

Chapitre XI - Équations différentielles

Rémi Caneri

Table des matières

Chapitre XI - Équations différentielles	1
I. Généralités	3
II. Résolution d'équation différentielle du type $y' = f$ ou f est une fonction	3
III. du type $y' = ay + b$ où a et b sont des réels avec $a \neq 0$	3
IV. du type $y' = ay + f$ où a est un réel et f une fonction	6
V. Algorithme	7
VI. Approfondissement	10
1. Résolution de l'équation différentielle $y' = y^2$	10
2. Résolution de l'équation différentielle $y'' + \omega^2 y = 0$	10

I. Généralités

Définition

Une équation différentielle est une équation dont l'inconnue est une fonction et où interviennent des dérivées n -ième de cette fonctions.

Exemple

Sont des équations différentielles d'inconnue la fonction y :

- $y' = \cos(x)$
- $y' = 2y$
- $y'' + 2y' - y = 3x$
- $y'' + 3y = 0$

II. Résolution d'équation différentielle du type $y' = f$ ou f est une fonction

Propriété

Soit f une fonction continue sur un intervalle I .

L'équation différentielle $y' = f$ admet pour solution l'ensemble des primitives de f sur I .

Démonstration

Soit f une fonction continue sur un intervalle I .

Soit F une primitive de f sur I .

$$\forall x \in I, F'(x) = f(x)$$

Donc F est une solution de l'équation différentielle $y' = f$.

Toutes les primitives de f sont donc solution de l'équation différentielle $y' = f$.

Soit G une solution de l'équation différentielle $y' = f$.

On a donc $\forall x \in I, G'(x) = f(x)$ donc G est une primitive de f .

L'équation différentielle $y' = f$ admet donc pour solution l'ensemble des primitives de f sur I .

Exemple

Déterminer les solutions de l'équation différentielle $y' = \cos(x)$.

Réponse

Une primitive de $x \mapsto \cos(x)$ est $x \mapsto \sin(x)$.

Les solutions de l'équation différentielle $y' = \cos(x)$ sont els primitives de $x \mapsto \cos(x)$.

Ainsi $\mathcal{S} = \{\sin(x) + c, c \in \mathbb{R}\}$

III. du type $y' = ay + b$ où a et b sont des réels avec $a \neq 0$

Propriété

Soit $a \in \mathbb{R}^*$.

L'équation différentielle $y' = ay$ admet pour solution l'ensemble des fonctions F_k de la forme $F_k(x) = ke^{ax}$ où $k \in \mathbb{R}$.

Démonstration - à connaître

Soit $a \in \mathbb{R}^*$.

Soit $k \in \mathbb{R}$.

Les fonctions $F_k(x) = ke^{ax}$ sont dérivables sur \mathbb{R} .

$$F'_k(x) = kae^{ax} = aF_k(x)$$

Donc F_k est solution de l'équation différentielle $y' = ay$.

$\forall k \in \mathbb{R}, F_k$ est solution de l'équation différentielle $y' = ay$.

Soit G une solution de l'équation différentielle $y' = ay$.

Donc $G'(x) = aG(x)$ ou encore $G'(x) - aG(x) = 0$

Posons $f(x) = G(x)e^{-ax}$

$$f'(x) = G'(x)e^{-ax} - aG(x)e^{-ax} = e^{-ax}(G'(x) - aG(x)) = e^{-ax} \times 0$$

