

Automatismes en calcul, semaine du 22 janvier

21 janvier 2024

Calculer les sommes suivantes, en fonction de $n \in \mathbb{N}$:

$$\sum_{k=0}^n \frac{2k+3}{5} ; \sum_{k=0}^n k(k-1) ; \sum_{k=0}^n e^{2k+1}$$

Calculer les sommes suivantes, en fonction de $n \in \mathbb{N}$:

$$\sum_{k=0}^n \frac{2k+3}{5} ; \sum_{k=0}^n k(k-1) ; \sum_{k=0}^n e^{2k+1}$$

$$\blacktriangleright \sum_{k=0}^n \frac{2k+3}{5} = \frac{2}{5} \sum_{k=0}^n k + \frac{3}{5} \sum_{k=0}^n 1 = \frac{2}{5} \frac{n(n+1)}{2} + \frac{3}{5}(n+1)$$

Calculer les sommes suivantes, en fonction de $n \in \mathbb{N}$:

$$\sum_{k=0}^n \frac{2k+3}{5} ; \sum_{k=0}^n k(k-1) ; \sum_{k=0}^n e^{2k+1}$$

$$\blacktriangleright \sum_{k=0}^n \frac{2k+3}{5} = \frac{2}{5} \sum_{k=0}^n k + \frac{3}{5} \sum_{k=0}^n 1 = \frac{2}{5} \frac{n(n+1)}{2} + \frac{3}{5}(n+1)$$

$$\begin{aligned} \blacktriangleright \sum_{k=0}^n k(k-1) &= \sum_{k=0}^n k^2 - \sum_{k=0}^n k \\ &= \frac{n(n+1)(2n+1)}{6} - \frac{n(n+1)}{2} \\ &= \frac{n(n+1)(n-1)}{3} \end{aligned}$$

Calculer les sommes suivantes, en fonction de $n \in \mathbb{N}$:

$$\sum_{k=0}^n \frac{2k+3}{5} ; \sum_{k=0}^n k(k-1) ; \sum_{k=0}^n e^{2k+1}$$

$$\blacktriangleright \sum_{k=0}^n \frac{2k+3}{5} = \frac{2}{5} \sum_{k=0}^n k + \frac{3}{5} \sum_{k=0}^n 1 = \frac{2}{5} \frac{n(n+1)}{2} + \frac{3}{5}(n+1)$$

$$\begin{aligned} \blacktriangleright \sum_{k=0}^n k(k-1) &= \sum_{k=0}^n k^2 - \sum_{k=0}^n k \\ &= \frac{n(n+1)(2n+1)}{6} - \frac{n(n+1)}{2} \\ &= \frac{n(n+1)(n-1)}{3} \end{aligned}$$

$$\blacktriangleright \sum_{k=0}^n e^{2k+1} = e \sum_{k=0}^n (e^2)^k = e \frac{1 - e^{2n+2}}{1 - e^2}$$

$$\text{Inverser } A = \begin{pmatrix} 7 & 2 \\ 9 & 8 \end{pmatrix} \text{ et } B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

$$\text{Inverser } A = \begin{pmatrix} 7 & 2 \\ 9 & 8 \end{pmatrix} \text{ et } B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

► On trouve $A^{-1} = \frac{1}{38} \begin{pmatrix} 8 & -2 \\ -9 & 7 \end{pmatrix}$.

$$\text{Inverser } A = \begin{pmatrix} 7 & 2 \\ 9 & 8 \end{pmatrix} \text{ et } B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

► On trouve $A^{-1} = \frac{1}{38} \begin{pmatrix} 8 & -2 \\ -9 & 7 \end{pmatrix}.$

► On trouve $B^{-1} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \end{pmatrix}.$

En se servant des FI de référence calculer :

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} n \sin\left(\frac{\pi}{n}\right) \quad ; \quad \lim_{x \rightarrow 0} x^{\sin(x)}$$

En se servant des FI de référence calculer :

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} n \sin\left(\frac{\pi}{n}\right) \quad ; \quad \lim_{x \rightarrow 0} x^{\sin(x)}$$

► $\lim_{n \rightarrow +\infty} n \sin\left(\frac{\pi}{n}\right) = \lim_{n \rightarrow +\infty} \pi \frac{\sin\left(\frac{\pi}{n}\right)}{\frac{\pi}{n}} = \pi$ car $\frac{\sin(x)}{x} \xrightarrow{x \rightarrow 0} 1$.

En se servant des FI de référence calculer :

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} n \sin\left(\frac{\pi}{n}\right) \quad ; \quad \lim_{x \rightarrow 0} x^{\sin(x)}$$

► $\lim_{n \rightarrow +\infty} n \sin\left(\frac{\pi}{n}\right) = \lim_{n \rightarrow +\infty} \pi \frac{\sin\left(\frac{\pi}{n}\right)}{\frac{\pi}{n}} = \pi \text{ car } \frac{\sin(x)}{x} \xrightarrow{x \rightarrow 0} 1.$

► $\lim_{x \rightarrow 0} x^{\sin(x)} = \lim_{x \rightarrow 0} e^{\sin(x) \ln(x)} = \lim_{x \rightarrow 0} e^{\frac{\sin(x)}{x} \times x \ln(x)} = e^0 = 1 \text{ car}$
 $\frac{\sin(x)}{x} \xrightarrow{x \rightarrow 0} 1 \text{ et } x \ln(x) \xrightarrow{x \rightarrow 0} 0.$

$$\text{Calculer } I_1 = \int_0^1 \text{Arctan}(x) dx \text{ et } I_2 = \int_0^{\frac{1}{2}} \sqrt{\frac{\text{Arcsin}(x)}{1-x^2}} dx.$$

$$\text{Calculer } I_1 = \int_0^1 \text{Arctan}(x) dx \text{ et } I_2 = \int_0^{\frac{1}{2}} \sqrt{\frac{\text{Arcsin}(x)}{1-x^2}} dx.$$

- Par parties, on trouve $I_1 = \frac{\pi}{4} - \ln(\sqrt{2})$.

$$\text{Calculer } I_1 = \int_0^1 \text{Arctan}(x) dx \text{ et } I_2 = \int_0^{\frac{1}{2}} \sqrt{\frac{\text{Arcsin}(x)}{1-x^2}} dx.$$

- ▶ Par parties, on trouve $I_1 = \frac{\pi}{4} - \ln(\sqrt{2})$.
- ▶ Après le changement de variable $\phi(t) = \sin(t)$ on trouve $I_2 = \frac{2}{3} \left(\frac{\pi}{6}\right)^{\frac{3}{2}}$.