

Préparation aux développements limités

Exercice 1. Calculer les dérivées des fonctions suivantes :

$$\frac{\cos(x)}{1 - \sin(x)} ; \quad \cos(-2x + 1) ; \quad \frac{x}{\sin(2x)} ; \quad \ln(x^2 + 1) ; \quad e^{x^2-3} ; \quad 2xe^{\cos(x)}$$

$$\sqrt{\cos(x) + 2} ; \quad x \cos(5x) ; \quad \left(1 - \frac{x}{7}\right)^7 ; \quad \sin(x^2) ; \quad \sin\left(\frac{x-2}{x+3}\right)$$

Exercice 2. Dériver trois fois les fonctions, c'est-à-dire calculer la dérivée, puis la dérivée seconde, puis la dérivée troisième (dérivée de la dérivée seconde) :

$$e^x ; \quad \ln(x) ; \quad \sqrt{x} ; \quad x \mapsto \sin(x) - \sin(x^2)$$

Préparation à la diagonalisation des matrices

Exercice 3. 1. On suppose y_1, y_2 et y_3 connus. Donner un système permettant de calculer les nombres x_1, x_2 et x_3 en fonction des nombres y_1, y_2 et y_3 en utilisant la méthode du pivot de Gauss :

$$\begin{cases} 2x_1 + 2x_2 + x_3 = y_1 \\ -x_1 - x_2 - x_3 = y_2 \\ x_1 = y_3 \end{cases}$$

2. Ecrire le résultat précédent sous forme matricielle : écrire le système ci-dessus sous la forme $MX = Y$ où M est une matrice 3×3 (élément de $\mathcal{M}_3(\mathbb{R})$), $X = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$ et

$$Y = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix}, \text{ et le résultat trouvé sous la forme } X = AY \text{ où } A \text{ est une matrice } 3 \times 3.$$

3. En appliquant la méthode du pivot de Gauss, trouver les solutions du système suivant (il y en a une infinité!) :

$$\begin{cases} 2x_1 + 2x_2 + x_3 = x_1 \\ -x_1 - x_2 - x_3 = x_2 \\ x_1 = x_3 \end{cases}$$

4. En appliquant la méthode du pivot de Gauss, trouver les solutions du système suivant (il y en a une infinité!) :

$$\begin{cases} 2x_1 + 2x_2 + x_3 = -x_1 \\ -x_1 - x_2 - x_3 = -x_2 \\ x_1 = -x_3 \end{cases}$$