

# ÉQUATIONS DIFFÉRENTIELLES

## Table des matières

<b>I</b>	<b>Équations différentielles linéaires d'ordre 1</b>	<b>2</b>
I.1	Solution générale de l'équation sans second membre . . . . .	2
I.2	Solution particulière de l'équation différentielle linéaire de premier ordre . . . . .	3
I.3	Ensemble des solutions d'une équation différentielle . . . . .	3
I.4	Unicité de la solution sous condition initiale . . . . .	3
I.5	Méthode de la variation de la constante . . . . .	4
<b>II</b>	<b>Équations différentielles d'ordre 2 à coefficients constants (EDL2CC)</b>	<b>5</b>
II.1	Solution générale de l'équation sans second membre . . . . .	5
II.2	Solution particulière d'une EDL2CC . . . . .	6
II.3	Ensemble des solutions d'une EDL2CC . . . . .	7
II.4	Unicité de la solution sous conditions initiales d'une EDL2CC . . . . .	7
II.5	Recherche de solution particulière . . . . .	7

**Bref historique :** C'est au début du  $XVII^{ieme}$  siècle, avec le calcul différentiel et intégral de Newton et Leibniz, qu'apparut la notion d'équations différentielles.

Elles sont issues de problèmes de géométrie et de mécanique. Au début du  $XVIII^{ieme}$  siècle les méthodes classiques de résolution de certaines équations (linéaires et de Bernoulli notamment) furent découvertes.

Avec le développement de la mécanique, la résolution des équations différentielles devient une branche importante des mathématiques (grâce à Euler, Lagrange, Laplace ).

Une équation différentielle est une équation liant une fonction et sa ou ses dérivée(s).

Résoudre une telle équation signifie déterminer toutes les fonctions qui satisfont à l'égalité.

## I Équations différentielles linéaires d'ordre 1

### Définition 1

Soient  $a$ ,  $b$  et  $c$  trois fonctions définies sur un intervalle  $I$  de  $\mathbb{R}$  et  $y$  la fonction inconnue, définie et dérivable sur l'intervalle  $I$ . On suppose de plus que la fonction  $a$  ne s'annule pas sur l'intervalle  $I$ .

On appelle équation différentielle linéaire du premier ordre toute équation du type :

$$(E) : a(x)y'(x) + b(x)y(x) = c(x).$$

Pour plus de clarté, nous allons travailler sur un exemple :

On considère l'équation différentielle  $(E) : y' - 2y = xe^x$  où  $y$  est une fonction de la variable réelle  $x$ , définie et dérivable sur  $\mathbb{R}$ , et  $y'$  la fonction dérivée de  $y$ .

1. Déterminer les solutions définies sur  $\mathbb{R}$  de l'équation différentielle  $(E_0) : y' - 2y = 0$ .

2. Soit  $g$  la fonction définie sur  $\mathbb{R}$  par  $g(x) = (-x - 1)e^x$ .

Démontrer que la fonction  $g$  est une solution particulière de l'équation différentielle  $(E)$ .

3. En déduire l'ensemble des solutions de l'équation différentielle  $(E)$ .

4. Déterminer la solution  $f$  de l'équation différentielle  $(E)$  qui vérifie la condition initiale  $f(0) = 0$ .

### Exemple 1

Dans cet exemple, les fonctions  $a$ ,  $b$  et  $c$  sont définies sur  $\mathbb{R}$  par :

$$\rightarrow a(x) = 1, b(x) = -2 \text{ et } c(x) = xe^x.$$

### I.1 Solution générale de l'équation sans second membre

Soit  $(E_0) : a(x)y'(x) + b(x)y(x) = 0$ , cette équation est appelée équation différentielle sans second membre, ou encore équation homogène associée à  $(E)$ .

$a$  étant une fonction ne s'annulant pas, on peut encore écrire  $(E_0) : y'(x) + \frac{b(x)}{a(x)}y(x) = 0$ .

