

Systèmes différentiels

Exercices

Exercice 1. Résoudre les équations différentielles linéaires suivantes :

1. $y' + 7y = 0$
2. $y' + 7y = t$ (chercher une solution particulière sous la forme $t \mapsto at + b$)
3. $2y' - y = 0$.
4. $y'' - 5y' + 6y = 0$
5. $y'' - 5y' + 6y = e^t$ (chercher une solution particulière sous la forme $t \mapsto K_1 e^t$)
6. $y'' - 5y' + 6y = e^{3t}$ (chercher une solution particulière sous la forme $t \mapsto K_2 t e^{3t}$)
7. $4y'' = y$.

Exercice 2. Donner l'unique solution des problèmes de Cauchy suivants :

1. $y' + 7y = t, y(1) = -2$.
2. $y'' - 5y' + 6y = 0, y(0) = 1, y'(0) = 0$.
3. $y'' - 5y' + 6y = e^{3t}, y(0) = 0, y'(0) = 0$.
4. $4y'' = y, y(0) = 1, y'(0) = 1$.

(on utilisera l'exercice 1 !!)

Exercice 3.

Pour les systèmes différentiels suivants :

1. Donner l'ensemble des solutions ;
2. Donner la solution vérifiant les conditions initiales données s'il y en a ;
3. Donner les états d'équilibre, et l'ensemble des solutions convergeant vers ces états.

$$\bullet \begin{cases} x' = -4x + 3y \\ y' = -6x + 5y \end{cases} \quad x(0) = 3, y(0) = 5$$

$$\bullet \begin{cases} x' = 2x + y \\ y' = -6x - 3y \end{cases} \quad x(0) = 0, y(0) = 1$$

$$\bullet \begin{cases} x' = -y - z \\ y' = 2x - 3y - z \\ z' = -2x + y - z \end{cases} \quad (\text{pour diagonaliser } A, \text{ on pourra discuter l'inversibilité de } A \text{ et celle de } A + 2I_3.)$$

$$\bullet \begin{cases} x' = 2x + 3y - 3z \\ y' = -3x - 4y + 3z \\ z' = 3x + 3y - 4z \end{cases} \quad (\text{pour diagonaliser } B, \text{ on remarquera que } B^2 + 5B = -4I_3.)$$

Exercice 4 (Cas non homogène).

Soit le système différentiel (S) :
$$\begin{cases} x' = -y - z + 4 \\ y' = 2x - 3y - z + 4 - e^t \\ z' = -2x + y - z - 4 + e^t \end{cases}.$$

- Écrire ce système sous la forme $X' = AX + B(t)$ où $A \in \mathcal{M}_3(\mathbb{R})$ et B est une fonction de \mathbb{R} dans $\mathcal{M}_{3,1}(\mathbb{R})$.
 - En utilisant la diagonalisation de A effectuée dans l'exercice précédent, montrer qu'on peut se ramener au système $Y' = DY + P^{-1}B(t)$, où $A = PDP^{-1}$ et $Y = P^{-1}X$.
 - En déduire l'ensemble des solutions de (S).
- On procède maintenant différemment en s'inspirant de la résolution d'EDL non homogènes. On définit le système homogène associé à (S) par :

$$(S_0) : \begin{cases} x' = -y - z \\ y' = 2x - 3y - z \\ z' = -2x + y - z \end{cases}$$

- Déterminer l'ensemble des solutions de (S_0) .
- Montrer que $X_p : t \mapsto \begin{pmatrix} 4t \\ 4t - \frac{1}{3}e^t \\ -4t + \frac{1}{3}e^t \end{pmatrix}$ est solution du système (S).
- Montrer que X est solution de (S) ssi $X - X_p$ est solution du système homogène associé (on utilisera la forme $X' = AX + B(t)$ du système pour limiter les calculs).
- Retrouver l'ensemble des solutions de (S).

Exercice 5 (Cas non diagonalisable).

Soit le système différentiel :

$$(S) : \begin{cases} x' = 5x - y \\ y' = x + 3y \end{cases}$$

- Déterminer les valeurs propres et les sous-espaces propres de $A = \begin{pmatrix} 5 & -1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$.
- Montrer que A n'est pas diagonalisable.
- Soit f canoniquement associé à A . Écrire la matrice de f dans la base $\{(1, 1), (1, 0)\}$ et en déduire une matrice P inversible et une matrice T triangulaire telles que $A = PTP^{-1}$.
- Résoudre le système différentiel suivant, de fonctions inconnues u et v :
$$\begin{cases} u' = 4u + v \\ v' = 4v \end{cases}.$$

On pourra commencer par obtenir la forme de $v(t)$ qu'on injectera dans la première équation, et chercher une solution particulière de cette première équation sous la forme $t \mapsto \alpha t e^{4t}$.
- En déduire les solutions de (S).

Exercice 6 (Coefficients non constants).

On considère l'équation différentielle

$$(E) : y' + (2t + 4)y = e^{-t^2}$$

- Soit y une fonction \mathcal{C}^1 de \mathbb{R} dans \mathbb{R} ; on pose $z(t) = e^{t^2} y(t)$.
Montrer que y est solution de (E) ssi z est solution d'une EDL à coefficients constants que l'on déterminera.
- Résoudre cette dernière équation (on cherchera une solution particulière constante) ; en déduire l'ensemble des solutions de (E).

Exercice 7 (Équivalence EDL_n / SDL₁).

On considère l'équation différentielle d'ordre 3 suivante :

$$y''' + 2y'' - 5y' - 6y = 0 \quad (E)$$

1. Montrer qu'une fonction y est solution de (E) ssi $Y = \begin{pmatrix} y \\ y' \\ y'' \end{pmatrix}$ est solution d'un système différentiel d'ordre 1 ; on note A la matrice de ce système.
2. Calculer $A \times \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$; $A \times \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}$; $A \times \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 9 \end{pmatrix}$. En déduire une diagonalisation de A , puis les solutions de (E).

NB : la matrice A se diagonalise de la même manière que celle de l'exercice 6 du TD de réduction (il s'agit d'une matrice compagnon – notion assez violemment HP). Vous noterez d'ailleurs la similarité de la démarche dans ces deux exercices.

Exercice 8 (Exemple d'équation non linéaire).

Soient a et b deux réels > 0 . On considère l'équation non linéaire suivante :

$$y' = ay(1 - by) \quad (E)$$

On cherche les solutions de (E) sur \mathbb{R}_+ .

1. Quelles sont les solutions constantes de cette équation ?
2. Soit f une solution de (E) qui ne s'annule pas sur $[0, +\infty[$. On pose $z(t) = \frac{1}{f(t)}$.
Montrer que z est \mathcal{C}^1 sur $[0, +\infty[$, et que z est solution d'une équation différentielle linéaire, notée (E').
3. Déterminer la solution de l'équation précédente telle que $z(0) = A$. Montrer que si $A \in]0, b[$, cette solution ne s'annule pas sur \mathbb{R}_+ .
4. En déduire alors la solution f de (E) sur \mathbb{R}_+ telle que $f(0) = \frac{1}{A}$.