

chapitre 3 : équation différentielle ordre N linéaire à coefficients constants :

$$A_N \cdot \frac{d^N y}{dx^N} + A_{N-1} \cdot \frac{d^{N-1} y}{dx^{N-1}} + \dots + A_2 \cdot \frac{d^2 y}{dx^2} + A_1 \cdot \frac{dy}{dx} + A_0 \cdot y = f(x) ; (A_N, A_{N-1}, \dots, A_1, A_0 \text{ Sont des constants})$$

3.1: Recherche la solution Homogène $y_H = ? \rightarrow$ (Résoudre équation sans second membre E.S.S.M)

$$A_N \cdot \frac{d^N y}{dx^N} + A_{N-1} \cdot \frac{d^{N-1} y}{dx^{N-1}} + \dots + A_2 \cdot \frac{d^2 y}{dx^2} + A_1 \cdot \frac{dy}{dx} + A_0 \cdot y = 0 .$$

On accepte sans démonstration les points suivant :

- La solution de E.S.S.M est sous forme exponentielle $y = e^{(R.x)}$
- Equation N^{eme} ordre admet N solutions différent $y_1, y_2, y_3, \dots, y_N$
- Dans le cas au $\frac{y_K}{y_J} = C^{st}$ on prend $y_K = x \cdot y_J$
- La solution Homogène y_H est une combinaison linéaire entre les N solutions y_1, y_2, \dots, y_N :

$$y_H = C_1 \cdot y_1 + C_2 \cdot y_2 + \dots + C_N \cdot y_N .$$

Pour Calculer les solutions y_1, y_2, \dots, y_N on doit remplacer $y = e^{(R.x)}$ dans E.S.S.M Tel que :

$$\left\{ \begin{array}{l} y = e^{(R.x)} \\ \frac{dy}{dx} = R \cdot e^{(R.x)} \\ \frac{d^2 y}{dx^2} = R^2 \cdot e^{(R.x)} \\ \vdots \\ \frac{d^N y}{dx^N} = R^N \cdot e^{(R.x)} \end{array} \right\} \Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} A_0 * y = A_0 * e^{(R.x)} \\ A_1 * \frac{dy}{dx} = A_1 * R \cdot e^{(R.x)} \\ A_2 * \frac{d^2 y}{dx^2} = A_2 * R^2 \cdot e^{(R.x)} \\ \vdots \\ A_N * \frac{d^N y}{dx^N} = A_N * R^N \cdot e^{(R.x)} \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{ESSM} \rightarrow \\ e^{(R.x)} * [A_N \cdot R^N + A_{N-1} \cdot R^{N-1} + \dots + A_1 \cdot R + A_0] = 0 \\ e^{(R.x)} \neq 0 \end{array} \right.$$

Equation caractéristique

$$A_N \cdot R^N + A_{N-1} \cdot R^{N-1} + \dots + A_2 \cdot R^2 + A_1 \cdot R + A_0 = 0$$

Les solutions possibles de l'équation caractéristique soit réelle ou complexe, alors les solutions E.S.S.M

$$y = e^{R.x} \quad y = e^{\alpha.x} \cdot \cos(\beta.x) \quad , \quad y = e^{\alpha.x} \cdot \sin(\beta.x) \text{ Ou bien des solution répéter}$$

$$y = x^m \cdot e^{R.x} \quad , \quad y = x^m \cdot e^{\alpha.x} \cdot \cos(\beta.x) \quad , \quad y = x^m \cdot e^{\alpha.x} \cdot \sin(\beta.x) \text{ Tel que } m \text{ Nombre de répétition}$$

3.2 : Recherche la solution Totale $y_T = ? \rightarrow$ (Résoudre équation Avec second membre E.A.S.M)

Pour calculer la solution Totale En utilisant deux méthodes

1^{ere} : Méthode de variation de constant : Dans cette méthode on prend la forme de y_T est la même forme y_H c'est-à-dire $y_T = C_1(x) \cdot y_1 + C_2(x) \cdot y_2 + \dots + C_N(x) \cdot y_N$, sauf que les constant sont des variable en fonction de x dont les dérivées sont déterminées par le système suivant :

$$\left[\begin{array}{cccccc} y_1 & y_2 & y_3 & \cdot & \cdot & y_N \\ y_1^{(1)} & y_2^{(1)} & y_3^{(1)} & \cdot & \cdot & y_N^{(1)} \\ y_1^{(2)} & y_2^{(2)} & y_3^{(2)} & \cdot & \cdot & y_N^{(2)} \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ y_1^{(N-1)} & y_2^{(N-1)} & y_3^{(N-1)} & \cdot & \cdot & y_N^{(N-1)} \end{array} \right] \left[\begin{array}{c} C_1' \\ C_2' \\ C_3' \\ \cdot \\ \cdot \\ C_N' \end{array} \right] = \left[\begin{array}{c} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \cdot \\ \cdot \\ \frac{F(x)}{A_N} \end{array} \right]$$

