

#### 4. 1. Les équations différentielles ordinaires.

Le terme équation différentielle (ED) est utilisé pour signifier équation différentielle ordinaire (EDO)

**Définition :** Une **équation différentielle** d'ordre  $n$  est une équation de la forme

$$F(x, y, y', \dots, y^n) = 0 \quad (1)$$

Où  $F$  est une fonction de  $(n+2)$  variables.

Une **solution** d'une telle équation sur un intervalle  $I \subset \mathbb{R}$  est une fonction  $y: I \rightarrow \mathbb{R}$

- qui est  $n$  fois dérivable,
- et qui vérifie l'équation (1).

**Notation :**  $y$  au lieu de  $y(x)$ ,  $y'$  au lieu de  $y'(x)$ ,...

**Exemple 1 :**  $y' = \cos x$  signifie  $y'(x) = \cos x$ .

**Exemple 2.**

ED du 1<sup>er</sup> ordre  $xy' + y - y^2 \ln x = 0$

ED du 2<sup>ème</sup> ordre  $y'' - 3y + 2y = 0$

ED du 3<sup>ème</sup> ordre  $y''' + y = \sin x = 0$

ED du 4<sup>ème</sup> ordre  $y^{(4)} - 2y'' + y = 9e^{2x}$

#### 4-2. Les équations différentielles d'ordre 1.

**Définition :** Une équation différentielle d'ordre 1 est donc une équation de la forme  $F(x, y, y') = 0$ , pouvant être vérifiée en chaque point  $x$  d'un intervalle  $I \subset \mathbb{R}$ , par une fonction notée  $y = f(x)$  et par sa dérivée  $y' = f'(x) = \frac{dy}{dx}$ .

$y = f(x)$  est la solution ou intégrale de l'équation différentielle.

#### A. Équation à variable séparées

**1. Définition :** On appelle équation différentielle à variables séparées, toute équation du type

$y' = \frac{f(x)}{g(y)}$ , où  $f(x)$  et  $g(y)$  sont deux fonctions définies respectivement sur  $I$  et  $K$  ( $I$  et  $K$  sont des intervalles de  $\mathbb{R}$ ).

**2. Résolution :** soit  $y' = \frac{f(x)}{g(y)} \rightarrow \begin{cases} g(y)y' = f(x) \\ y' = \frac{dy}{dx} \end{cases} \rightarrow g(y)dy = f(x)dx$

Si  $G(y)$  et  $F(x)$  sont des primitives des fonctions  $g$  et  $f$ , alors par intégration de chaque membre :  $\int g(y)dy = \int f(x)dx$ , On obtient :  $G(y) = F(x) + c$

Cette équation définit la solution générale  $y = f_k(x)$

**Remarque**  $y' = \frac{g(y)}{f(x)}$ ,  $f(x) = 0$  est également une équation à variable séparées qui s'intègre de la même manière.

**3. Exemple 1.** Intégrer l'équation différentielle suivante :

$$x + yy' - 1 = 0$$

On sépare les variables :

$$\begin{cases} yy' = 1 - x \\ y' = \frac{dy}{dx} \end{cases} \rightarrow y \frac{dy}{dx} = 1 - x \rightarrow ydy = (1 - x)dx \text{ équation à variables séparées}$$

On intègre des deux côtés

$$\int ydy = \int (1 - x)dx \rightarrow \frac{1}{2}y^2 = x - \frac{1}{2}x^2 + c \rightarrow y^2 = 2x - x^2 + c$$

## B. Équation différentielle homogène

**1. Définition :** on appelle équation différentielle homogène du premier ordre, une équation de la forme  $F\left(y', \frac{y}{x}\right) = 0$  qui résolue en  $y'$  conduit à  $y' = f\left(\frac{y}{x}\right)$ .

