

corrigé écrivain 2007 option économique

exercice 1

$$f_a(t) = \frac{1}{2} \left(t + \frac{a^2}{t} \right), t > 0$$

1.1.1 $\lim_{t \rightarrow +\infty} f_a(t) = +\infty$; $f_a(t) - \frac{1}{2}t = \frac{a^2}{2t}$ est positif et tend vers 0 quand t tend vers $+\infty$, donc la droite D d'équation $y = \frac{1}{2}t$ est asymptote à C_f , et C_f est au dessus de D .

1.1.2 $\lim_0 f_a = +\infty$: la droite d'équation $x = 0$ est asymptote à C_f .

$$\mathbf{1.1.3} \quad f'_a(t) = \frac{1}{2} \left(1 - \frac{a^2}{t^2} \right) = \frac{1}{2} \left(\frac{t^2 - a^2}{t^2} \right)$$

t	$-\infty$	a	$+\infty$
f'_a	$-$	0	$+$
f'_a	$+\infty \searrow$	$a \nearrow$	$+\infty$

1.1.4 D'après le tableau de variations, le minimum de f_a est a ...

1.2.1 Si $u_0 = a$, alors $u_1 = a, \dots \forall n \in \mathbf{N}, u_n = a$ (par récurrence. Ou bien : a est un point fixe de f_a , donc...).

1.2.2 Pour tout $t > a$, $f'_a(t) = \frac{1}{2} \frac{t^2 - a^2}{t^2} < \frac{1}{2}$ car $0 < t^2 - a^2 < t^2$ donc $0 < \frac{t^2 - a^2}{t^2} < 1$.

1.2.3 $u_1 = f_a(u_0) \geq a$ d'après 1.1.4, et si $u_n \geq a$, alors $u_{n+1} = f_a(u_n) \geq a$, d'où la conclusion, par récurrence.

1.2.4 La formule des accroissements finis appliquée à f_a, a, u_n fournit le premier résultat, car $f'_a < \frac{1}{2}$ sur $[a, +\infty[$, et $u_n, a \in [a, +\infty[$. L'habituelle récurrence fournit le deuxième résultat, compte tenu de $|u_n - a| = u_n - a \dots$

1.2.5 Sans aucun doute, la limite de la suite (u_n) est a .

1.2.6 En étant le plus économique possible (et avec $a^2 = 2$) :

program ecr07 ;

var u:real;k:integer ;

BEGIN

u:=1;writeln(u);

for k:=1 to n do

begin u:=0.5*(u+2/u);writeln(u); end;

END.

$$\mathbf{1.3.1} \quad p = \frac{1}{2}(1+y) \left(-\frac{1}{x^2} + \frac{1}{y} \right) ; \quad q = \frac{1}{2}(1+x) \left(-\frac{1}{y^2} + \frac{1}{x} \right)$$

1.3.2 En fait, vue la question, on n'est pas obligé de résoudre le système $p = 0 ; q = 0$. On peut se contenter de remarquer qu'au point $(1, 1)$, on a effectivement $p = q = 0$... Mais la résolution du système n'est pas insurmontable : compte tenu de $x > 0, y > 0$, on trouve successivement :

$$\frac{1}{y} = \frac{1}{x^2} \quad \text{et} \quad \frac{1}{y^2} = \frac{1}{x} ; \quad \frac{1}{y} = \frac{1}{x^2} \quad \text{et} \quad \frac{1}{x^4} = \frac{1}{x} ; \quad \frac{1}{y} = \frac{1}{x^2} \quad \text{et} \quad x^4 = x$$

$x^4 = x \Leftrightarrow x^4 - x = 0 \Leftrightarrow x(x^3 - 1) = 0 \Leftrightarrow x = 1$ car $x > 0$. Et on peut donc dire que g admet $(1, 1)$ pour unique point critique. Ce n'est pas fini :

$$r = \frac{1}{2}(1+y) \frac{2}{x^3} ; \quad s = \frac{1}{2} \left(-\frac{1}{x^2} - \frac{1}{y^2} \right) ; \quad t = \frac{1}{2}(1+x) \frac{2}{y^3}$$

En $(1, 1)$, $p = q = 0, r = 2, s = -1, t = 2, rt - s^2 = 3 > 0, r > 0$, donc g admet un extremum local en $(1, 1)$, et cet extremum est un minimum.