La Solution du Systeme \rightarrow

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{dC_1(x)}{dx} = \psi_1(x) \\ \frac{dC_2(x)}{dx} = \psi_2(x) \\ \dots \\ \frac{dC_N(x)}{dx} = \psi_N(x) \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \int dC_1(x) = C_1(x) = \int \psi_1(x) \cdot dx + K_1 \\ \int dC_2(x) = C_2(x) = \int \psi_2(x) \cdot dx + K_2 \\ \cdot \\ \int dC_N(x) = C_N(x) = \int \psi_N(x) \cdot dx + K_N \end{array} \right.$$

2^{ème}: Méthode recherche solution particulière y_p : Dans cette méthode on pose que la forme de la

Solution Totale = Solution Homogène + Solution particulière $\Rightarrow y_T = y_H + y_P$

La forme de y_p est obtenu à partir de la fonction F(x), on trouve 2 Cas principale :

- 1^{ère} cas : $F(x) = P_{N1}(x).e^{S.x} = (P_0 + P_1.x + P_2.x^2 + \dots + P_{N1}.x^{N1}).e^{S.x}$; $P_{N1}(x)$: polynôme ordre N1.

$$y_p = a_{N1}(x).e^{S.x}.x^m = (a_0 + a_1.x + a_2.x^2 + \dots + a_{N1}.x^{N1}).e^{S.x}.x^m$$

Tel que $a_0, a_1, a_2, \dots, a_{N1}$ Sont des constant calculer par l'identification avec la fonction F(x).

- 2^{ème} cas : $F(x) = e^{S.x}.(P_{N1}(x).cos(\gamma.x) + Q_{N2}(x).Sin(\gamma.x))$

$P_{N1}(x)$: polynôme ordre N1 et $Q_{N2}(x)$: polynôme ordre N2

$$y_p = e^{S.x}.(a_{N3}(x).cos(\gamma.x) + b_{N3}(x).Sin(\gamma.x)).x^m$$

N3: le degré de polynôme $a_{N3}(x)$ et $b_{N3}(x)$ Tel que $N3 = \text{MAX}(N1, N2)$

et le terme x^m est introduit pour **éviter** la répétition des solutions y_1, y_2, \dots, y_N de E.S.S.M dans la

solution $y_p = e^{S.x}$ ou $y_p = e^{S.x}.cos(\gamma.x)$ ou $y_p = e^{S.x}.sin(\gamma.x)$

m désigne combien des solutions de E.S.S.M répété dans la solution particulière y_p .

TD 03 : équation différentielles ordre N

exercice 1

$$\frac{d^3 y}{dx^3} + 3 \cdot \frac{d^2 y}{dx^2} + 3 \cdot \frac{dy}{dx} + y = e^{xp(-x)}$$

E.S.S.M : Recherche la solution homogène:

$$\frac{d^3 y}{dx^3} + 3 \cdot \frac{d^2 y}{dx^2} + 3 \cdot \frac{dy}{dx} + y = 0$$

Équation caractéristique $r^3 + 3.r^2 + 3.r + 1 = 0$ Par test on remarque que $r_1 = -1$ on fait la division euclidienne on trouve

$$\frac{r^3 + 3.r^2 + 3.r + 1}{r + 1} = r^2 + 2.r + 1$$

$$r^2 + 2.r + 1 = 0$$

$$\Delta = b^2 - 4.a.c = 2^2 - 4.1.1 = 0$$

$$r_2 = r_3 = \frac{-b}{2.a} = -1$$

$$\begin{cases} y_1 = e^{-x} \\ y_2 = x.e^{-x} \\ y_3 = x^2.e^{-x} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y_H(x) = C_1.y_1 + C_2.y_2 + C_3.y_3 \\ y_H(x) = (C_1 + C_2.x + C_3.x^2).e^{-x} \end{cases}$$

