begin{cases} 3x^2 - 7 & \text{si } y = 3 \text{ et } x \neq 2 \\ 5 + 3 \cdot \ln(y - 2) & \text{si } x = 2 \\ 2 & \text{si } x \neq 2 \text{ et } y \neq 3 \end{cases} .$$

Dérivabilité par rapport à x en $(2, 3)$

$$\lim_{x \rightarrow 2} \frac{f(x, 3) - f(2, 3)}{x - 2} = \lim_{x \rightarrow 2} \frac{3x^2 - 7 - (5 - 3 \cdot \ln 1)}{x - 2} = \lim_{x \rightarrow 2} \frac{3x^2 - 12}{x - 2} = \lim_{x \rightarrow 2} \frac{3(x + 2)(x - 2)}{x - 2} = \lim_{x \rightarrow 2} 3(x + 2) = 12 .$$

Cette limite étant réelle, la fonction est dérivable par rapport à x en $(2, 3)$ et $\frac{\partial f}{\partial x}(2, 3) = 12$.

Dérivabilité par rapport à y en $(2, 3)$

$$\lim_{y \rightarrow 3} \frac{f(2, y) - f(2, 3)}{y - 3} = \lim_{y \rightarrow 3} \frac{5 + 3 \cdot \ln(y - 2) - 5}{y - 3} = \lim_{y \rightarrow 3} \frac{3 \cdot \ln(y - 2)}{y - 3} .$$

Comme $\lim_{y \rightarrow 3} 3 \cdot \ln(y - 2) = 0$ et $\lim_{y \rightarrow 3} (y - 3) = 0$ (lim. fct C° en $y = 3$), le calcul de cette limite aboutit à une forme indéterminée de type $\frac{0}{0}$. Comme les fonctions au numérateur et au dénominateur sont dérivables au voisinage de $y = 3$, on tente d'appliquer le théorème de de l'Hospital en évaluant

$$\lim_{y \rightarrow 3} \frac{(3 \cdot \ln(y - 2))'}{(y - 3)'} = \lim_{y \rightarrow 3} \frac{3}{1} = 3 \text{ qui } \in \overline{\mathbb{R}} \Rightarrow \lim_{y \rightarrow 3} \frac{f(2, y) - f(2, 3)}{y - 3} = 3 .$$

Cette limite étant réelle, la fonction est dérivable par rapport à y en $(2, 3)$ et $\frac{\partial f}{\partial y}(2, 3) = 3$.

Réponse question 3 a)

Une fonction $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ est **homogène de degré** $\alpha \in \mathbb{R}$ sur un sous-ensemble A de \mathbb{R}^n ssi pour tout $x \in A$ et tout $t > 0$: $tx \in A$ et $f(tx) = t^\alpha f(x)$.

Réponse question 3 b)

Proposition : si $f: A \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ est homogène de degré α sur A et différentiable $\forall x \in A$, alors

$$\sum_{i=1}^n x_i \frac{\partial f}{\partial x_i}(x) = \alpha f(x) \quad (\text{Théorème d'Euler})$$

Preuve:

On considère $f(tx)$ comme fonction de la seule variable t : la fonction $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$: $t \rightarrow tx$ est différentiable partout et le théorème de dérivation des fonctions composées est applicable; on a $f(tx) = t^\alpha f(x)$ donc

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt}[f(tx)] &= \frac{d}{dt}[t^\alpha f(x)] && \Leftrightarrow \frac{d}{dt}[f(tx_1, \dots, tx_n)] = \alpha t^{\alpha-1} f(x) \\ &&& \Leftrightarrow \frac{\partial f}{\partial x_1}(tx) \cdot \frac{\partial(tx_1)}{\partial t} + \frac{\partial f}{\partial x_2}(tx) \cdot \frac{\partial(tx_2)}{\partial t} + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n}(tx) \cdot \frac{\partial(tx_n)}{\partial t} = \alpha t^{\alpha-1} f(x) \\ &&& \Leftrightarrow \frac{\partial f}{\partial x_1}(tx) \cdot x_1 + \frac{\partial f}{\partial x_2}(tx) \cdot x_2 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n}(tx) \cdot x_n = \alpha t^{\alpha-1} f(x) \\ &&& \Leftrightarrow \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(tx) \cdot x_i = \alpha t^{\alpha-1} f(x) \text{ que l'on calcule en } t = 1. \end{aligned}$$