### Théorème 1

$a$  et  $b$  étant des fonctions dérivables sur  $I$  avec  $a$  ne s'annulant pas sur  $I$ , l'ensemble des solutions de l'équation différentielle  $(E_0) : y'(x) + \frac{b(x)}{a(x)}y(x) = 0$  est l'ensemble des fonctions  $y$  définies sur  $I$  par

$$y(x) = ke^{-G(x)} \text{ où } k \text{ est une constante réelle et } G \text{ une primitive de la fonction } \gamma(x) = \frac{b(x)}{a(x)}.$$

### Exemple 2

Dans l'exemple, on souhaite résoudre  $(E_0) : y'(x) - 2y(x) = 0$ .

On a  $\gamma(x) = -2$  et donc  $G(x) = -2x$ . La solution générale est alors du type  $y_0(x) = ke^{2x}$ .

## I.2 Solution particulière de l'équation différentielle linéaire de premier ordre

### Définition 2

On appelle solution particulière de l'équation différentielle  $a(x)y'(x) + b(x)y(x) = c(x)$  toute fonction  $y$  vérifiant cette équation.

Dans les exercices, toutes les indications permettant d'obtenir une solution particulière sont données. Bien souvent, une fonction est proposée et il suffit de vérifier que c'est une solution particulière de  $(E)$ , c'est à dire de remplacer les " $y$ " par la fonction proposée dans l'équation homogène (sans second membre), et de vérifier que l'on obtient bien le second membre

### Exemple 3

Dans l'exemple, on nous demande de montrer que la fonction  $g$  est une solution particulière de  $(E)$  :

- Calcul de la dérivée :  
 $g(x) = (-x - 1)e^x$  donc  $g'(x) = (-1)e^x + (-x - 1)e^x = (-x - 2)e^x$ .
- Remplacement dans l'équation homogène :  
 $g'(x) - 2g(x) = (-x - 2)e^x - 2(-x - 1)e^x = (-x - 2 + 2x + 2)e^x = xe^x$ .
- $g$  est donc bien une solution particulière de  $(E)$ .

## I.3 Ensemble des solutions d'une équation différentielle

### Théorème 2

Les solutions d'une équation différentielle sont de la forme  $y(x) = y_0(x) + y_p(x)$  ou  $y_0$  est la solution de l'équation sans second membre  $(E_0)$  et  $y_p$  une solution particulière de l'équation complète  $(E)$ .

### Exemple 4

Dans notre exemple, on a  $y_0(x) = ke^{-2x}$  et  $y_p(x) = g(x) = (-x - 1)e^x$ .  
 Donc, la solution de l'équation  $(E)$  est :  $y(x) = ke^{-2x} + (-x - 1)e^x$ .

## I.4 Unicité de la solution sous condition initiale

### Théorème 3

Une équation différentielle linéaire du premier ordre  $(E)$  possède une unique solution vérifiant une condition initiale du type  $y(A) = B$ .

### Exemple 5

Dans l'exemple, on recherche la solution  $f$  de  $(E)$  vérifiant  $f(0) = 0$ .

- On a alors :  $f(0) = 0 \iff ke^{-2 \times 0} + (-0 - 1)e^0 = 0 \iff k - 1 = 0 \iff k = 1$ .
- Soit  $f(x) = e^{-2x} + (-x - 1)e^x$ .

## I.5 Méthode de la variation de la constante

Il s'agit d'une méthode pour déterminer les solutions d'une équation différentielle avec second membre, connaissant les solutions de l'équation homogène (sans second membre).

Méthode : Si  $y_h$  est une solution de l'équation homogène, on cherche une solution particulière sous la forme  $y_p(t) = z(t)y_h(t)$  avec  $z(t)$  est une fonction que l'on déterminera.

### Théorème 4

$a$ ,  $b$  et  $c$  étant des fonctions dérivables sur  $I$  avec  $a$  ne s'annulant pas sur  $I$ , l'ensemble des solutions de l'équation différentielle  $(E) : a(x)y'(x) + b(x)y(x) = c(x)$  est l'ensemble des fonctions  $y$  définies sur  $I$  par  $y(x) = ke^{-G(x)} + y_p(x)$  ou  $k$  est une constante réelle,  $G$  une primitive de la fonction  $\gamma(x) = \frac{b(x)}{a(x)}$  et  $y_p(x) = k(x)e^{-G(x)}$  est une solution particulière avec  $k(x)$  est une primitive de  $\frac{c(x)}{a(x)}e^{G(x)}$ .

