

SÉRIE 6

1. Montrer que la méthode du facteur intégrant pour l'EDO linéaire du premier ordre est équivalente à la conclusion du théorème 6.1 dans le cas $n = 1$.

Solution : L'EDO linéaire du premier ordre est de la forme

$$x' = a(t)x + f(t)$$

avec $a \in C^0((a, b), \mathbb{R})$. La méthode du facteur intégrant consiste à trouver une fonction $g \in C^1((a, b), \mathbb{R})$ telle que :

$$(g(t)x)' = g(t)x' - g(t)a(t)x = g(t)f(t).$$

La fonction $g(t) := e^{-\int_{t_0}^t a(s)ds}$, où $t_0, t \in (a, b)$, satisfait la propriété précédente. Alors, en intégrant de chaque côté on obtient :

$$g(t)x(t) - x(t_0) = \int_{t_0}^t g(s)f(s)ds.$$

La solution dérivée par la méthode du facteur intégrant est donc :

$$x(t) = x(t_0)e^{\int_{t_0}^t a(u)du} + e^{\int_{t_0}^t a(u)du} \int_{t_0}^t e^{-\int_{t_0}^s a(u)du} f(s)ds = x(t_0)e^{\int_{t_0}^t a(u)du} + \int_{t_0}^t e^{\int_s^t a(u)du} f(s)ds.$$

La solution du problème homogène $x' = a(t)x$ est de la forme

$$y(t) = ce^{\int_{t_0}^t a(s)ds},$$

avec $c \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$, $t_0, t \in (a, b)$. Dans le cas unidimensionnel, $y(t)$ correspond à une matrice fondamentale d'inverse $\frac{1}{c}e^{-\int_{t_0}^t a(s)ds}$. Le théorème 6.1 assure alors que la solution générale est :

$$x(t) = ce^{\int_{t_0}^t a(s)ds} + \int_{t_0}^t e^{\int_{t_0}^t a(s)ds} e^{-\int_{t_0}^u a(v)dv} f(u)du = ce^{\int_{t_0}^t a(s)ds} + \int_{t_0}^t e^{\int_u^t a(v)dv} f(u)du,$$

ce qui correspond à la méthode du facteur intégrant.

2. Trouver la solution générale du système inhomogène

$$\begin{cases} x'_1 = 3x_1 - 4x_2 + (8t + 1), \\ x'_2 = x_1 - 2x_2 + (2t + 1). \end{cases}$$

Solution : Le problème homogène est :

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}' = \begin{pmatrix} 3 & -4 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 8t + 1 \\ 2t + 1 \end{pmatrix}.$$

On commence par calculer les valeurs propres :

$$\det \left(\begin{pmatrix} 3 - \lambda & -4 \\ 1 & -2 - \lambda \end{pmatrix} \right) = \lambda^2 - \lambda - 2 = (\lambda + 1)(\lambda - 2),$$

qui sont donc -1 et 2 . Les vecteurs propres associés sont $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix}$, respectivement. Une matrice fondamentale du problème homogène est par conséquent :

$$\begin{pmatrix} e^{-t} & 4e^{2t} \\ e^{-t} & e^{2t} \end{pmatrix}, \text{ d'inverse } -\frac{1}{3} \begin{pmatrix} e^t & -4e^t \\ -e^{-2t} & e^{-2t} \end{pmatrix}.$$

Par le théorème 6.1, la solution générale est :

$$x(t) = \begin{pmatrix} e^{-t} & 4e^{2t} \\ e^{-t} & e^{2t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} - \frac{1}{3} \int_{t_0}^t \begin{pmatrix} e^{-t} & 4e^{2t} \\ e^{-t} & e^{2t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^s & -4e^s \\ -e^{-2s} & e^{-2s} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 8s+1 \\ 2s+1 \end{pmatrix} ds...$$

qui est fastidieuse à calculer ! Pour éviter cette étape, on recherche une solution particulière du problème non-homogène, en supposant qu'elle est de la forme "polynômes d'ordre 1", c'est-à-dire :