Réponse question 3 c)

On a les fonctions $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ et $h: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ telles que:

- f est différentiable dans \mathbb{R}^2 et h est différentiable dans \mathbb{R} ;
- f est homogène de degré 2 dans \mathbb{R}^2 et h est homogène de degré (-1) dans \mathbb{R} ;

et la fonction $F(x) = f(h(x), h(x))$.

1°) $F(x)$ est définie et différentiable dans \mathbb{R} (c'est la composée de...).

On a $\forall x \in \mathbb{R}, \forall t > 0, tx \in \mathbb{R}$ (évident) et

$$\begin{aligned} F(tx) &= f(h(tx), h(tx)) && \text{définition de } F \\ &= f(t^{-1} \cdot h(x), t^{-1} \cdot h(x)) && \text{puisque } h \text{ est homogène de degré } (-1) \text{ dans } \mathbb{R} \\ &= f(t^{-1}(h(x), h(x))) && \text{mise en évidence de } t^{-1} \\ &= (t^{-1})^2 \cdot f(h(x), h(x)) && \text{puisque } f \text{ est homogène de degré } 2 \text{ dans } \mathbb{R}^2 \\ &= t^{-2} \cdot f(h(x), h(x)) \\ &= t^{-2} \cdot F(x) && \text{définition de } F \end{aligned}$$

Par conséquent, **$F(x)$ est homogène de degré (-2) dans \mathbb{R} .**

$$2^\circ) F'(x) = \frac{d}{dx} [f(h(x), h(x))] = \frac{\partial f}{\partial x}(h(x), h(x)) \cdot h'(x) + \frac{\partial f}{\partial y}(h(x), h(x)) \cdot h'(x).$$

$$3^\circ) \text{ On a } f(3, 3) = -27 ; h(2) = 1 ; h'(2) = -5 ; \frac{\partial f}{\partial x}(2, 2) = 4 \text{ et } \frac{\partial f}{\partial y}(2, 2) = -3,$$

$$(1) f(5, 5) = \boxed{-75}$$

$$(2) h(1) = \boxed{2}$$

$$(3) h'(1) = \boxed{-20}$$

$$(4) F'(1) = \boxed{-20}$$

Justification de (2) :

On a $h(2) = 1$, donc $h(2, 1) = 1$.

Comme h est homogène de degré (-1) sur \mathbb{R} , on a $2^{-1} \cdot h(1) = 1 \Leftrightarrow h(1) = 2$.

Justification de $F'(1) = -20$:

On a $F'(x) = \frac{\partial f}{\partial x}(h(x), h(x)) \cdot h'(x) + \frac{\partial f}{\partial y}(h(x), h(x)) \cdot h'(x)$, d'où

$$F'(1) = \frac{\partial f}{\partial x}(h(1), h(1)) \cdot h'(1) + \frac{\partial f}{\partial y}(h(1), h(1)) \cdot h'(1) \text{ et comme } h(1) = 2 \text{ et } h'(1) = -20,$$

$$F'(1) = \frac{\partial f}{\partial x}(2, 2) \cdot (-20) + \frac{\partial f}{\partial y}(2, 2) \cdot (-20) = 4 \cdot (-20) + (-3) \cdot (-20) = -20.$$

Réponse question 4

Si $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ est de classe C^2 sur une boule ouverte B centrée en \bar{x} ,
 alors $\forall v (\neq 0) \in \mathbb{R}^n$ tel que $\bar{x}+v$ appartient encore à cette boule, $\exists \tau \in (0,1)$ tel que

$$f(\bar{x}+v) = f(\bar{x}) + \sum_{i=1}^n v_i \cdot \frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x}) + \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n v_i v_j \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\bar{x} + \tau v)$$

Preuve:

Soit $\varphi(t) = f(\bar{x}+tv)$.

