

On pose  $\Omega = \mathbb{R}^2$ .

1. Résoudre à l'EDP

$$\forall M = (x, y) \in \Omega, \quad \frac{\partial f}{\partial x}(M) - 2 \frac{\partial f}{\partial y}(M) = 0. \quad (\text{H})$$

2. Résoudre l'EDP (E) :

$$\forall M = (x, y) \in \Omega, \quad \frac{\partial f}{\partial x}(M) - 2 \frac{\partial f}{\partial y}(M) = y. \quad (\text{E})$$

On sait, après avoir traité différents exemples, qu'on peut résoudre ces EDP à l'aide d'un changement de variables linéaire. Comment choisir un changement de variables convenable? Quelles différences voit-on apparaître entre deux changements de variables?

1. L'EDP (H) nous dit que le gradient d'une solution est constamment orthogonal au vecteur  $(1, -2)$ . Le gradient de  $f$  en un point  $M$  quelconque est donc proportionnel au vecteur  $(2, 1)$ , c'est-à-dire au gradient de la forme linéaire

$$\varphi = [(x, y) \mapsto 2x + y].$$

On devine ainsi que la fonction  $f$  est constante sur les droites affines d'équation

$$[2x + y = C]$$

et qu'il est donc intéressant de poser  $u = 2x + y$ .

Considérons le changement de variables linéaire  $(u, v) = \Phi(x, y)$  défini par

$$\begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2x + y \\ x \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}}_J \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}.$$

La matrice  $J$  est (clairement) inversible, ce qui prouve que  $\Phi$  est bien un changement de variables et la matrice inverse

$$J^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix}$$

nous donne les variables  $x$  et  $y$  en fonction de  $u$  et  $v$  :

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v \\ u - 2v \end{pmatrix}. \quad (\clubsuit)$$

On pose

$$\forall M \in \Omega, \quad f(M) = g(\Phi(M)).$$

Comme l'application  $\Phi$  réalise une bijection de  $\Omega$  sur  $\Omega$ , qu'elle est de classe  $\mathcal{C}^1$  et que sa réciproque est aussi de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\Omega$ , on en déduit que  $f$  est de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\Omega$  si, et seulement si,  $g$  est de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\Omega$  :

$$\forall N \in \Omega, \quad g(N) = f(\Phi^{-1}(N)).$$

D'après la règle de la chaîne,

$$\frac{\partial g}{\partial v} = \frac{\partial f}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial v} + \frac{\partial f}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial v} = \frac{\partial f}{\partial x} - 2 \frac{\partial f}{\partial y}.$$

Plus précisément,

$$\forall M \in \Omega, \quad \frac{\partial g}{\partial v}(\Phi(M)) = \frac{\partial f}{\partial x}(M) - 2 \frac{\partial f}{\partial y}(M) \quad (\spadesuit)$$

et comme  $\Phi$  réalise une bijection de  $\Omega$  sur  $\Omega$ , on en déduit que la fonction  $f$  est une solution de l'EDP (H) si, et seulement si, la fonction  $g$  est une solution de l'EDP (H') :

$$\forall N = (u, v) \in \Omega, \quad \frac{\partial g}{\partial v}(N) = 0. \quad (\text{H}')$$

• Le cours nous donne les solutions de (H') : une fonction  $g$  de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\Omega$  est solution de (H') si, et seulement si, il existe une fonction  $G$  de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\mathbb{R}$  telle que

$$\forall (u, v) \in \Omega, \quad g(u, v) = G(u).$$

Par conséquent, une fonction  $f$  de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\Omega$  est solution de (H) si, et seulement si, il existe une fonction  $G$  de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\mathbb{R}$  telle que

$$\forall (x, y) \in \Omega, \quad f(x, y) = g(\Phi(x, y)) = G(u(x, y)) = G(2x + y).$$