1^{ère} Méthode recherche solution particulière

$y_p = ? \rightarrow f(x) = 1.e^{-x} = P_n(x).e^{S.x}$ Tel que $P_n(x)$ c'est un polynôme ordre 0 $\Rightarrow y_p = a_0.e^{-x}.x^m$

on a : $S = -1 = r_{1,2,3} \rightarrow$ Donc Trois solution sont égaux alors $m=3 \Rightarrow y_p = a_0.e^{-x}.x^3$

Pour calculer a_0 on remplace y_p dans E.A.S.M Tel que :

$$\frac{dy_p}{dx} = a_0.e^{-x}.(-x^3 + 3..x^2) ; \quad \frac{d^2 y_p}{dx^2} = a_0.e^{-x}.(x^3 - 6..x^2 + 6..x) ; \quad \frac{d^3 y_p}{dx^3} = a_0.e^{-x}(-x^3 + 9..x^2 - 18..x + 6)$$

$$\text{E.A.S.M : } \frac{d^3 y_p}{dx^3} + 3 \cdot \frac{d^2 y_p}{dx^2} + 3 \cdot \frac{dy_p}{dx} + y_p = e^{-x}.$$

$$\rightarrow 6.a_0 = 1.e^{-x} \rightarrow a_0 = \frac{1}{6} \quad \text{donc}$$

$$y_T = y_H + y_p = (C_1 + C_2.x + C_3.x^2 + \frac{1}{6}.x^3).e^{-x}$$

2^{ème} méthode variation des constant

$$y_T(x) = (C_1(x) + C_2(x).x + C_3(x).x^2).e^{-x}$$

$$\text{On a : } \begin{cases} y_1 = e^{-x} \\ y_2 = x.e^{-x} \\ y_3 = x^2.e^{-x} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y_1' = -e^{-x} \\ y_2' = (1-x).e^{-x} \\ y_3' = (2.x - x^2).e^{-x} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y_1'' = e^{-x} \\ y_2'' = (-2+x).e^{-x} \\ y_3'' = (2-4.x + x^2).e^{-x} \end{cases}$$

On construire système de dérive des constant

$$\begin{cases} y_1.C_1' + y_2.C_2' + y_3.C_3' = 0 \\ y_1'.C_1' + y_2'.C_2' + y_3'.C_3' = 0 \\ y_1''.C_1' + y_2''.C_2' + y_3''.C_3' = F(x) / a_3 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} e^{-x}.(C_1' + x.C_2' + x^2.C_3') = 0 \\ e^{-x}.(-C_1' + (1-x).C_2' + (2.x - x^2).C_3') = 0 \\ e^{-x}.(C_1' + (-2+x).C_2' + (2-4.x + x^2).C_3') = e^{-x} \end{cases}$$

Tel que (a₃) est le coefficient de la troisième dérive.

$$\Rightarrow \begin{cases} C_1' + x.C_2' + x^2.C_3' = 0 \\ -C_1' + (1-x).C_2' + (2.x - x^2).C_3' = 0 \\ C_1' + (-2+x).C_2' + (2-4.x + x^2).C_3' = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \frac{dC_1}{dx} = \frac{1}{2}.x^2 \\ \frac{dC_2}{dx} = -x \\ \frac{dC_3}{dx} = \frac{1}{2} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} C_1 = \frac{1}{6}.x^3 + K_1 \\ C_2 = -\frac{1}{2}.x^2 + K_2 \\ C_3 = \frac{1}{2}.x + K_3 \end{cases}$$

$$y_T(x) = \left(\left(\frac{1}{6}.x^3 + K_1 \right) + \left(-\frac{1}{2}.x^2 + K_2 \right).x + \left(\frac{1}{2}.x + K_3 \right).x^2 \right).e^{-x}$$

$$y_T(x) = \left(K_1 + K_2.x + K_3.x^2 \right).e^{-x} + \frac{1}{6}.x^3.e^{-x} = y_H + y_P$$