Les dérivées partielles secondes sont continues sur B , donc les dérivées partielles premières sont différentiables sur B . En particulier, elles y sont continues, donc f y est différentiable. On pourra donc appliquer la dérivation des fonctions composées deux fois sur B (pour dériver deux fois la fonction $\varphi(t)$).

Calculons $\varphi'(t)$ et $\varphi''(t)$. Comme $\varphi(t) = f(\bar{x}+tv) = f(\underbrace{\bar{x}_1+tv_1}_{x_1}, \underbrace{\bar{x}_2+tv_2}_{x_2}, \dots, \underbrace{\bar{x}_n+tv_n}_{x_n})$, on a

$$\begin{aligned} \varphi'(t) &= \frac{d}{dt} [f(\bar{x}_1+tv_1, \bar{x}_2+tv_2, \dots, \bar{x}_n+tv_n)] \\ &= \frac{\partial f}{\partial x_1}(\bar{x}+tv) \cdot \frac{d(\bar{x}_1+tv_1)}{dt} + \frac{\partial f}{\partial x_2}(\bar{x}+tv) \cdot \frac{d(\bar{x}_2+tv_2)}{dt} + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n}(\bar{x}+tv) \cdot \frac{d(\bar{x}_n+tv_n)}{dt} \\ &= \frac{\partial f}{\partial x_1}(\bar{x}+tv) \cdot v_1 + \frac{\partial f}{\partial x_2}(\bar{x}+tv) \cdot v_2 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n}(\bar{x}+tv) \cdot v_n \\ &= \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x}+tv) \cdot v_i . \end{aligned}$$

De là,

$$\begin{aligned} \varphi''(t) &= \frac{d}{dt}(\varphi'(t)) = \frac{d}{dt} \left[\sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x}+tv) \cdot v_i \right] \\ &= \sum_{i=1}^n \frac{d}{dt} \left[\frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x}+tv) \right] \cdot v_i \quad (\text{dérivée d'une somme, } v_i \text{ indépendant de } t) \\ &= \sum_{i=1}^n \frac{d}{dt} \left[\frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x}_1+tv_1, \bar{x}_2+tv_2, \dots, \bar{x}_n+tv_n) \right] \cdot v_i \\ &= \sum_{i=1}^n \left[\frac{\partial}{\partial x_1} \left(\frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x}+tv) \right) \cdot v_1 + \frac{\partial}{\partial x_2} \left(\frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x}+tv) \right) \cdot v_2 + \dots + \frac{\partial}{\partial x_n} \left(\frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x}+tv) \right) \cdot v_n \right] \cdot v_i \\ &= \sum_{i=1}^n \left[\sum_{j=1}^n \frac{\partial}{\partial x_j} \left(\frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x}+tv) \right) \cdot v_j \right] \cdot v_i = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(\bar{x}+tv) \right) \cdot v_j v_i \end{aligned}$$

Si l'on applique la formule de Mac Laurin à la fonction d'une variable $\varphi(t)$, on a:

$$\varphi(t) = \varphi(0) + t \cdot \varphi'(0) + \frac{t^2}{2} \cdot \varphi''(\tau) \text{ pour un } \tau \text{ de } (0,t), \text{ ce qui donne, pour } t = 1 :$$

$$\varphi(1) = \varphi(0) + \varphi'(0) + \frac{1}{2} \cdot \varphi''(\tau) \text{ pour un } \tau \text{ de } (0,1).$$

En remplaçant $\varphi(1), \varphi(0), \varphi'(0)$ et $\varphi''(\tau)$ en fonction de ce qui précède, on obtient

$$f(\bar{x}+v) = f(\bar{x}) + \sum_{i=1}^n v_i \cdot \frac{\partial f}{\partial x_i}(\bar{x}) + \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n v_i v_j \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(\bar{x} + \tau v) \text{ pour un } \tau \text{ de } (0,1).$$

Réponse question 5 a)

Théorème de Lagrange

Soient f et $g: D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$.

