

Les documents et les calculatrices ne sont pas autorisés.

Exercice 1

On considère le problème suivant :

$$\begin{cases} \text{Maximiser} & f(x_1, x_2) = x_2(4 - x_1^2) \\ & 2x_1^2 + 3x_2^2 \leq 9 \\ & x_1 \geq 0 \end{cases}$$

- Justifier l'existence d'une solution à ce problème.
- Ecrire le Lagrangien et les conditions de Kuhn et Tucker.
- Montrer que ces conditions sont nécessaires.
- Résoudre le problème.

Exercice 2

On considère le problème de calcul des variations suivant:

$$\begin{aligned} \text{Maximiser} & \int_0^T [-\dot{x}^2(t) - 4x^2(t) + 4tx(t) + x(t)\dot{x}(t)] dt - x^2(T) \\ & x(0) = 0 \end{aligned}$$

- Ecrire l'équation d'Euler-Lagrange et la condition de transversalité.
- Trouver le(s) candidat(s).
- Résoudre le problème.

Exercice 3 On considère le problème de contrôle optimal suivant:

$$\begin{cases} \text{Maximiser} & \int_0^1 \left(-\frac{1}{2}x^2(t) - \frac{1}{2}v^2(t)\right) dt + x(1) \\ & \dot{x}(t) = 2x(t) + v(t) \\ & x(0) = 0, \quad v(t) \in \mathbb{R} \end{cases}$$

- Ecrire le Hamiltonien du problème.
- Ecrire l'équation adjointe, le principe du maximum de Pontryagin et la condition de transversalité.
- Ecrire le système d'équations différentielles et les conditions aux limites satisfaites par une trajectoire optimale et la variable adjointe associée.
- Résoudre le système.
- Résoudre le problème de contrôle optimal.
- Ecrire le problème de contrôle optimal sous forme d'un problème de calcul des variations (sans le résoudre).

On donne: $\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -2 + \sqrt{5} & -2 - \sqrt{5} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \sqrt{5} & 0 \\ 0 & -\sqrt{5} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{2\sqrt{5}+5}{10} & \frac{\sqrt{5}}{10} \\ \frac{-2\sqrt{5}+5}{10} & -\frac{\sqrt{5}}{10} \end{pmatrix}$.