Exercice 2

$$\frac{d^4 y}{dx^4} + 2.\frac{d^2 y}{dx^2} + y = \sin(x)$$

E.S.S.M : Recherche la solution homogène :

$$\frac{d^4 y}{dx^4} + 2.\frac{d^2 y}{dx^2} + y = 0$$

$$\text{équation caractéristique : } r^4 + 2.r^2 + 1 = 0 \Rightarrow (r^2 + 1)^2 = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} r^2 = -1 = I^2 \\ r^2 = -1 = I^2 \end{cases}$$

$$\text{Donc on a des Solutions complexe double : } \begin{cases} r_{1,2} = 0 \pm I = \alpha \pm \beta.I \\ r_{3,4} = 0 \pm I = \alpha \pm \beta.I \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y_1 = e^{\alpha.x}.\cos(\beta.x) = \cos(x) \\ y_2 = e^{\alpha.x}.\sin(\beta.x) = \sin(x) \\ y_3 = x.e^{\alpha.x}.\cos(\beta.x) = x.\cos(x) \\ y_4 = x.e^{\alpha.x}.\sin(\beta.x) = x.\sin(x) \end{cases}$$

$$y_H(x) = C_1.y_1 + C_2.y_2 + C_3.y_3 + C_4.y_4 \rightarrow y_H(x) = (C_1 + C_3.x).\cos(x) + (C_2 + C_4.x).\sin(x)$$

Recherche Solution particulière $y_P = ? \rightarrow f(x) = \sin(x)$

$$f(x) = e^{0.x}.(0.\cos(x) + 1.\sin(x)) \rightarrow f(x) = e^{s.x}.(P_{N_1}(x).\cos(\gamma.x) + Q_{N_2}(x).\sin(\gamma.x))$$

$$N_1=0 \text{ et } N_2=0 \Rightarrow N_3 = \text{MAX}(N_1, N_2) = 0$$

$$y_P(x) = e^{0.x}.(a_0.\cos(x) + b_0.\sin(x)).x^m$$

$$S + \gamma.I = 0 + I = r_1 \text{ et } r_3 \text{ (Deux solution répétée)} \Rightarrow m = 2 \rightarrow y_P(x) = a_0.x^2.\cos(x) + b_0.x^2.\sin(x)$$

Solution totale

$$y_T = y_H + y_P \rightarrow \boxed{y_T(x) = (C_1 + C_3.x + a_0.x^2).\cos(x) + (C_2 + C_4.x + b_0.x^2).\sin(x)}$$

Exercice 3 : $\frac{d^4 y}{dx^4} + 6 \cdot \frac{d^2 y}{dx^2} + 25 \cdot y = x \cdot e^x \cdot \cos(2 \cdot x) + e^x \cdot \sin(5 \cdot x)$

$\frac{d^4 y}{dx^4} + 6 \cdot \frac{d^2 y}{dx^2} + 25 \cdot y = 0$ **Équation caractéristique** $r^4 + 6 \cdot r^2 + 25 = 0$; On pose $r^2 = Z \rightarrow r^4 = Z^2$

E.C : $Z^2 + 6 \cdot Z + 25 = 0$; on calcule $\Delta = b^2 - 4 \cdot a \cdot c = 6^2 - 4 \cdot 1 \cdot 25 = -64 = I^2 \cdot 64$

$Z_1 = \frac{-6 - 8 \cdot I}{2} = -3 - 4 \cdot I = R^2 = (\alpha_1 + I \cdot \beta_1)^2 = \alpha_1^2 - \beta_1^2 + 2 \cdot \alpha_1 \cdot \beta_1 \cdot I \dots \dots \dots (1)$

$Z_2 = \frac{-6 + 8 \cdot I}{2} = -3 + 4 \cdot I = R^2 = (\alpha_2 + I \cdot \beta_2)^2 = \alpha_2^2 - \beta_2^2 + 2 \cdot \alpha_2 \cdot \beta_2 \cdot I \dots \dots \dots (2)$

(1) :	$\begin{cases} -3 - 4 \cdot I = \alpha_1^2 - \beta_1^2 + 2 \cdot \alpha_1 \cdot \beta_1 \cdot I \\ \alpha_1^2 - \beta_1^2 = -3 \\ 2 \cdot \alpha_1 \cdot \beta_1 = -4 \\ \alpha_1^2 + \beta_1^2 = 5 \end{cases}$	$\Rightarrow \begin{cases} \alpha_1 = \pm 1 \\ \beta_1 = -\frac{2}{\alpha_1} = \mp 2 \end{cases} \Rightarrow R^2 = (1 - 2 \cdot I)^2$
-------	--	---

