

# EDO : Equations Différentielles Ordinaires

$$(E): F(x, y, y', y'', \dots, y^{(n)}) = 0$$

Inconnue :  $y : I \mapsto \mathbb{K}$   $n$  fois dérivable.

Variable :  $x \in I$

$F$  : une fonction de  $n + 2$  variables. Ci-haut une EDO d'ordre  $n$ .

## 1. EDO à variables séparables

$$(E): y' \cdot f(y) = g(x)$$

$g$  fonction continue sur  $I$ .  $f$  fonction continue sur  $y(I)$ .

**Résolution** : on passe ce qui concerne les  $y, y', y'' \dots$  d'un côté de l'égalité et ce qui concerne  $x$  de l'autre côté, puis on intègre.

## 2. EDL : EDO Linéaires

$F$  est multilinéaire d'où :

$$(E): a_0(x) \cdot y + a_1(x) \cdot y' + a_2(x) \cdot y'' + \dots + a_n(x) \cdot y^{(n)} = g(x)$$

les  $a_i$  et  $g$  : fonctions continues de  $I$  dans  $\mathbb{K}$ .

**Equation homogène** (sans second membre) :

$$(E_h): a_0(x) \cdot y + a_1(x) \cdot y' + a_2(x) \cdot y'' + \dots + a_n(x) \cdot y^{(n)} = 0$$

### 2.1. EDL1

EDL du 1<sup>er</sup> ordre :

$$(E): y' + a(x) \cdot y = b(x)$$

$a$  et  $b$  : fonctions continues de  $I$  dans  $\mathbb{K}$ .

### 2.2. EDL2

EDL du 2<sup>nd</sup> ordre :

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

$a, b$  et  $c$  : fonctions continues de  $I$  dans  $\mathbb{K}$ .

#### 2.1.1. EDL1 à coefficient constant : $a \in \mathbb{K}$

$$(E): y' + a \cdot y = b(x)$$

**SH** :  $y_h = \lambda \cdot e^{-ax}$  ;  $\lambda \in \mathbb{K}$  (espace vect. de dim=1)

**SP** :

a)  $b(x) = P_n(x)$  ; polynôme  $d^\circ = n$

$$y_p = \begin{cases} Q_n(x) & \text{si } a \neq 0 \\ x \cdot Q_n(x) & \text{si } a = 0 \end{cases} \text{ où } Q_n \text{ polyn. } d^\circ = n$$

b)  $b(x) = P_n(x) \cdot e^{\alpha x}$  ;  $\alpha \in \mathbb{K}$

$$y_p = \begin{cases} Q_n(x) \cdot e^{\alpha x} & \text{si } \alpha \neq -a \\ x \cdot Q_n(x) \cdot e^{\alpha x} & \text{si } \alpha = -a \end{cases}$$

où  $Q_n$  polyn.  $d^\circ = n$

c)  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$  et  $b(x) = P_n(x) \cdot \cos(\omega x)$  ;  $\omega \in \mathbb{R}$   
(resp.  $b(x) = P_n(x) \cdot \sin(\omega x)$ )

$$y_p = \text{Re}(z_p) \quad (\text{resp. } y_p = \text{Im}(z_p))$$

où  $z_p$  SP de  $z' + a \cdot z = P_n(x) \cdot e^{i\omega x}$

d) **Cas général** :  $b$  continue de  $I$  dans  $\mathbb{K}$  :

$y_p$  : par Méthode de Variation de la Constante (MVC) :

$$y_p := \lambda(x) \cdot e^{-ax} \text{ où } \lambda'(x) = b(x) \cdot e^{ax}$$

**SG = SH + SP** :  $y = y_h + y_p$

#### 2.2.1. EDL2 à coefficients constants : $a, b \in \mathbb{K}$

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

**SH** : (espace vect. de dim=2)

Equation caractéristique :  $r^2 + ar + b = 0$  ;  $\Delta = a^2 - 4b$

**Cadre complexe**  $\mathbb{K} = \mathbb{C}$  ( $y : I \mapsto \mathbb{C}$  et  $a, b \in \mathbb{C}$ )  
d'où  $\Delta \in \mathbb{C}$  (pas de relation d'ordre :  $>$  ou  $<$ )

•  $\Delta \neq 0$  :  $\rightarrow$  2 racines complexes  $r_1, r_2 \in \mathbb{C}$

$$y_h = \lambda \cdot e^{r_1 x} + \mu \cdot e^{r_2 x} ; \lambda, \mu \in \mathbb{C}$$

•  $\Delta = 0$  :  $\rightarrow$  1 racine double  $r \in \mathbb{C}$

$$y_h = (\lambda x + \mu) \cdot e^{rx} ; \lambda, \mu \in \mathbb{C}$$

**Cadre réel**  $\mathbb{K} = \mathbb{R}$  ( $y : I \mapsto \mathbb{R}$  et  $a, b \in \mathbb{R}$ )  
d'où  $\Delta \in \mathbb{R}$

•  $\Delta > 0$  :  $\rightarrow$  2 racines réelles  $r_1, r_2 \in \mathbb{R}$

$$y_h = \lambda \cdot e^{r_1 x} + \mu \cdot e^{r_2 x} ; \lambda, \mu \in \mathbb{R}$$

•  $\Delta = 0$  :  $\rightarrow$  1 racine double  $r \in \mathbb{R}$

$$y_h = (\lambda x + \mu) \cdot e^{rx} ; \lambda, \mu \in \mathbb{R}$$

•  $\Delta < 0$  :  $\rightarrow$  2 racines complexes conjuguées :

$$r_{1,2} = \alpha \pm i\omega ; (\alpha, \omega) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R}^*$$

$$y_h = (\lambda \cdot \cos(\omega x) + \mu \cdot \sin(\omega x)) \cdot e^{\alpha x} ; \lambda, \mu \in \mathbb{R}$$

