

**Exercice 1** Soit  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension finie et  $\omega$  une forme volume sur  $E$ . La divergence du champ de vecteur  $X$  par rapport à  $\omega$  est le réel  $\operatorname{div}_\omega X$  tel que

$$L_X \omega = \operatorname{div}_\omega X \omega.$$

1. Déterminer  $\operatorname{div}_\omega X$  pour la forme standard  $\omega$  sur  $\mathbb{R}^n$ .
2. Calculer  $\operatorname{div}_\omega fX$ .
3. Montrer que le flot de  $X$  laisse  $\omega$  invariante si et seulement si  $\operatorname{div}_\omega X = 0$ .

**Exercice 2** Soit  $E$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension finie. Soit  $g$  une forme bilinéaire définie positive sur  $E$  de matrice  $G$  dans la base  $(e_1, \dots, e_n)$ . On considère

$$\begin{aligned} \Phi : E &\longrightarrow E^* \\ v &\longmapsto g(v, \cdot). \end{aligned}$$

1. Montrer que  $E$  et  $(E^*)^*$  sont canoniquement isomorphes.
2. Calculer la norme subordonnée de  $\Phi(v) : E \rightarrow \mathbb{R}$ .
3. On définit un produit scalaire sur  $E^*$  par  $g^*(\lambda_1, \lambda_2) = g(\Phi^{-1}(\lambda_1), \Phi^{-1}(\lambda_2))$ . Déterminer la matrice associée dans le base  $(e_1^*, \dots, e_n^*)$ .

**Exercice 3** Soit  $U \subset \mathbb{R}^n$  et  $g : U \rightarrow B$  une application lisse où  $B$  est l'ensemble des formes bilinéaires symétriques définies positives sur  $\mathbb{R}^n$  (ou plus généralement une variété  $M$  munie d'une métrique riemannienne  $g$ ). Pour tout courbe  $\gamma : [a, b] \rightarrow U$  continue et  $\mathcal{C}^1$  par morceaux, on définit

$$E(\gamma) = \frac{1}{2} \int_a^b g_{\gamma(t)}(\dot{\gamma}(t), \dot{\gamma}(t)) dt \text{ et } L(\gamma) = \int_a^b \sqrt{g_{\gamma(t)}(\dot{\gamma}(t), \dot{\gamma}(t))} dt.$$

1. Montrer que  $L$  est invariant par reparamétrage. Si  $\dot{\gamma}(t) \neq 0$  pour tout  $t \in [a, b]$  montrer qu'il existe un reparamétrage de  $\gamma$  de vitesse constante.
2. Montrer qu'une courbe lisse  $\gamma : [0, 1] \rightarrow U$  reliant  $x$  et  $y$  minimise  $E$  si et seulement si  $\gamma$  minimise  $L$  et est de vitesse constante.
3. Déterminer le hamiltonien associé à  $E$ .

**Exercice 4** Soit  $V$  un  $\mathbb{R}$ -espace vectoriel de dimension  $2n$ . Soit

$$J_0 = \begin{pmatrix} 0 & -\operatorname{Id} \\ \operatorname{Id} & 0 \end{pmatrix}.$$

On pose  $\operatorname{Sp}(2n, \mathbb{R}) = \{A \in \operatorname{GL}_{2n}(\mathbb{R}), A^t J_0 A = J_0\}$ .

1. Montrer que  $\operatorname{Sp}(2n, \mathbb{R})$  est un groupe stable par transposition.
2. Décrire  $\operatorname{Sp}(2, \mathbb{R})$ .
3. Montrer que tout élément de  $\operatorname{Sp}(2n, \mathbb{R})$  est de déterminant 1.
4. Montrer que les valeurs propres de  $A \in \operatorname{Sp}(2n, \mathbb{R})$  peuvent être regroupées en paires  $\lambda, \frac{1}{\lambda} \in \mathbb{R}$ ,  $\lambda, \lambda^{-1} \in S^1$  et en quadruplets  $\lambda, \frac{1}{\lambda}, \bar{\lambda}, \frac{1}{\bar{\lambda}}$ .