1.3.3 En développant les deux expressions proposées, on constate qu'elles sont toutes les deux égales à

$$1 + \frac{1}{2} \left(x + y + \frac{1}{x} + \frac{1}{y} + \frac{x}{y} + \frac{y}{x} \right)$$

On peut donc dire que pour tout $(x, y) \in \mathbf{R}_+^* \times \mathbf{R}_+^*$,

$$g(x, y) = 1 + f_1(x) + f_1(y) + f_1(x, y)$$

1.3.4 Pour tout $x > 0, y > 0$, d'après la question précédente et la question 1.1.4 :

$$g(x, y) \geq 1 + f_1(1) + f_1(1) + f_1(1) = 4$$

D'autre part $g(1,1) = 4$: on peut donc dire que $g(1,1)$ est un minimum global de g .

exercice 2

2.1.1 Effectivement, $A^2 = A$. Un polynôme annulateur de A est donc $X^2 - X$, dont les racines sont 0 et 1. Les valeurs propres possibles de A sont donc 0 et 1.

2.1.2 On peut résoudre comme d'habitude le système $(A - \lambda I)X = 0$, ou bien résoudre les deux systèmes $AX = 0, AX = X$, on constate dans les deux cas que 0 et 1 sont effectivement valeurs propres de A , donc que A est diagonalisable, et la théorie du changement de base fournit alors

$$A = PDP^{-1} \quad \text{avec} \quad D = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \text{ (imposé par l'énoncé),} \quad P = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 3 & 2 \end{pmatrix} \text{ (par exemple).}$$

La méthode du pivot fournit $P^{-1} = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 3 & -1 \end{pmatrix}$.

2.2.1 Pour tout M, M' appartenant à $\mathbf{M}_2(\mathbf{R})$ et tout x appartenant à \mathbf{R} , on a

$$\Phi_A(M + M') = A(M + M') - (M + M')A = AM - MA + AM' - M'A = \Phi_A(M) + \Phi_A(M')$$

$$\Phi_A(xM) = A(xM) - (xM)A = x(AM - MA) = x\Phi_A(M)$$

Φ_A est donc une application linéaire de $\mathbf{M}_2(\mathbf{R})$ dans $\mathbf{M}_2(\mathbf{R})$, c'est-à-dire un endomorphisme de $\mathbf{M}_2(\mathbf{R})$.

2.2.2 On doit établir que $\Phi_A^3 (= \Phi_A \circ \Phi_A \circ \Phi_A) = \Phi_A$. Or ceci n'est pas tout à fait évident.

On utilise bien entendu $A^2 = A$:

$$\Phi_A(M) = AM - MA ;$$

$$\begin{aligned} \Phi_A \circ \Phi_A(M) &= \Phi_A(AM - MA) = A(AM - MA) - (AM - MA)A \\ &= AM - AMA - AMA + MA = AM + MA - 2AMA \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Phi_A \circ \Phi_A \circ \Phi_A(M) &= A(AM + MA - 2AMA) - (AM + MA - 2AMA)A \\ &= AM + AMA - 2AMA - AMA - MA + 2AMA \\ &= AM - MA = \Phi_A(M) \end{aligned}$$

Un polynôme annulateur de Φ_A est donc $X^3 - X$, donc les valeurs propres possibles de Φ_A sont les racines de $X^3 - X = X(X^2 - 1)$, c'est-à-dire 0, 1, -1.

2.2.3 M est un vecteur propre de Φ_A pour la valeur propre λ si et seulement si M est non nul et

$$\Phi_A(M) = AM - MA = \lambda M, \text{ si et seulement si } N = P^{-1}MP \text{ est non nul et}$$

$$PDP^{-1}PNP^{-1} - PNP^{-1}PDP^{-1} = \lambda PNP^{-1}$$

$$\Leftrightarrow P(DN - ND)P^{-1} = P(\lambda N)P^{-1}$$

$$\Leftrightarrow DN - ND = \lambda N$$

$$\mathbf{2.2.4 a} \quad DN - ND = 0 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & -b \\ c & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \Leftrightarrow b = c = 0$$

$$\Leftrightarrow N = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & d \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} + d \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

b $M \in \text{Ker}(\Phi_A) \Leftrightarrow M = PNP^{-1}$ avec N comme dans le **a**, donc $M \in \text{Ker}(\Phi_A)$ ssi

$$M = PNP^{-1} = aP \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} P^{-1} + dP \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} P^{-1} = aM_1 + dA$$