Si f et g sont C^1 au voisinage de (\bar{x}, \bar{y}) , point intérieur de leurs domaines tel que $\nabla g(\bar{x}, \bar{y}) \neq 0$, si f admet un extremum local en (\bar{x}, \bar{y}) sous la contrainte $g(x, y) = 0$, alors il existe un réel λ^* tel que

$\nabla f(\bar{x}, \bar{y}) = \lambda^* \nabla g(\bar{x}, \bar{y})$ (autrement dit, alors il existe un réel λ^* tel que $\frac{\partial L}{\partial x}(\bar{x}, \bar{y}; \lambda^*) = \frac{\partial L}{\partial y}(\bar{x}, \bar{y}; \lambda^*) = 0$, avec $L(x, y; \lambda) = f(x, y) - \lambda g(x, y)$).

Réponse question 5 b)

Condition suffisante « forte » :

Soient f et $g: D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$.

Si f et g sont C^2 au voisinage du point (\bar{x}, \bar{y}) , point intérieur de leurs domaines tel que $\nabla g(\bar{x}, \bar{y}) \neq 0$ et s'il existe $\lambda^* : \frac{\partial L}{\partial x}(\bar{x}, \bar{y}, \lambda^*) = \frac{\partial L}{\partial y}(\bar{x}, \bar{y}, \lambda^*) = \frac{\partial L}{\partial \lambda}(\bar{x}, \bar{y}, \lambda^*) = 0$ (avec $L(x, y; \lambda) = f(x, y) - \lambda g(x, y)$), alors si

$\left(\frac{\partial^2 L}{\partial x_i \partial x_j} \right)_{(\bar{x}, \bar{y}, \lambda^*)}$ est définie négative (définie positive), f présente un maximum (minimum) local en (\bar{x}, \bar{y})

sous la contrainte $g(x, y) = 0$.

Réponse question 5 c)

On a $f(x, y) = e^{-x^2} - e^{-y^2}$ et $g(x, y) = 4x^2 + y^2 - 4$.

Il s'agit d'optimiser $f(x, y)$ sous la contrainte $g(x, y) = 0$.

Domaines de définition : $\text{dom } f = \text{dom } g = \mathbb{R}^2$

Classes : f et g sont C^∞ sur \mathbb{R}^2 (f est la différence de deux fonctions qui sont chacune la composée d'une fonction polynôme avec la fonction e^u et g est une fonction polynôme)

Posons $L(x, y; \lambda) = e^{-x^2} - e^{-y^2} - \lambda(4x^2 + y^2 - 4)$

Condition nécessaire (théorème de Lagrange) : voir réponse question 5 a)

Types de candidats : parmi les points de $\text{dom } f \cap \text{dom } g$ satisfaisant la contrainte

1°) les éventuels points non intérieurs à $\text{dom } f \cap \text{dom } g$: néant car $\text{dom } f \cap \text{dom } g = \mathbb{R}^2$ qui est un ensemble ouvert

2°) les éventuels points au voisinage desquels f ou g n'est pas C^1 : néant car f et g sont C^∞ sur \mathbb{R}^2 .

3°) les éventuels points où $\nabla g = 0$:

$\left. \begin{array}{l} \frac{\partial g}{\partial x}(x, y) = 8x \\ \frac{\partial g}{\partial y}(x, y) = 2y \end{array} \right\} \Rightarrow \nabla g(x, y) = [8x \quad 2y] = [0 \quad 0] \text{ ssi } (x, y) = (0, 0), \text{ mais } (0, 0) \text{ ne satisfait pas la contrainte.}$

