

Les documents et les calculatrices ne sont pas autorisés.

Exercice 1

On considère le problème suivant :

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{Maximiser } f(x_1, x_2, \dots, x_n) = -\frac{1}{2}X^T V X + B^T X + c \\ GX = D \end{array} \right.$$

où X est la matrice colonne $(n, 1)$ des composantes de (x_1, \dots, x_n) , V une matrice carrée d'ordre n définie positive, B une matrice colonne $(n, 1)$, c un réel, G une matrice (p, n) de rang $p < n$, D une matrice colonne $(p, 1)$.

- Ecrire le Lagrangien et les conditions du premier ordre.
- Montrer que ces conditions sont nécessaires et suffisantes.
- Résoudre le problème.

Exercice 2

On considère le problème de calcul des variations suivant:

$$\text{Maximiser } \int_0^3 [-3\dot{x}^2(t) - 12x^2(t) - 9x(t) + 3x(t)\dot{x}(t)] dt$$

$$x(0) = 1/8$$

$$x(3) = 5/8$$

- Ecrire l'équation d'Euler-Lagrange associée à ce problème.
- Résoudre l'équation d'Euler-Lagrange.
- Résoudre le problème.

Exercice 3

On considère le problème de contrôle optimal suivant:

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{Maximiser } \int_0^6 -3v^2(t) dt + x(6) \\ \dot{x}(t) = 2x(t) - v(t) \\ x(0) = 1, \quad v(t) \in \mathbb{R} \end{array} \right.$$

- Ecrire le Hamiltonien du problème.
- Ecrire l'équation adjointe, le principe du maximum de Pontryagin et la condition de

transversalité.

- c) Ecrire le système d'équations différentielles et les conditions aux limites satisfaites par une trajectoire optimale et la variable adjointe associée.
- d) Résoudre le système.
- e) Résoudre le problème de contrôle optimal.
- f) Ecrire le problème initial sous forme d'un problème de calcul des variations (sans le résoudre).