

• Le système différentiel s'écrit aussi

$$X'_t = AX_t$$

avec

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 \\ 2 & 4 & -2 \\ -1 & -2 & 1 \end{pmatrix}.$$

On remarque (*on doit remarquer !*) que la matrice A est symétrique réelle, donc diagonalisable, que son rang est égal à 1 et donc que son polynôme minimal est de la forme

$$X(X - a) = X^2 - aX.$$

On calcule et on constate que $A^2 = 6A$. Une récurrence immédiate permet d'en déduire que

$$\forall n \geq 1, \quad A^n = 6^{n-1}A.$$

(Cette égalité est évidemment fautive pour $n = 0$.)

• Par conséquent, pour tout $t \in \mathbb{R}$,

$$\exp(tA) = I_3 + \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{t^n}{n!} A^n = I_3 + \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{(6t)^n}{n!} \cdot \frac{A}{6}$$

c'est-à-dire

$$\exp(tA) = I_3 + \frac{e^{6t} - 1}{6} \cdot A$$

ou encore (en faisant apparaître les projecteurs spectraux)

$$\exp(tA) = e^{6t} \cdot \frac{A}{6} + e^{0t} \cdot \left(I_3 - \frac{A}{6} \right).$$

• Le cours nous dit alors que la solution du système différentiel telle que $X(t = 0) = X_0$ est donnée par

$$\exp(tA) \cdot X_0 = X_0 + \frac{e^{6t} - 1}{6} \cdot AX_0.$$