(A, M_1) est donc une famille génératrice de $\text{Ker}(\Phi_A)$. Comme cette famille est libre (les deux matrices sont non colinéaires), il s'agit d'une base de $\text{Ker}(\Phi_A)$.

c et d Les autres valeurs propres sont à chercher parmi 1 et -1, d'après 2.2.2.

$$\text{Avec } \lambda = 1, DN - ND = N \Leftrightarrow 0 = a; -b = b; c = c; 0 = d \Leftrightarrow N = c \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

E_1 est donc l'ensemble des matrices $M = cP \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} P^{-1} = c \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ -4 & 2 \end{pmatrix}$. E_1 est donc le sous-espace vectoriel engendré par $\begin{pmatrix} -2 & 1 \\ -4 & 2 \end{pmatrix}$.

$$\text{Avec } \lambda = -1, DN - ND = -N \Leftrightarrow 0 = -a; -b = -b; c = -c; 0 = -d \Leftrightarrow N = b \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

E_{-1} est donc l'ensemble des matrices $M = bP \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} P^{-1} = b \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 9 & -3 \end{pmatrix}$. E_{-1} est donc le sous-espace vectoriel engendré par $\begin{pmatrix} 3 & -1 \\ 9 & -3 \end{pmatrix}$.

2.2.5 La somme des sous-espaces propres de Φ_A est égale à 4, qui est la dimension de $\mathbf{M}_2(\mathbf{R})$, donc Φ_A est diagonalisable.

exercice 3

3.1.1 a A partir de la loi du couple, on trouve les lois marginales :

$S \downarrow U \rightarrow$	0	1	loi de T
0	0,4	0,3	0,7
1	0,2	0,1	0,3
loi de U	0,6	0,4	

Et effectivement, $0,6 = \frac{3}{5} \dots$

b $\text{Cov}(S, U) = E(SU) - E(S)E(U) = 0,1 - 0,3 \times 0,4 = -0,02 \neq 0$, donc S et U ne sont pas indépendantes (en effet, si deux v.a sont indépendantes, alors leur covariance est nulle.)

c Il s'agit de calculer la probabilité conditionnelle

$$P_{(U=1)}(S = 1) = \frac{P(S = 1 \cap U = 1)}{P(U = 1)} = \frac{0,1}{0,4} = \frac{1}{4}$$

3.1.2 a C_n suit la loi binomiale de paramètres n et $\frac{3}{5}$ car les règlements sont indépendants.

$$E(C_n) = \frac{3n}{5} \quad ; \quad V(C_n) = n \frac{3}{5} \frac{2}{5} = \frac{6n}{25}$$

b Une question classique (la loi géométrique tronquée).

L_1 prend ses valeurs dans $\{0; 1; \dots; n\}$. Par indépendance des modes de règlement, on a

$$\text{Pour } k \neq 0, P(L_1 = k) = \left(\frac{2}{5}\right)^{k-1} \frac{3}{5} \quad ; \quad P(L_1 = 0) = \left(\frac{2}{5}\right)^n$$

$$\sum_{k=0}^n P(L_1 = k) = \left(\frac{2}{5}\right)^n + \sum_{k=1}^n \left(\frac{2}{5}\right)^{k-1} \frac{3}{5} = \left(\frac{2}{5}\right)^n + \frac{3}{5} \frac{1 - \left(\frac{2}{5}\right)^n}{1 - \frac{2}{5}} = 1$$

c Plus difficile. L_2 prend les valeurs entières de 0 à n , sauf 1, et comme dans le cas précédent il faut traiter à part le cas où $k = 0$:

Pour $k \neq 0$, $(L_2 = k)$ est l'intersection de l'événement « 1 seul paiement par carte parmi les $k - 1$ premiers », c'est-à-dire $(C_{k-1} = 1)$, et de l'événement « le paiement $n^{\circ}k$ est par carte ». Par indépendance des paiements, on a donc

$$\forall k \in \{2, \dots, n\}, P(L_2 = k) = \binom{k-1}{1} \left(\frac{3}{5}\right)^1 \left(\frac{2}{5}\right)^{k-2} \times \frac{3}{5} = (k-1) \left(\frac{3}{5}\right)^2 \left(\frac{2}{5}\right)^{k-2}$$

