

## M62. EXERCICES 5

### 1. EXERCICE

On considère ici les solutions du système différentiel dans  $\mathbb{R}^2$ , i.e. les trajectoires  $M(t) = (x(t), y(t))$  solutions de

$$\begin{aligned}\dot{x} &= x\left(1 + \frac{3}{x^2 + y^2 + 2}\right), \\ \dot{y} &= -y\left(1 - \frac{3}{x^2 + y^2 + 2}\right).\end{aligned}$$

1) Etablir que ce système différentiel autonome entre dans le cadre du théorème de Cauchy-Lipschitz.

2) Démontrer que

$$\frac{d}{dt}(x^2 + y^2) \leq 5(x^2 + y^2);$$

En déduire que les trajectoires existent pour tout temps positif, i.e. que  $T_{max} = +\infty$ .

3) Démontrer que l'ensemble des trajectoires est symétrique par rapport à  $(0, 0)$ , i.e. par la symétrie centrale  $M \mapsto -M$ .

4) Tracer les isoclines  $I_0$  et  $I_\infty$ . En déduire les points fixes du système.

5) Quelle est la nature de ces points fixes ?

6) Démontrer que les axes  $0x$  et  $0y$  sont réunions d'orbites.

7) Démontrer que si  $x_0 > 0$  et  $y_0 > 0$  la trajectoire  $M(t)$  demeure confinée dans le quart de plan  $x > 0$  et  $y > 0$ .

On considère le régionnement suivant.

- $R1 = \{M; x^2 + y^2 < 1, x > 0, y > 0\}$

- $R2 = \{M; x^2 + y^2 > 1, x > 0, y > 0\}$

8) Montrer qu'une trajectoire issue de  $R1$  à  $t = 0$  entre dans  $R2$  en temps fini.

9) Montrer qu'une trajectoire issue de  $R2$  à  $t = 0$  vérifie  $\lim_{+\infty} x(t) = +\infty$  et  $\lim_{+\infty} y(t) = 0$ .

## 2. EXERCICE

On considère ici les solutions du système différentiel, i.e. les trajectoires  $M(t) = (x(t), y(t))$  solutions de

$$\dot{x} = x^2 - y,$$

$$\dot{y} = x.$$

- 1) Ce système est-il dans le cadre du théorème de Cauchy-Lipschitz ?
- 2) Démontrer que l'ensemble des trajectoires est symétrique par rapport à l'axe  $\{x = 0\}$ .
- 3) Déterminer les isoclines  $I_0$  et  $I_\infty$ .
- 4) Déterminer qu'il existe un point fixe pour ce système. Que peut-on dire de la nature de ce point fixe ?

Régionnement: on appelle respectivement

- $R1 = \{M; x > 0 \text{ et } y < x^2\}$ .
- $R2 = \{M; x > 0 \text{ et } y > x^2\}$ .
- $R3 = \{M; x < 0, \text{ et } y > x^2\}$ .
- $R4 = \{M; x < 0, \text{ et } y < x^2\}$ .

5) Représenter le sens de variation de  $x(t)$ ,  $y(t)$ , suivant les régions

On considère la trajectoire  $M(t)$  issue de  $A = (0, \sigma)$  avec  $\sigma > 0$  à  $t = 0$ .

6) Démontrer que cette trajectoire coupe  $I_\infty$  en un point  $B$  en temps fini.

La trajectoire poursuit alors sa course dans la région  $R4$ .

7) Démontrer que la trajectoire coupe la droite  $y = 0$  en un point  $C$  en un temps fini.

8) Démontrer que la trajectoire coupe ensuite la droite  $x = 0$  en un point  $D$  en un temps fini.

9) Démontrer que cette trajectoire est périodique.

On considère à présent la fonction  $\varphi(t) = y(t) - x^2(t) + \frac{1}{2}$ .

10) Démontrer que  $\varphi(t)$  est solution d'une équation différentielle linéaire que l'on résoudra.

11) Démontrer que la parabole  $P = \{M; y = x^2 - \frac{1}{2}\}$  est une trajectoire pour le système différentiel.

12) Dessiner l'allure des trajectoires.