

## Chapitre 11 Équations différentielles synthèse

**Définition :** On appelle équation différentielle linéaire du premier ordre une équation du type  $y'(t) + a(t)y(t) = b(t), \forall t \in I$  où  $I$  est un intervalle de  $\mathbb{R}$   $y$  est une fonction de classe  $C^1$  inconnue,  $a$  et  $b$  sont deux fonctions continues sur  $I$ . Si  $b$  est la fonction nulle, on dit que l'équation est homogène. Si on indique  $y(t_0)$  pour un  $t_0 \in I$ , on dit qu'on résout un problème de Cauchy.

**Définition :** On appelle équation différentielle linéaire du second ordre à coefficients constants toute équation du type  $(E) : ay''(t) + by'(t) + cy(t) = f(t), \forall t \in I$  où  $I$  est un intervalle de  $\mathbb{R}$ ,  $y$  est une fonction inconnue de classe  $C^2$ ,  $a, b, c$  sont trois réels avec  $a \neq 0$ . L'équation  $(E) : ay''(t) + by'(t) + cy(t) = 0, \forall t \in I$  est l'équation linéaire homogène associée à  $(E)$  et on appelle polynôme caractéristique de  $(E)$  le polynôme  $P$  défini par  $P(X) = aX^2 + bX + c$ . Si on indique  $y(t_0)$  et  $y'(t_0)$  pour un  $t_0 \in I$ , on dit qu'on résout un problème de Cauchy.

**Propriété :** (principe de superposition) On considère les équations  $(E_1) : y' + ay = b_1$  et  $(E_2) : y' + ay = b_2$ . Soit  $y_1$  et  $y_2$  des solutions respectives de  $E_1$  et  $E_2$  et soit  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Alors  $y_1 + \lambda y_2$  est solution de l'équation  $(E) : y' + ay = b_1 + \lambda b_2$ .

On considère les équations  $(E_1) : ay''(t) + by'(t) + cy(t) = f_1$  et  $(E_2) : ay''(t) + by'(t) + cy(t) = f_2$ . Soit  $y_1$  et  $y_2$  des solutions respectives de  $E_1$  et  $E_2$  et soit  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Alors  $y_1 + \lambda y_2$  est solution de l'équation  $(E) : ay''(t) + by'(t) + cy(t) = f_1 + \lambda f_2$ .

**Propriété :** On note  $S$  l'ensemble des solutions d'une équation  $E$  et  $S_H$  l'ensemble des solutions de l'équation homogène associée,  $E_H$ . Soit  $y_0$  une solution de  $E$  alors :

$$S = \{y_0 + y | y \in S_H\}$$

**Méthode générale de résolution :** 1/ trouver l'ensemble des solutions de l'équation homogène. 2/ trouver une solution particulière de l'équation. 3/ conclure par principe de superposition en faisant la somme d'une solution de l'équation homogène et de la solution particulière.

**Propriété :** Soit  $(E) : y'(t) + a(t)y(t) = 0$ , une équation différentielle linéaire homogène d'ordre 1. On suppose qu'il existe une fonction  $A$ , dérivable sur  $I$  et qui vérifie  $A'(t) = a(t), \forall t \in I$ . Alors pour tout réel  $C$ , la fonction  $y_0(t) = Ce^{-A(t)}$  définie et dérivable sur  $I$ , est solution de  $(E)$ . De plus toute solution de  $(E)$  est de la forme  $t \mapsto Ce^{-A(t)}$ .

$C$  se détermine à l'aide des conditions initiales

**Méthode de la variation de la constante :** Pour déterminer une solution particulière d'une EDL<sub>1</sub> du type  $(E) : y' + ay = b$ , on peut poser :

$$y_0(t) = C(t)e^{-A(t)} \text{ où } A \text{ est une primitive de } a \text{ et } C \text{ est une fonction de classe } C^1 \text{ à déterminer.}$$

**Propriété :** On considère l'équation différentielle  $(E) : ay''(t) + by'(t) + cy(t) = 0$  de polynôme caractéristique  $P$ . On note  $\lambda$  et  $\mu$  les deux racines de  $P$ .

1. Si  $\lambda$  et  $\mu$  sont deux réels distincts alors les solutions sur  $I$  de  $(E)$  sont les fonctions  $y$  définies par  $y(t) = Ae^{\lambda t} + Be^{\mu t}$  avec  $(A, B)$  deux réels.

2. Si  $\lambda = \mu$ , alors les solutions sur  $I$  de  $(E)$  sont les fonctions  $y$  définies par  $y(t) = (A+Bt)e^{\lambda t}$  avec  $(A, B)$  deux réels.
3. Si  $\lambda$  et  $\mu$  sont deux complexes distincts conjugués, alors on note  $\lambda = r + i\omega$  sous forme algébrique.  
Les solutions sur  $I$  de  $(E)$  sont les fonctions  $y$  définies par  $y(t) = e^{rt}(A \cos(\omega t) + B \sin(\omega t))$  avec  $(A, B)$  deux réels.

$A$  et  $B$  se déterminent à l'aide des conditions initiales.

**Propriété :**

1. Les équations du type  $y' + ay = b$ , avec  $a \neq 0$ , une solution particulière est  $y_0(t) = \frac{b}{a}$ .
2. Soit l'équation  $y'' + ay' + by = c$  une équation différentielle du second ordre à coefficients constants. Une solutions particulière de cette équation est de la forme  $y_0(t) = \frac{c}{b}$  si  $b$  est non nul. Si  $b$  est nul, on pose  $z(t) = y'(t)$  et on résout d'abord l'équation en  $z$ .

**Définition :** On appelle équation différentielle autonome d'ordre 1, toute équation du type  $y'(t) = f(y(t))$  où  $f$  est une fonction à valeur réelle, continue sur un intervalle  $I$ .

**Méthode :** Attention : ces équations ne sont pas linéaires. On ne peut pas appliquer le principe de superposition ! Pour les résoudre on peut utiliser la "séparation des variables" en se ramenant, par exemple à  $\frac{y'(t)}{f(y(t))} = 1$  (à condition que  $f$  ne s'annule pas), puis en intégrant la relation.