(2) :	$\begin{cases} -3 + 4 \cdot I = \alpha_2^2 - \beta_2^2 + 2 \cdot \alpha_2 \cdot \beta_2 \cdot I \\ \alpha_2^2 - \beta_2^2 = -3 \\ 2 \cdot \alpha_2 \cdot \beta_2 = +4 \\ \alpha_2^2 + \beta_2^2 = 5 \end{cases}$	$\Rightarrow \begin{cases} \alpha_2 = \pm 1 \\ \beta_2 = -\frac{2}{\alpha_2} = \pm 2 \end{cases} \Rightarrow R^2 = (1 + 2 \cdot I)^2$
-------	--	---

$$\begin{cases} R_1 = -(1 - 2 \cdot I) \\ R_2 = +(1 - 2 \cdot I) \\ R_3 = -(1 + 2 \cdot I) \\ R_4 = +(1 + 2 \cdot I) \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} R_{1,3} = -1 \pm 2 \cdot I \\ R_{2,4} = +1 \pm 2 \cdot I \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y_1 = \exp(-x) \cdot \cos(2 \cdot x) \\ y_3 = \exp(-x) \cdot \sin(2 \cdot x) \\ y_2 = \exp(+x) \cdot \cos(2 \cdot x) \\ y_4 = \exp(+x) \cdot \sin(2 \cdot x) \end{cases}$$

$\Rightarrow \{ y_H(x) = C_1 \cdot y_1 + C_2 \cdot y_2 + C_3 \cdot y_3 + C_4 \cdot y_4$

$y_H(x) = \exp(-x) \cdot (C_1 \cdot \cos(2 \cdot x) + C_3 \cdot \sin(2 \cdot x)) + \exp(+x) \cdot (C_2 \cdot \cos(2 \cdot x) + C_4 \cdot \sin(2 \cdot x))$

Recherche Solution particulière :

$y_p = ? \rightarrow f(x) = x^2 \cdot e^x \cdot \cos(2 \cdot x) + e^x \cdot \sin(5 \cdot x) = F1(x) + F2(x)$; Donc $y_p = y_{p1} + y_{p2}$

$F1(x) = x^2 \cdot e^x \cdot \cos(2 \cdot x) = e^x \cdot (x^2 \cdot \cos(2 \cdot x) + 0 \cdot \sin(2 \cdot x)) = e^{S \cdot x} \cdot (P_{N1}(x) \cdot \cos(\gamma \cdot x) + Q_{N2}(x) \cdot \sin(\gamma \cdot x))$

$\rightarrow y_{p1} = e^{S \cdot x} \cdot (a_{N3}(x) \cdot \cos(\gamma \cdot x) + b_{N3}(x) \cdot \sin(\gamma \cdot x)) \cdot x^m$

$N1=2$ et $N2=0 \Rightarrow N3 = \mathbf{MAX}(N1, N2) = 2$

$S + \gamma \cdot I = 1 + 2 \cdot I = R4$ (Une solution répétée) $\rightarrow m = 1$

$\rightarrow y_{p1} = e^x \cdot ((a_0 + a_1 \cdot x + a_2 \cdot x^2) \cdot \cos(\gamma \cdot x) + (b_0 + b_1 \cdot x + b_2 \cdot x^2) \cdot \sin(\gamma \cdot x)) \cdot x$

$\rightarrow y_{p1} = e^x \cdot ((a_0 \cdot x + a_1 \cdot x^2 + a_2 \cdot x^3) \cdot \cos(2 \cdot x) + (b_0 \cdot x + b_1 \cdot x^2 + b_2 \cdot x^3) \cdot \sin(2 \cdot x))$

$F2(x) = e^x \cdot \sin(5 \cdot x) = e^x \cdot (0 \cdot \cos(5 \cdot x) + 1 \cdot \sin(5 \cdot x)) = e^{S \cdot x} \cdot (P_{N1}(x) \cdot \cos(\gamma \cdot x) + Q_{N2}(x) \cdot \sin(\gamma \cdot x))$

$\rightarrow y_{p2} = e^{S \cdot x} \cdot (d_{N3}(x) \cdot \cos(\gamma \cdot x) + E_{N3}(x) \cdot \sin(\gamma \cdot x)) \cdot x^m$

$N1=0$ et $N2=0 \Rightarrow N3 = \mathbf{MAX}(N1, N2) = 0$

$S + \gamma \cdot I = 1 + 5 \cdot I \neq R_{1,2,3,4}$ (Aucune solution répétée) $\rightarrow m = 0$

$\rightarrow y_{p2} = e^x \cdot (d_0 \cdot \cos(5 \cdot x) + E_0 \cdot \sin(5 \cdot x))$

La solution totale est : $y_T = y_H + y_{p1} + y_{p2}$