### Exemple 6

Soit  $(E) : y' - x^2y = x^2$

1. On résout l'équation homogène  $y' - x^2y = 0$ , dont la solution générale est donnée par  $y_h(x) = ke^{-\frac{1}{3}x^2}$ ,  $k \in \mathbb{R}$ .
2. On cherche une solution particulière sous la forme  $y_p(x) = k(x)e^{-\frac{1}{3}x^2}$ , d'où :  $k(x) = \int \frac{x^2}{1}e^{\frac{1}{3}x^2}dx = e^{\frac{1}{3}x^2} + c$ , on prendra alors (pour le choix de  $c=0$ )  $k(x) = e^{\frac{1}{3}x^2}$  et enfin on a :  $y_p(x) = k(x)e^{-\frac{1}{3}x^2} = 1$
3. On en déduit que les solutions de  $(E)$  sont de la forme  $y(x) = ke^{-\frac{1}{3}x^2} + 1$ ,  $k \in \mathbb{R}$ .

## II Équations différentielles d'ordre 2 à coefficients constants (EDL2CC)

### Définition 3

Soient  $a \neq 0$ ,  $b$  et  $c$  trois constantes réelles,  $d$  une fonction dérivable sur  $I$  et  $y$  la fonction inconnue, définie et deux fois dérivable sur  $I$ .

On appelle équation différentielle linéaire du second ordre à coefficients constants toute équation du type

$$(E) : ay''(x) + by'(x) + cy(x) = d(x).$$

Tout comme les équations différentielles d'ordre 1, nous allons travailler sur un deuxième exemple :

On considère l'équation différentielle  $(E) : y'' - 2y' + y = 8e^x$  ou  $y$  est une fonction de la variable réelle  $x$ , définie et deux fois dérivable sur  $\mathbb{R}$ ,  $y'$  la fonction dérivée de  $y$  et  $y''$  sa fonction dérivée seconde.

1. Déterminer les solutions définies sur  $\mathbb{R}$  de l'équation différentielle  $(E_0) : y'' - 2y' + y = 0$ .

2. Soit  $h$  la fonction définie sur  $\mathbb{R}$  par  $h(x) = 4x^2e^x$ .

Démontrer que la fonction  $h$  est une solution particulière de l'équation différentielle  $(E)$ .

3. En déduire l'ensemble des solutions de l'équation différentielle  $(E)$ .

4. Déterminer la solution  $f$  de l'équation différentielle  $(E)$  qui vérifie les conditions initiales  $f(0) = -4$  et  $f'(0) = -4$ .

### Exemple 7

Dans cet exemple, on a :

→  $a = 1$ ,  $b = -2$ ,  $c = 1$  et  $d(x) = 4x^2e^x$ .

### II.1 Solution générale de l'équation sans second membre

#### Théorème 5

On considère l'équation différentielle sans second membre  $(E_0) : ay'' + by' + cy = 0$

d'équation caractéristique associée  $ar^2 + br + c = 0$ .

Le tableau ci-dessous donne les solutions de  $(E_0)$  en fonction du discriminant  $\Delta = b^2 - 4ac$  : (dans tous les cas,  $a$  et  $b$  sont des constantes réelles quelconque).