4°) les éventuelles solutions du système :

$$\begin{cases} \frac{\partial L}{\partial x}(x,y,\lambda) = 0 \\ \frac{\partial L}{\partial y}(x,y,\lambda) = 0 \\ \frac{\partial L}{\partial \lambda}(x,y,\lambda) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -2x.e^{-x^2} - \lambda.8x = 0 \\ 2y.e^{-y^2} - \lambda.2y = 0 \\ -(4x^2 + y^2 - 4) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -2x.(e^{-x^2} + 4\lambda) = 0 & (1) \\ 2y.(e^{-y^2} - \lambda) = 0 & (2) \\ 4x^2 + y^2 - 4 = 0 & (3) \end{cases}$$

$$(1) \Leftrightarrow x = 0 \quad \text{ou} \quad \lambda = -\frac{e^{-x^2}}{4}$$

Si $x = 0$, par (3), $y^2 = 4 \Leftrightarrow y = -2$ ou $y = 2$ et, par (2), $\lambda = e^{-4}$.

Si $\lambda = -\frac{e^{-x^2}}{4}$, par (2), $y = 0$ (puisque $e^{-y^2} + \frac{e^{-x^2}}{4}$ ne s'annule pas), donc, par (3),

$$x^2 = 1 \Leftrightarrow x = -1 \text{ ou } x = 1 \text{ et, par conséquent, } \lambda = -\frac{e^{-1}}{4}.$$

On a donc quatre candidats :

$(0,2)$ et $(0,-2)$ avec $\lambda^* = e^{-4}$.

$(-1,0)$ et $(1,0)$ avec $\lambda^* = -\frac{e^{-1}}{4}$

Classement (par la condition suffisante « forte ») : voir réponse question 5 b)

On a ici

$$\begin{cases} \frac{\partial^2 L}{\partial x^2}(x,y,\lambda) = -2.e^{-x^2} + 4x^2.e^{-x^2} - 8\lambda \\ \frac{\partial^2 L}{\partial y^2}(x,y,\lambda) = 2.e^{-y^2} - 4y^2.e^{-y^2} - 2\lambda \\ \frac{\partial^2 L}{\partial y \partial x}(x,y,\lambda) = \frac{\partial^2 L}{\partial x \partial y}(x,y,\lambda) = 0 \end{cases} \Rightarrow \left(\frac{\partial^2 L}{\partial x_i \partial x_j} \right)_{(x,y,\lambda)} = \begin{pmatrix} -2.e^{-x^2} + 4x^2.e^{-x^2} - 8\lambda & 0 \\ 0 & 2.e^{-y^2} - 4y^2.e^{-y^2} - 2\lambda \end{pmatrix}$$

En $(0,2)$ et $(0,-2)$ avec $\lambda^* = e^{-4}$, on a $\begin{pmatrix} -2 - 8.e^{-4} & 0 \\ 0 & -16.e^{-4} \end{pmatrix}$. Étant donné que cette matrice est

diagonale, on « lit » ses valeurs propres sur la diagonale. Celles-ci sont égales à $-2 - 8.e^{-4}$ et $-16.e^{-4}$, donc toutes deux strictement négatives, donc la matrice est définie négative et la condition suffisante « forte » permet de conclure :

$f(x,y)$ possède un maximum local en $(0,2)$ et en $(0,-2)$ sous la contrainte $g(x,y) = 0$.

En $(-1,0)$ et $(1,0)$ avec $\lambda^* = -\frac{e^{-1}}{4}$, on a $\begin{pmatrix} 4.e^{-1} & 0 \\ 0 & 2 + \frac{e^{-1}}{2} \end{pmatrix}$. Étant donné que cette matrice est

diagonale, on « lit » ses valeurs propres sur la diagonale. Celles-ci sont égales à $4.e^{-1}$ et à $2 + \frac{e^{-1}}{2}$, donc toutes deux strictement positives, donc la matrice est définie positive et la condition suffisante « forte » permet de conclure :

$f(x,y)$ possède un minimum local en $(1,0)$ et en $(-1,0)$ sous la contrainte $g(x,y) = 0$.