$$\begin{aligned} x_1 &= at + b, \\ x_2 &= ct + d. \end{aligned}$$

Il faut alors résoudre le système :

$$\begin{aligned} (at + b)' - 3(at + b) + 4(ct + d) &= 8t + 1 \\ (ct + d)' - (at + b) + 2(ct + d) &= 2t + 1, \end{aligned}$$

qui est équivalent à :

$$\begin{array}{rrrr} -3a & & +4c & = 8 \\ a & -3b & & +4d = 1 \\ -a & & +2c & = 2 \\ & -b & +c & +2d = 1 \end{array}$$

On trouve directement que $a = -4$ et $c = -1$, ce qui mène à $b = -1$ et $d = \frac{1}{2}$. De ce fait, la solution générale est :

$$x(t) = \begin{pmatrix} c_1 e^{-t} + c_2 4e^{2t} \\ c_1 e^{-t} + c_2 e^{2t} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -4t - 1 \\ -t + \frac{1}{2} \end{pmatrix}.$$

3. Trouver la solution générale de l'équation homogène du deuxième ordre à coefficients constants

$$y'' + 2by' + cy = 0,$$

en fonction des constantes $b, c \in \mathbb{R}$.

Indication : Commencer par chercher une solution de la forme $y(t) = e^{\lambda t}$.

Solution : On réécrit l'équation homogène du deuxième ordre comme un système du premier ordre à coefficients constants :

$$\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}' = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -c & -2b \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix},$$

avec $y_1 = y$ et $y_2 = y'$. En cherchant ses valeurs propres comme dans l'exercice précédent, on trouve l'équation $\lambda^2 + 2\lambda + c = 0$. Les solutions se séparent en 3 cas, selon la valeur du discriminant $\Delta = 4b^2 - 4c$.

- $\Delta > 0$: il y a deux valeurs propres réelles distinctes $\lambda_{1,2} = -b \pm \sqrt{b^2 - c}$, associées aux vecteurs propres $v_{1,2} = \begin{pmatrix} 1 \\ -b \pm \sqrt{b^2 - c} \end{pmatrix}$, respectivement. Une matrice fondamentale du système d'ordre 1 est :

$$Y(t) = \begin{pmatrix} e^{-t(b-\sqrt{b^2-c})} & e^{-t(b+\sqrt{b^2-c})} \\ (-b+\sqrt{b^2-c}) \cdot e^{-t(b-\sqrt{b^2-c})} & (-b-\sqrt{b^2-c}) \cdot e^{-t(b+\sqrt{b^2-c})} \end{pmatrix}.$$

Par conséquent la solution générale de l'EDO homogène du deuxième ordre $y(t) = y_1(t)$ est égale à :

$$y(t) = c_1 e^{-t(b-\sqrt{b^2-c})} + c_2 e^{-t(b+\sqrt{b^2-c})},$$

avec c_1 et c_2 deux constantes réelles.

- $\Delta = 0$: il n'y a qu'une seule valeur propre qui induit les solutions de la forme :

$$x_1(t) = c_1 e^{-tb}.$$

Pour trouver la solution générale, il faut encore obtenir une deuxième solution linéairement indépendante. En supposant que la solution est de la forme $t^k e^{-tb}$ (l'indépendance linéaire est claire pour $k \geq 1$), on vérifie rapidement qu'avec $k = 1$ cela fonctionne :

$$\begin{aligned} (te^{-tb})'' + 2b(te^{-tb})' + c(te^{-tb}) &= e^{-tb}(b^2 t - 2b + 2b(-tb + 1) + ct) \\ &= -e^{-tb} \cdot t \cdot \frac{\Delta}{4} \\ &= 0. \end{aligned}$$