**2. Résolution :** On résout l'équation sur  $\mathbb{R}^*$ , en posant  $\frac{y}{x} = t \rightarrow y = tx$

L'équation résolue en  $y' = f\left(\frac{y}{x}\right) = f(t)$ , associée à la relation :

$$y' = (tx)' \Leftrightarrow \frac{dy}{dx} = \frac{d(tx)}{dx} = x \frac{dt}{dx} + t \frac{dx}{dx} = x \frac{dt}{dx} + t$$

conduit à l'équation différentielle à variables séparées

$$f(t) = t + \frac{dt}{dx} \Leftrightarrow f(t) - t = \frac{dt}{dx} \Leftrightarrow \frac{dx}{x} = \frac{dt}{f(t) - t} \quad (\text{si } f(t) - t \neq 0)$$

Par intégration  $\ln|x| = \int \frac{dt}{f(t)-t} = F(t) + k$  d'où

$$x = ce^{F(t)}, \quad y = cte^{F(t)} \text{ avec } c = e^k$$

**3. Exemple :** trouver l'intégrale

$$x^2 + y^2 = 2xyy'$$

**Solution**

$$x^2 + y^2 = 2xyy', \quad x \neq 0 \text{ et } y \neq 0,$$

$$y' = \frac{x^2 + y^2}{2xy} = \frac{x^2(1 + \left(\frac{y}{x}\right)^2)}{x^2(2\frac{y}{x})} \rightarrow y' = \frac{1 + \left(\frac{y}{x}\right)^2}{2\frac{y}{x}} \text{ est une équation homogène}$$

$$\text{On pose } \frac{y}{x} = t \rightarrow y = tx \text{ et l'équation homogène s'écrit } y' = \frac{1 + t^2}{2t}$$

$$\begin{cases} y = tx, & y' = (tx)' = x \frac{dt}{dx} + t \\ y' = \frac{1 + t^2}{2t} \end{cases} \Rightarrow x \frac{dt}{dx} + t = \frac{1 + t^2}{2t} \Leftrightarrow \frac{dx}{x} = \frac{2t}{1 - t^2} dt \text{ avec } t \neq \pm 1$$

$$\frac{dx}{x} = \frac{2t}{1 - t^2} dt \quad (1) \quad \text{est une équation à variables séparées.}$$

$$\text{La résolution de l'équation (1)} \begin{cases} \int \frac{dx}{x} = \int \frac{2t}{1 - t^2} dt \rightarrow \ln|x| = -\ln|1 - t^2| + \ln|k|, \quad k \neq 0 \\ x = \frac{k}{1 - t^2} \text{ et } y = \frac{kt}{1 - t^2} \end{cases}$$

L'équation cartésienne s'obtient en éliminant  $t$

$$\text{soit } x = \frac{k}{1 - t^2} = \frac{k}{1 - \frac{y^2}{x^2}} = \frac{x^2 k}{x^2 - y^2} \rightarrow y^2 - x^2 + kx = 0$$

### 4.3. Les équations différentielles linéaires

**1. Définition :** Une équation différentielle d'ordre  $n$  est **linéaire** si elle est de la forme

$$a_0(x)y + a_1(x)y' + \dots + a_n(x)y^n = g(x)$$

Le terme linéaire signifie que tous les  $y^i$  sont de degré 1.

Où les  $a_i(x)$  et  $g(x)$  sont des fonctions réelles continues sur un intervalle  $I \subset \mathbb{R}$ .

Les  $a_i(x)$  sont appelés les coefficients et  $g(x)$  le second membre.

- Une équation différentielle linéaire est **homogène**, ou **sans second membre**, si la fonction  $g$  est la fonction nulle

$$a_0(x)y + a_1(x)y' + \dots + a_n(x)y^n = 0$$

- Une équation différentielle linéaire est à **coefficients constants** si

$$a_0y + a_1y' + \dots + a_ny^n = g(x)$$

Où les  $a_i$  sont des constantes réelles et  $g$  une fonction continue.

#### 2. Exemples

1.  $y' + 5xy = e^x$  est une équation linéaire du premier ordre avec second membre,
2.  $y' + 5xy = 0$  est l'équation différentielle homogène associée à la précédente,
3.  $2y'' - 3y' + 5y = 0$  est une équation différentielle linéaire du second ordre à coefficient constants, sans second membre et
4.  $y'^2 - y = x$  ou  $y'' \cdot y' - y = 0$  ne sont pas des équations différentielles linéaires.