	Solutions de l'équation caractéristique associée	Solution générale de $(E_0)$
$\Delta > 0$	2 racines réelles $r_1 = \frac{-b - \sqrt{\Delta}}{2a}$ et $r_2 = \frac{-b + \sqrt{\Delta}}{2a}$	$y(x) = Ae^{r_1x} + Be^{r_2x}$
$\Delta = 0$	une racine double réelle $r = -\frac{b}{2a}$	$y(x) = (Ax + B)e^{rx}$
$\Delta < 0$	2 racines complexes conjuguées $\alpha + i\beta$ et $\alpha - i\beta$ ou $\alpha = \frac{-b}{2a}$ et $\beta = \frac{\sqrt{-\Delta}}{2a}$	$y(x) = e^{\alpha x}[A \cos(\beta x) + B \sin(\beta x)]$

**Exemple 8**

Résolution de l'équation différentielle  $(E_0) : y'' + \omega^2 y = 0$  :

- L'équation caractéristique de  $(E_0)$  est  $r^2 + \omega^2 = 0$  de discriminant  $\Delta = -4\omega^2 < 0$ .  
Les solutions de cette équation sont  $0 + i\omega$  et  $0 - i\omega$ .
- Les solutions de  $(E_0)$  sont du type  $y(x) = e^{0 \times x} [A \cos(\omega x) + B \sin(\omega x)] = A \cos(\omega x) + B \sin(\omega x)$ .

**Exemple 9**

Résolution de l'équation différentielle  $(E_0) : 2y'' - 5y' - 3y = 0$  :

- L'équation caractéristique de  $(E_0)$  est  $2r^2 - 5r - 3 = 0$  de discriminant  $\Delta = 49 > 0$ .  
Les solutions de cette équation sont  $r_1 = -\frac{1}{2}$  et  $r_2 = 3$ .
- Les solutions de  $(E_0)$  sont donc du type  $y_0(x) = Ae^{\frac{1}{2}x} + Be^{3x}$

**Exemple 10**

Dans l'exemple précédent, on souhaite résoudre  $(E_0) : y'' - 2y' + y = 0$ .

- L'équation caractéristique de  $(E_0)$  est  $r^2 - 2r + 1 = 0$  de discriminant  $\Delta = 0$ .  
L'équation admet donc une solution double  $r = 1$ .
- Les solutions de  $(E_0)$  sont donc du type  $y(x) = (Ax + B)e^x$ .

**II.2 Solution particulière d'une EDL2CC****Définition 4**

On appelle solution particulière de l'équation différentielle  $ay''(x) + by'(x) + cy(x) = d(x)$  toute fonction  $y$  vérifiant cette équation.

Dans les exercices, les indications permettant d'obtenir une solution particulière ne sont pas toujours données. Parfois, une fonction est proposée et il suffit de vérifier que c'est une solution particulière de  $(E)$ , c'est à dire de remplacer les " $y$ " par la fonction proposée dans l'équation homogène (sans second membre), et de vérifier que l'on obtient bien le second membre

**Exemple 11**

Dans l'exemple du précédent, on nous demande de montrer que la fonction  $h$  est une solution particulière de  $(E)$ .

- Calcul de la dérivée première :  
 $h(x) = 4x^2e^x$  donc  $h'(x) = 8xe^x + 4x^2e^x = (8x + 4x^2)e^x$ .
- Calcul de la dérivée seconde :  
 $h''(x) = (8 + 8x)e^x + (8x + 4x^2)e^x = (8 + 16x + 4x^2)e^x$ .
- Remplacement dans l'équation homogène :  
 $h''(x) - 2h'(x) + h(x) = (8 + 16x + 4x^2)e^x - 2(8x + 4x^2)e^x + 4x^2e^x = (8 + 16x + 4x^2 - 16x - 8x^2 + 4x^2)e^x = 8e^x$ .
- $h$  est donc bien une solution particulière de  $(E)$ .

## II.3 Ensemble des solutions d'une EDL2CC

### Théorème 6

Les solutions d'une équation différentielle sont de la forme  $y(x) = y_0(x) + y_p(x)$  où  $y_0$  est la solution de l'équation sans second membre et  $y_p$  une solution particulière de l'équation complète.

### Exemple 12

Dans notre exemple, on a  $y_0(x) = (Ax + B)e^x$  et  $y_p(x) = h(x) = 4x^2e^x$ .

Donc, la solution de l'équation (E) est :  $y(x) = (Ax + B)e^x + 4x^2e^x = (4x^2 + Ax + B)e^x$ .