On en déduit que la solution générale est

$$y(t) = e^{-tb}(c_1 + c_2 t).$$

- $\Delta < 0$: Il y a deux valeurs propres complexes $\lambda_{1,2} = -b \pm i\sqrt{c-b^2}$ associés aux deux vecteurs propres $\begin{pmatrix} 1 \\ -b \pm \sqrt{c-b^2} \end{pmatrix}$. La solution complexe du système d'ordre 1 est donc :

$$\begin{aligned} X(t) &= c_1 e^{-t(b-i\sqrt{c-b^2})} \begin{pmatrix} 1 \\ -b + \sqrt{c-b^2} \end{pmatrix} + c_2 e^{-t(b+i\sqrt{c-b^2})} \begin{pmatrix} 1 \\ -b - \sqrt{c-b^2} \end{pmatrix} \\ &= e^{-tb} \left[c_1 \begin{pmatrix} \cos(t\sqrt{c-b^2}) + i\sin(t\sqrt{c-b^2}) \\ -b\cos(t\sqrt{c-b^2}) - \sqrt{c-b^2}\sin(t\sqrt{c-b^2}) + i(\sqrt{c-b^2}\cos(t\sqrt{c-b^2}) - b\sin(t\sqrt{c-b^2})) \end{pmatrix} \right. \\ &\quad \left. + c_2 \begin{pmatrix} \cos(t\sqrt{c-b^2}) - i\sin(t\sqrt{c-b^2}) \\ -b\cos(t\sqrt{c-b^2}) - \sqrt{c-b^2}\sin(t\sqrt{c-b^2}) - i(\sqrt{c-b^2}\cos(t\sqrt{c-b^2}) + b\sin(t\sqrt{c-b^2})) \end{pmatrix} \right]. \end{aligned}$$

En contraignant $c_1 = c_2$, on trouve une première solution réelle :

$$x_1(t) = c_1 e^{-tb} \begin{pmatrix} \cos(t\sqrt{c-b^2}) \\ -b\cos(t\sqrt{c-b^2}) - \sqrt{c-b^2}\sin(t\sqrt{c-b^2}) \end{pmatrix}.$$

De même, en posant $c_1 = -c_2$ on obtient la solution purement imaginaire :

$$x_2(t) = ic_2 e^{-tb} \begin{pmatrix} \sin(t\sqrt{c-b^2}) \\ (\sqrt{c-b^2}\cos(t\sqrt{c-b^2}) - b\sin(t\sqrt{c-b^2})) \end{pmatrix}$$

Cependant, comme les coefficients de la matrice sont purement réels, $-ix_2(t)$ est aussi une deuxième solution réelle indépendante de $x_1(t)$. Dès lors, la solution générale s'écrit :

$$y(t) = e^{-tb} \left(c_1 \cos(t\sqrt{c-b^2}) + c_2 \sin(t\sqrt{c-b^2}) \right).$$

4. Trouver la solution générale des équations suivantes :

$$(a) y'' - 4y' + 5y = e^{2t}; \quad (b) y'' - 4y' + 4y = te^{2t}; \quad (c) y'' - 4y' + 3y = \frac{1}{1+e^{-t}}.$$

Solution : En utilisant l'exercice précédent, on trouve les solutions suivantes :

- (a) $\Delta/4 = (-2)^2 - 5 = -1 < 0$, donc la solution générale homogène est :

$$x(t) = e^{2t}(c_1 \cos(t) + c_2 \sin(t)).$$

En cherchant une solution particulière de la forme $t^k e^{2t}$, avec k un entier, on remarque directement qu'avec $k = 0$ on obtient une solution particulière. Par conséquent, la solution générale est :

$$y(t) = e^{2t}(c_1 \cos(t) + c_2 \sin(t) + 1).$$

(b) $\Delta/4 = (-2)^2 - 4 = 0$, donc la solution générale homogène est :

$$x(t) = e^{2t} (c_1 + c_2 t).$$

En cherchant une solution particulière de la forme $t^k e^{2t}$, avec k un entier, on remarque directement qu'avec $k = 0, 1, 2$ cela ne fonctionne pas. Cependant, avec $k = 3$:

$$(t^3 e^{2t})'' - 4(t^3 e^{2t})' + 4(t^3 e^{2t}) = e^{2t} (6t + 12t^2 + 4t^3 - 4(3t^2 + 2t^3) + 4t^3) = 6te^{2t}.$$

