

Les documents et les calculatrices ne sont pas autorisés.

Exercice 1

On considère le problème suivant dans \mathbb{R}^3 :

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{minimiser } f(x_1, x_2, x_3) = \ln(x_1 + 1) + \ln(x_2 + 1) + \ln(x_3 + 1) \\ x_1 + x_2 + x_3 = 6 \\ \forall i = 1, \dots, 3, x_i \geq 0 \end{array} \right.$$

- Justifier l'existence d'une solution à ce problème.
- Résoudre le problème.

Exercice 2

On considère le problème de calcul des variations suivant:

$$\text{Maximiser } \int_0^T [-3\dot{x}^2(t) - 12x^2(t) + 4x(t) + x(t)\dot{x}(t)] dt + x(T)$$

$$x(0) = \frac{1}{6}$$

- Ecrire l'équation d'Euler-Lagrange et la condition de transversalité.
- Résoudre l'équation d'Euler-Lagrange.
- Résoudre le problème.

Exercice 3

On considère le Hamiltonien $H(t, x, v, p) = -2x + 4px - 3v^2 - 2pv - t$, où x est la variable d'état, v la variable de contrôle et p la variable adjointe. Une condition aux limites est $x(0) = 2$. $x(1)$ n'est pas donnée.

- Quel est le problème de contrôle optimal associé?
- Ecrire les conditions nécessaires du premier ordre.
- Ecrire le système d'équations différentielles et les conditions aux limites satisfaites par une trajectoire optimale et la variable adjointe associée.
- Résoudre le système.
- La solution du système est-elle solution du problème de contrôle optimal? Justifier la réponse.