

Durée du devoir : 2h00

Le candidat attachera la plus grande importance à la clarté, à la précision et à la concision de la rédaction. Si un candidat est amené à repérer ce qui peut lui sembler être une erreur d'énoncé, il le signalera sur sa copie et devra poursuivre sa composition en expliquant les raisons des initiatives qu'il a été amené à prendre.

Exercice 1 : Une équation différentielle linéaire homogène d'ordre 3.

On définit trois fonctions g_1 , g_2 et g_3 sur \mathbb{R} par :

$$\forall t \in \mathbb{R}, \quad g_1(t) = e^{-t} \quad \text{et} \quad g_2(t) = e^{-2t} \cos(t) \quad \text{et} \quad g_3(t) = e^{-2t} \sin(t)$$

On note (H) l'équation différentielle $y''' + 5y'' + 9y' + 5y = 0$. On dira que y est *solution* de (H) lorsque y est 3 fois dérivable sur \mathbb{R} et :

$$\forall t \in \mathbb{R}, \quad y'''(t) + 5y''(t) + 9y'(t) + 5y(t) = 0$$

1. Montrer que g_1 est solution de (H) .

2. Montrer que g_2 est solution de (H) .

On admettra dans la suite que g_3 est elle aussi solution de (H) .

3. Justifier que pour tout triplet $(\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3) \in \mathbb{R}^3$, la fonction $\lambda_1 g_1 + \lambda_2 g_2 + \lambda_3 g_3$ est solution de (H) .

Le but de la suite de l'exercice est d'établir que la réciproque de l'assertion obtenue dans la question précédente est vraie, c'est-à-dire que toute solution de (H) peut s'écrire comme combinaison linéaire des fonctions g_1 , g_2 et g_3 .

On considère une fonction y solution de (H) .

4. On pose : $\forall t \in \mathbb{R}, z(t) = y''(t) + 4y'(t) + 5y(t)$. Montrer que z est dérivable sur \mathbb{R} et que :

$$\forall t \in \mathbb{R}, \quad z'(t) + z(t) = 0$$

5. En déduire qu'il existe un réel λ_1 tel que :

$$\forall t \in \mathbb{R}, \quad y''(t) + 4y'(t) + 5y(t) = 2\lambda_1 e^{-t}$$

6. Conclure qu'il existe deux réels λ_2 et λ_3 tels que :

$$\forall t \in \mathbb{R}, \quad y(t) = \lambda_1 g_1(t) + \lambda_2 g_2(t) + \lambda_3 g_3(t)$$

Exercice 2 : Intégrales de Wallis et formule $\frac{1}{1^2} + \frac{1}{2^2} + \frac{1}{3^2} + \dots = \frac{\pi^2}{6}$

Pour tout entier naturel n on pose : $I_n = \int_0^{\pi/2} \cos(t)^{2n} dt$.

1. Vérifier que $I_0 = \frac{\pi}{2}$, $I_1 = \frac{\pi}{4}$ et $I_2 = \frac{3\pi}{16}$.

2. Soit $n \in \mathbb{N}$.

(a) Montrer que $I_{n+1} - I_n = - \int_0^{\pi/2} \sin(t) \times \sin(t) \cos(t)^{2n} dt$.

(b) En déduire à l'aide d'une intégration par parties que $I_{n+1} - I_n = -\frac{1}{2n+1} I_n$.

3. Vérifier par récurrence que $\forall n \in \mathbb{N}$, $I_n = \frac{(2n)!}{2^{2n}(n!)^2} \times \frac{\pi}{2}$.

Pour tout entier naturel n on pose $J_n = \int_0^{\pi/2} t^2 \cos(t)^{2n} dt$.

4. Calculer J_0 .

5. En effectuant deux intégrations par parties successives, établir que :

$$\forall n \in \mathbb{N}^*, \quad I_n = n(2n-1)J_{n-1} - 2n^2 J_n$$

6. Soit $n \in \mathbb{N}^*$. Vérifier que $\frac{2^{2n-1}(n!)^2}{n^2(2n)!} \times I_n = \frac{\pi}{4n^2}$.

Déduire alors de la question précédente que si on pose $K_n = \frac{2^{2n}(n!)^2}{(2n)!} \times J_n$ alors :

$$\frac{\pi}{4n^2} = K_{n-1} - K_n$$

7. Démontrer que :

$$\forall N \in \mathbb{N}^*, \quad \frac{\pi}{4} \sum_{n=1}^N \frac{1}{n^2} = \frac{\pi^3}{24} - K_N$$

8. Pour tout réel $x \in \left[0, \frac{\pi}{2}\right]$, on pose : $f(x) = 1 - \frac{\pi}{2} \cos(x)$. Établir que la fonction f est une bijection de $\left[0, \frac{\pi}{2}\right]$ vers J , où J est un intervalle que l'on précisera.

9. Déduire de la question précédente que la fonction f s'annule en un unique réel α tel que : $0 < \alpha < \frac{\pi}{2}$ (on ne demande pas de déterminer la valeur exacte de α). En déduire le signe de f sur $\left[0, \frac{\pi}{2}\right]$ (distinguer deux cas).

10. Démontrer que pour tout réel $x \in \left[0, \frac{\pi}{2}\right]$, on a : $x \leq \frac{\pi}{2} \sin(x)$.

11. Démontrer que pour tout entier naturel n on a :

$$0 \leq K_n \leq \frac{\pi^3}{16(n+1)}$$

12. En déduire que :

$$\sum_{n=1}^N \frac{1}{n^2} = \frac{1}{1^2} + \frac{1}{2^2} + \frac{1}{3^2} + \dots + \frac{1}{N^2} \xrightarrow{N \rightarrow +\infty} \frac{\pi^2}{6}$$