**2.** D'après la règle de la chaîne (♠) et le changement de variables (♣), la fonction  $f$  est une solution de (E) si, et seulement si, la fonction  $g = f \circ \Phi^{-1}$  est une solution de (E') :

$$\forall N = (u, v) \in \Omega, \quad \frac{\partial g}{\partial v}(N) = u - 2v. \quad (E')$$

D'après le cours, une fonction  $g$  de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\Omega$  est une solution de l'EDP (E') si, et seulement si, il existe une fonction  $G_1$  de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\mathbb{R}$  telle que

$$\forall (u, v) \in \Omega, \quad g(u, v) = uv - v^2 + G_1(u)$$

où on reconnaît la superposition d'une solution particulière et de la solution générale de l'équation homogène (H).

On en déduit qu'une fonction  $f$  de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\Omega$  est une solution de (E) si, et seulement si, il existe une fonction  $G_1 \in \mathcal{C}^1(\mathbb{R})$  telle que

$$\forall (x, y) \in \Omega, \quad f(x, y) = (x + y).x + G_1(2x + y).$$

#### • Variante : Autre changement de variables

Considérons maintenant le changement de variables linéaire  $(s, t) = \Psi(x, y)$  défini par

$$\begin{pmatrix} s \\ t \end{pmatrix} = J \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \quad \text{avec} \quad J = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Cette fois,

$$J^{-1} = \frac{1}{2} \cdot \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \quad \text{donc} \quad \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \Psi^{-1} \begin{pmatrix} s \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (s-t)/2 \\ t \end{pmatrix}.$$

• On pose maintenant  $f(x, y) = h(\Psi(x, y))$  : comme plus haut, la fonction  $f$  est de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\Omega$  si, et seulement si, la fonction  $h$  est de classe  $\mathcal{C}^1$  sur  $\Omega$  et, d'après la règle de la chaîne,

$$\frac{\partial h}{\partial t} = \frac{\partial f}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial t} + \frac{\partial f}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial t} = \frac{-1}{2} \cdot \left( \frac{\partial f}{\partial x} - 2 \frac{\partial f}{\partial y} \right).$$

On en déduit que la fonction  $f$  est solution de (E) si, et seulement si, la fonction  $h$  est solution de

$$\forall P = (s, t) \in \Omega, \quad -2 \cdot \frac{\partial h}{\partial t}(P) = y(s, t) = t$$

c'est-à-dire solution de (E'') :

$$\forall P = (s, t) \in \Omega, \quad \frac{\partial h}{\partial t}(P) = \frac{-t}{2}. \quad (E'')$$

Comme plus haut, la fonction  $h \in \mathcal{C}^1(\Omega, \mathbb{R})$  est solution de l'EDP (E'') si, et seulement si, il existe une fonction  $G_2 \in \mathcal{C}^1(\mathbb{R})$  telle que

$$\forall (s, t) \in \Omega, \quad h(s, t) = \frac{-t^2}{4} + G_2(s).$$

On en déduit que  $f \in \mathcal{C}^1(\Omega, \mathbb{R})$  est solution de (E) si, et seulement si, il existe une fonction  $G_2 \in \mathcal{C}^1(\mathbb{R})$  telle que

$$\forall (x, y) \in \Omega, \quad f(x, y) = \frac{-y^2}{4} + G_2(2x + y).$$

• Les solutions de (E) trouvées avec ces deux changements de variables ne diffèrent qu'en apparence !  
En effet, pour tout  $(x, y) \in \Omega$ ,

$$(x + y).x = \frac{-y^2}{4} + \frac{(2x + y)^2}{4}$$

*donc*

$$(x + y).x + G_1(2x + y) = \frac{-y^2}{4} + \left[ \frac{(2x + y)^2}{4} + G_1(2x + y) \right]$$

*et par conséquent les fonctions  $G_1$  et  $G_2$  sont liées par la relation suivante :*

$$\forall z \in \mathbb{R}, \quad G_2(z) = G_1(z) + \frac{z^2}{4}.$$