## Corrigé exercice 121:

- 1. Par le théorème fondamental de la dynamique, on a, pour tout  $t \geqslant 0$ ,  $ma(t) = mg kv(t) \Leftrightarrow mv'(t) = mg kv(t) \Leftrightarrow v'(t) = g \frac{k}{m}v(t)$ , car  $m \neq 0$ . Par conséquent, v est solution de l'équation différentielle  $(E): y' = -\frac{k}{m}y + g$ .
- 2. (E) est de la forme y' = ay + b de solutions  $t \mapsto Ce^{ax} \frac{b}{a}$ , où C est une constante réelle. On est dans le cas où  $a = -\frac{k}{m}$ , b = g et donc  $\frac{b}{a} = -\frac{mg}{k}$ . On en déduit que les solutions de (E) sont les fonctions définies sur  $[0; +\infty[$  par  $t \mapsto Ce^{-\frac{kt}{m}} + \frac{mg}{k}$ , où C est un réel. De plus, la vitesse initiale de l'objet est nulle, donc  $v(0) = 0 \Leftrightarrow C + \frac{mg}{k} = 0 \Leftrightarrow C = -\frac{mg}{k}$ . Ainsi, pour tout  $t \geqslant 0$ ,  $v(t) = \frac{mg}{k} \left(1 e^{-\frac{kt}{m}}\right)$ .

## Corrigé exercice 122:

- 1. Soit f définie sur  $\mathbb{R}$  par f(x) = 0 alors f est dérivable sur  $\mathbb{R}$  et, pour tout  $x \in \mathbb{R}$ , f'(x) = 0. D'autre part, pour tout  $x \in \mathbb{R}$ ,  $(f(x))^2 = 0$ . Donc, pour tout  $x \in \mathbb{R}$ ,  $f'(x) = (f(x))^2 : f$  est bien solution de (E).
- 2. Soit g une fonction dérivable sur un intervalle I de  $\mathbb{R}$  et ne s'annulant pas sur cet intervalle. Alors, pour tout  $x \in I$ ,  $g'(x) = (g(x))^2 \Leftrightarrow \frac{g'(x)}{(g(x))^2} = 1$ , en divisant chaque membre par  $(g(x))^2 \neq 0$ . Donc g est solution de (E) si, et seulement si, g est solution de l'équation différentielle  $\frac{y'}{y^2} = 1$ .
- 3.  $\frac{y'}{y^2} = 1 \Leftrightarrow \left(-\frac{1}{y}\right)' = 1 \Leftrightarrow -\frac{1}{y(x)} = x + k$  où k est un réel et pour  $x \neq -k$ . Ainsi, les solutions de (E) sont les fonctions définies avec  $k \in \mathbb{R}$  et pour  $x \neq -k$  par  $y(x) = -\frac{1}{x+k}$ .
- 4. On détermine k tel que  $y(0) = 1 \Leftrightarrow k = -1$ . Ainsi, la solution cherchée est la fonction définie pour  $x \neq 1$  par  $x \mapsto -\frac{1}{x-1}$ .