## II.4 Unicité de la solution sous conditions initiales d'une EDL2CC

### Théorème 7

Une équation différentielle linéaire à coefficients constants du second ordre (E) possède une unique solution vérifiant deux conditions initiales données.

### Exemple 13

Dans l'exemple, on recherche la solution  $f$  de (E) vérifiant  $f(0) = -4$  et  $f'(0) = -4$ .

→ Première condition initiale :

$$f(0) = -4 \iff (4 \times 0^2 + A \times 0 + B)e^0 = -4 \iff B = -4.$$

→ Calcul de la dérivée :

$$f'(x) = (8x + A)e^x + (4x^2 + Ax + B)e^x = (4x^2 + 8x + Ax + A + B)e^x.$$

→ Deuxième condition initiale :

$$f'(0) = -4 \iff (4 \times 0^2 + 8 \times 0 + A \times 0 + A + B)e^0 = -4 \iff A + B = -4 \iff A = 0.$$

→ Conclusion :

$$f(x) = (4x^2 - 4)e^x.$$

## II.5 Recherche de solution particulière

Quand le second membre  $f(x)$  d'une EDL2CC se présente sous l'une des formes usuelles recensées plus bas, alors cette équation différentielle admet une solution particulière  $y_p(x)$  de la même "forme" que le second membre  $f(x)$ . Plus précisément :

Second membre	Solutions particulière
$f(x) = P(x)$	On cherche une solution sous la forme $y_p(x) = Q(x)$ où $Q$ est un polynôme tel que
où $P$ est un polynôme de degré $n$	<ul style="list-style-type: none"> <li>• si <math>c \neq 0</math>, alors <math>\deg(Q) = n</math></li> <li>• si <math>c = 0</math> et <math>b \neq 0</math>, alors <math>\deg(Q) = n + 1</math> et <math>\text{val}(Q) = 1</math></li> <li>• si <math>c = 0</math> et <math>b = 0</math>, alors <math>\deg(Q) = n + 2</math> et <math>\text{val}(Q) = 2</math></li> </ul>

Second membre	Solutions particulière
$f(x) = P(x)e^{sx}$  où $P$ est un polynôme de degré $n$ et $s$ est un réel	On cherche une solution sous la forme $y_p(x) = Q(x)e^{sx}$ où $Q$ est un polynôme tel que <ul style="list-style-type: none"> <li>• si <math>s</math> n'est pas racine de <math>E_c</math>, alors <math>\deg(Q) = n</math></li> <li>• si <math>s</math> est racine simple de <math>E_c</math>, alors <math>\deg(Q) = n + 1</math> et <math>\text{val}(Q) = 1</math></li> <li>• si <math>s</math> est une racine double de <math>E_c</math>, alors <math>\deg(Q) = n + 2</math> et <math>\text{val}(Q) = 2</math></li> </ul>

Second membre	Solutions particulière
$f(x) = \alpha \cos(\omega x + \phi) + \beta \sin(\omega x + \phi)$  où $\omega$ est réel non nul	<ul style="list-style-type: none"> <li>• si <math>i\omega</math> n'est pas racine de <math>E_c</math>, alors on cherche une solution sous la forme  <math>y_p(x) = A \cos(\omega x + \phi) + B \sin(\omega x + \phi)</math></li> <li>• si <math>i\omega</math> est une racine de <math>E_c</math>, alors on cherche une solution sous la forme  <math>y_p(x) = x(A \cos(\omega x + \phi) + B \sin(\omega x + \phi))</math></li> </ul>

**Remarque 1**

La valuation ("val" en abrégé) d'un polynôme  $Q(x)$  est le degré du monôme de  $Q$  non-nul de plus bas degré. Ainsi, si  $\text{val}(Q) = 1$ , cela signifie que le terme constant du polynôme  $Q$  est nul.

Par exemple,  $Q_1(x) = x^3 + 2x$  est de valuation 1, tandis que  $Q_2(x) = x^5 + 3x^4$  est de valuation 4.

Vous pouvez voir plus de détail sur la recherche des solutions particulières en consultant : ce lien