Par conséquent, la solution générale est :

$$y(t) = e^{2t} \left(c_1 + c_2 t + \frac{t^3}{6} \right).$$

(c) $\Delta/4 = (-2)^2 - 3 = 1 > 0$, donc la solution générale homogène est :

$$x(t) = c_1 e^t + c_2 e^{3t}.$$

Il est plus compliqué de trouver une solution particulière dans ce cas, par conséquent en utilisant le théorème 6.1 on a que la solution générale du problème

$$\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}' = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -3 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \frac{1}{1+e^{-t}} \end{pmatrix}$$

est égale à

$$\begin{aligned} Y(t) &= \begin{pmatrix} e^t & e^{3t} \\ e^t & 3e^{3t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} e^t & e^{3t} \\ e^t & 3e^{3t} \end{pmatrix} \cdot \int_{t_0}^t \begin{pmatrix} e^s & e^{3s} \\ e^s & 3e^{3s} \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \frac{1}{1+e^{-s}} \end{pmatrix} ds \\ &= \begin{pmatrix} c_1 e^t + c_2 e^{3t} \\ c_1 e^t + c_2 3e^{3t} \end{pmatrix} + \frac{1}{2} \begin{pmatrix} e^t & e^{3t} \\ e^t & 3e^{3t} \end{pmatrix} \cdot \int_{t_0}^t e^{-4s} \begin{pmatrix} 3e^{3s} & -e^{3s} \\ -e^s & e^s \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ \frac{1}{1+e^{-s}} \end{pmatrix} ds \\ &= \begin{pmatrix} c_1 e^t + c_2 e^{3t} \\ c_1 e^t + c_2 3e^{3t} \end{pmatrix} + \frac{1}{2} \begin{pmatrix} e^t & e^{3t} \\ e^t & 3e^{3t} \end{pmatrix} \cdot \int_{t_0}^t \begin{pmatrix} \frac{-e^{-s}}{1+e^{-s}} \\ \frac{e^{-3s}}{1+e^{-s}} \end{pmatrix} ds \\ &= \begin{pmatrix} c_1 e^t + c_2 e^{3t} \\ c_1 e^t + c_2 3e^{3t} \end{pmatrix} + \frac{1}{2} \int_{t_0}^t \begin{pmatrix} \frac{-e^{t-s} + e^{3(t-s)}}{1+e^{-s}} \\ \frac{-e^{t-s} + 3e^{3(t-s)}}{1+e^{-s}} \end{pmatrix} ds. \end{aligned}$$

Grâce à ce développement, on infère la solution générale du problème d'ordre 2 :

$$\begin{aligned} y(t) &= c_1 e^t + c_2 e^{3t} + \frac{1}{2} \int_{t_0}^t \frac{-e^{t-s} + e^{3(t-s)}}{1+e^{-s}} ds \\ &= c_1 e^t + c_2 e^{3t} + \frac{e^t}{2} [\ln(1+e^{-t}) - \ln(1+e^{-t_0})] + \frac{e^{3t}}{2} \int_{t_0}^t \frac{e^{-3s}}{1+e^{-s}} ds \\ &= c_1 e^t + c_2 e^{3t} + \frac{e^t}{2} [\ln(1+e^{-t}) - \ln(1+e^{-t_0})] + \frac{e^{3t}}{2} \int_{t_0}^t e^{-2s} - e^{-s} + \frac{e^{-s}}{1+e^{-s}} ds \\ &= c_1 e^t + c_2 e^{3t} + \frac{1}{2} \left\{ (e^t - e^{3t}) [\ln(1+e^{-t}) - \ln(1+e^{-t_0})] - \frac{1}{2} (e^t - e^{3t-2t_0}) + e^{2t} - e^{3t-t_0} \right\}. \end{aligned}$$