	<p><b>SP :</b></p> <p>a) <math>c(x) = P_n(x)</math> ; polynôme <math>d^\circ = n</math>  <math>y_p = x^m \cdot Q_n(x)</math> où <math>Q_n</math> polyn. <math>d^\circ = n</math>, et :  <math display="block">m = \begin{cases} 0 &amp; \text{si } b \neq 0 \\ 1 &amp; \text{si } b = 0, a \neq 0 \\ 2 &amp; \text{si } b = 0 = a \end{cases}</math></p> <p>b) <math>c(x) = P_n(x) \cdot e^{\alpha x}</math> ; <math>\alpha \in \mathbb{K}</math>  <math>y_p = x^m \cdot Q_n(x) \cdot e^{\alpha x}</math> où <math>Q_n</math> polyn. <math>d^\circ = n</math>, et :  <math display="block">m = \begin{cases} 0 &amp; \text{si } \alpha \text{ non racine de l'éq. caract.} \\ 1 &amp; \text{si } \alpha \text{ racine simple de l'éq. caract.} \\ 2 &amp; \text{si } \alpha \text{ racine double de l'éq. caract.} \end{cases}</math></p> <p>c) <math>\mathbb{K} = \mathbb{R}</math> et <math>c(x) = P_n(x) \cdot \cos(\omega x)</math> ; <math>\omega \in \mathbb{R}</math>  (resp. <math>c(x) = P_n(x) \cdot \sin(\omega x)</math>)  <math>y_p = \operatorname{Re}(z_p)</math>  (resp. <math>y_p = \operatorname{Im}(z_p)</math>)  où <math>z_p</math> SP de <math>z'' + a \cdot z' + b \cdot z = P_n(x) \cdot e^{i\omega x}</math></p> <p>d) <b>Cas général</b> : <math>c</math> continue de <math>I</math> dans <math>\mathbb{K}</math> :  <math>y_p</math> : par Méthode de Variation des Constantes (MVC) :  Voir 2.2.2 (pareil que le cas des coeff. non constants)</p> <p><b>SG = SH + SP</b> : <math>y = y_h + y_p</math></p>
<p>2.1.2. EDL1 à coefficient non constant : <math>a \in C^0</math>  (E) : <math>y' + a(x) \cdot y = b(x)</math></p>	<p>2.2.2. EDL2 à coefficients non constants : <math>a, b \in C^0</math>  (E) : <math>y'' + a(x) \cdot y' + b(x) \cdot y = c(x)</math></p>
<p><b>SH</b> : <math>y_h = \lambda \cdot e^{-A(x)}</math> ; <math>\lambda \in \mathbb{K}</math>, <math>A</math> une primitive de <math>a</math>.</p> <p><b>SP</b> :</p> <p>On cherche une solution évidente (constante, polynôme, sin, cos, ...), ou :</p> <p><b>MVC</b> : <math>y_p := \lambda(x) \cdot e^{-A(x)}</math> où <math>\lambda'(x) = b(x) \cdot e^{A(x)}</math>  On intègre, on trouve <math>\lambda</math>, d'où <math>y_p</math>.</p> <p><b>SG = SH + SP</b> : <math>y = y_h + y_p</math></p>	<p><b>1<sup>er</sup> cas</b> : On peut trouver 2 solutions de <math>(E_h)</math> :</p> <p><b>SH</b> :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Rappel : si <math>a, b \in \mathbb{K}</math>, on sait trouver <math>y_h = \lambda y_1 + \mu y_2</math></li> <li>• Si <math>a</math> et <math>b</math> deux fonctions, il n'y a pas de méthode générale (contrairement aux EDL1 par MVC). D'où on cherche 2 solutions évidentes/simples (constantes, polynômes, sin, cos, ...)</li> </ul> <p><b>SP</b> :</p> <p>Si on suppose qu'on connaît deux solutions de <math>(E_h)</math> : <math>y_1</math> et <math>y_2</math>, alors : <math>y_h = \lambda y_1 + \mu y_2</math>, et :</p> <p><b>MVC</b> : <math>y_p := \lambda(x) \cdot y_1 + \mu(x) \cdot y_2</math>  où <math>\lambda'</math> et <math>\mu'</math> sont imposées solutions de :</p> $(S) : \begin{cases} \lambda' \cdot y_1 + \mu' \cdot y_2 = 0 \\ \lambda' \cdot y_1' + \mu' \cdot y_2' = c(x) \end{cases}$ <p>On trouve <math>\lambda'</math> et <math>\mu'</math>, on intègre et on trouve <math>\lambda</math> et <math>\mu</math>, d'où <math>y_p</math>.</p> <p><b>SG = SH + SP</b> : <math>y = y_h + y_p</math></p> <p><b>2<sup>nd</sup> cas</b> : On n'a pas de solution de <math>(E_h)</math> :</p> <p>a) Changement de la variable <math>x</math> : <math>t := f(x)</math>  puis <math>y(x) = y \circ f^{-1}(t) = z(t) = z(f(x))</math>  <math>\Rightarrow</math> EDO pour <math>z(t)</math> à résoudre</p> <p>b) Changement de l'inconnue <math>y</math> : <math>z(x) := f(y(x))</math>  puis <math>y(x) = f^{-1}(z(x))</math> (<math>y</math> en fonction de <math>z</math>)  <math>\Rightarrow</math> EDO pour <math>z(x)</math> à résoudre</p> <p><b>Attention</b> : On doit dériver par rapport à <math>x</math> !</p> <p>c) Autres méthodes (TF, TL, Méthodes numériques...)</p>