$(L_2 = 0)$ est la réunion des deux événements incompatibles $(C_n = 0)$, $(C_n = 1)$, et donc

$$P(L_2 = 0) = \left(\frac{2}{5}\right)^n + n \left(\frac{2}{5}\right)^{n-1} \frac{3}{5}$$

3.2.1 X qui suit la loi exponentielle de paramètre 1 a pour densité g telle que

$$g(t) = 0 \text{ si } t < 0, \quad g(t) = e^{-t} \text{ si } t \geq 0$$

X a pour espérance et pour variance 1.

3.2.2 f est continue sur $]0; +\infty[$ (produit de fonctions continues) et sur $]-\infty, 0[$ (fonction nulle) ; f est positive ou nulle sur \mathbf{R} ; et

$$\int_{-\infty}^{+\infty} f(x) dx = \int_0^{+\infty} x e^{-x} dx = E(X) = 1$$

Donc f est bien une densité de probabilité.

Sous réserve de convergence, on a :

$$E(T) = \int_{-\infty}^{+\infty} x f(x) dx = \int_0^{+\infty} x^2 e^{-x} dx \quad \text{car } f \text{ est nulle en dehors de }]0; +\infty[$$

Or $V(X) = 1 = E(X^2) - [E(X)]^2$ donc $E(X^2) = V(X) + [E(X)]^2 = 1 + 1 = 2$. Mais

$$E(X^2) = \int_0^{+\infty} x^2 e^{-x} dx \quad \text{donc}$$

$E(T) = 2$, temps moyen de passage en caisse.

3.2.3 a Il suffit de vérifier que F_T est continue sur \mathbf{R} , de classe C^1 sur \mathbf{R} privé d'un nombre fini de points, que sur cet ensemble F_T a pour dérivée la fonction $f \dots$ et que par exemple la limite de F_T en $-\infty$ est égale à 0... Aucun de ces points ne pose de problème, le difficile est d'être exhaustif. Calculons par exemple la dérivée de F_T sur $]0, +\infty[$:

$$\forall x > 0, F_T'(x) = -[e^{-x} - (x+1)e^{-x}] = e^{-x}$$

F_T est donc bien la fonction de répartition de T .

b Encore une probabilité conditionnelle :

$$P_{T>1}(T \leq 2) = \frac{P(1 < T \leq 2)}{P(T > 1)} = \frac{F_T(2) - F_T(1)}{1 - F_T(1)} = \frac{(1 - 3e^{-2}) - (1 - 2e^{-1})}{1 - (1 - e^{-1})} = \frac{2e^{-1} - 3e^{-2}}{2e^{-1}}$$

$$= \frac{2e - 3}{2e}$$

3.2.4 a Humpf, la situation ne parait pas très réaliste... $M = \min(T_A, T_B)$.

b Il faut commencer par... $(M > t) = (T_A > t) \cap (T_B > t)$. Eh oui ! Après,

$P(M > t) = P(T_A > t)P(T_B > t)$ car T_A et T_B sont indépendantes. Si $t \leq 0$, cette probabilité est égale à 1. Si $t > 0$, on obtient

$$P(M > t) = [1 - F_T(t)]^2 = [1 - 1 + (1+t)e^{-t}]^2 = (1+t)^2 e^{-2t}$$

En appelant F_M la f.r de M , on obtient bien, compte tenu de $P(M \leq t) = 1 - P(M > t)$, l'expression donnée.

c F_M est continue sur \mathbf{R} (fonction nulle, somme, raccordement en 0...), de classe C^1 sur \mathbf{R}^* , donc F_M est la f.r d'une va à densité. Si $t < 0$, $F_M'(t) = 0$, et si $t > 0$:

$$F_M'(t) = -[2(1+t)e^{-2t} + (1+t)^2(-2)e^{-2t}] = -2(1+t)e^{-2t}(1 - (1+t)) = 2t(1+t)e^{-2t}$$

Une densité f_M est donc $f_M(t) = 0$ si $t < 0$; $f_M(t) = 2t(1+t)e^{-2t}$ si $t \geq 0$