#### Proposition Principe de linéarité

Si  $y_1$  et  $y_2$  sont solutions de l'équation différentielle linéaire homogène

Alors, quels que soient  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}^2$ ,  $\alpha y_1 + \beta y_2$  est aussi solution de cette équation.

### 4.3.1. Équations différentielles linéaire d'ordre 1

**1. Définition :** une équation linéaire d'ordre 1 est une équation du type

$$a(x)y' + b(x)y = c(x) \quad \text{ou bien} \quad y' + b(x)y = c(x) \quad (1)$$

Où  $a, b$  et  $c$  sont des fonctions définies sur un intervalle  $I \subset \mathbb{R}$

#### 2. Résolution d'une équation différentielle linéaire homogène

**Remarque :** l'équation homogène est une équation à variables séparées.

$$y' + b(x)y = 0 \rightarrow y' = -b(x)y \rightarrow \begin{cases} \frac{y'}{y} = -b(x) \\ y' = \frac{dy}{dx} \end{cases} \Rightarrow \frac{dy}{y} = -b(x)dx$$

$$\int \frac{dy}{y} = - \int b(x)dx, \ln|y| = - \int b(x)dx + c \Rightarrow |y| = e^{-\int b(x)dx + c}$$

$$|y| = e^c e^{-\int b(x)dx} \Rightarrow y = ke^{B(x)}, \quad k = e^c$$

Avec  $k \in \mathbb{R}$  et  $B(x)$  est une primitive de  $-b(x)$ .

On note  $y_h$  pour les solutions de l'équations homogène.

Les solutions de l'équations homogène sont sous la forme  $y_h = ke^{B(x)}$

**Proposition :** Si  $y_p$  est une solution particulière de (1), alors les **solution générales** de (1) sont les fonctions  $y: I \rightarrow \mathbb{R}$  définies par :

$$y = y_p + y_h \quad \text{avec} \quad y_h = ke^{B(x)}, \quad k \in \mathbb{R}$$

#### 3. Solution particulière par la méthode de la variation de la constante

Les solutions de l'équations homogène sont :  $y_h = ke^{B(x)}$

Chercher une solution particulière sous la forme  $y_p = k(x)e^{B(x)}$ .

$$B'(x) = -b(x) \rightarrow (e^{B(x)})' = -b(x)e^{B(x)}$$

$$y_p' = (k(x)e^{B(x)})' = -b(x)k(x)e^{B(x)} + k'(x)e^{B(x)} = -b(x)y_p + k'(x)e^{B(x)}$$

$$y_p' + b(x)y_p = k'(x)e^{B(x)}$$

Donc  $y_p$  est une solution de si et seulement si

$$k'(x)e^{B(x)} = c(x) \Leftrightarrow k'(x) = c(x)e^{-B(x)} \Leftrightarrow k(x) = \int c(x)e^{-B(x)} dx$$

Ce qui donne une solution particulière

$$y_p = \left( \int c(x)e^{-B(x)} dx \right) e^{B(x)} \quad \text{de (1) sur } I$$

Les solutions générales de (1) sont données par :

$$y = y_p + y_h = \left( \int c(x)e^{-B(x)} dx \right) e^{B(x)} + ke^{B(x)}, \quad k \in \mathbb{R}$$

**➤ Solution vérifiant une condition initiale**

La donnée d'une condition initiale pour l'équation différentielle d'ordre 1 sur un intervalle ouvert  $I \subset \mathbb{R}$  est un point  $(x_0, y_0) \in I$ . Une solution satisfaisant à cette condition initiale est une solution  $y$  telle que  $y(x_0) = y_0$

**Théorème** Il existe une **seul** solution de l'équation différentielle d'ordre 1 sur  $I$  satisfaisant à la condition initiale  $y(x_0) = y_0$

**Exemple** : trouver l'intégrale pour le point (1,0)

$$x^2 + y^2 = 2xyy'$$

**Solution** (voir la page 14)

$$y^2 - x^2 + kx = 0$$

Pour le point (1,0),  $x = 1$  et  $y = 0$ ,  $-1 + k = 0 \Rightarrow k = 1$ ,  $y^2 - x^2 + x = 0$