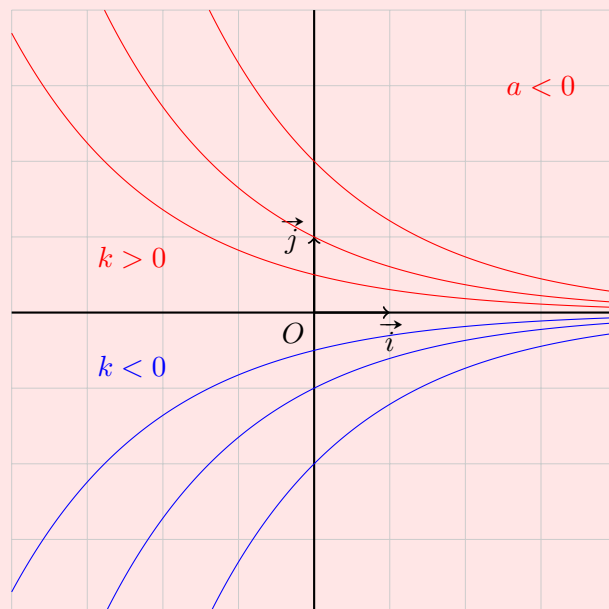
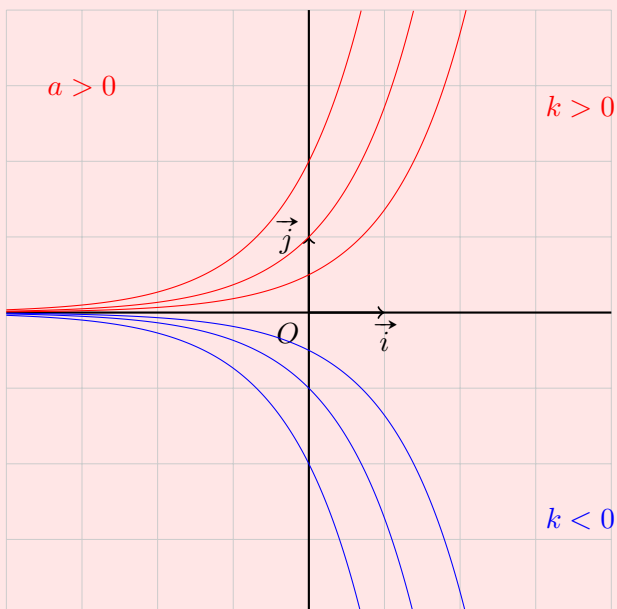
Donc la fonction f est constante.

$\exists k \in \mathbb{R}, f(x) = k$

$$f(x) = k \iff G(x)e^{-ax} = k \iff G(x) = ke^{ax}$$

Donc les solutions de l'équation différentielle $y' = ay$ sont de la forme $x \mapsto ke^{ax}$ avec $k \in \mathbb{R}$.

Allure des courbes solutions de l'équation différentielle $y' = ay$



Méthode pour trouver les solutions de l'équation différentielle $y' = ay + b$

Soit $a \in \mathbb{R}^*$. Soit $b \in \mathbb{R}$.

- Si $b = 0$, on est dans le cas de la propriété précédente.
- Si $b \neq 0$.
 - On cherche une solution particulière constante :
Soit g la fonction constante définie par $\forall x \in \mathbb{R}, g(x) = -\frac{b}{a}$.
En effet, $g'(x) = 0$ et $ag(x) + b = a \times \left(-\frac{b}{a}\right) + b = -b + b = 0 = g'(x)$
Donc g est bien solution de l'équation $y' = ay + b$.
 - On trouve toutes les solutions :
Soit f_k une solution de l'équation différentielle.
On a $f'_k = af_k + b$.
De plus, g étant une solution de l'équation différentielle, on a $g' = ag + b$.
Donc $(f_k - g)' = f'_k - g' = (af_k + b) - (ag + b) = af_k + b - ag - b = a(f_k - g)$
Donc la fonction $(f_k - g)$ est solution de l'équation différentielle $y' = ay$ donc les solutions sont de la forme $x \mapsto ke^{ax}$.
Ainsi, $\forall x \in \mathbb{R}, (f_k - g)(x) = ke^{ax}$
 $\forall x \in \mathbb{R}, f_k(x) - g(x) = ke^{ax}$
 $\forall x \in \mathbb{R}, f_k(x) = g(x) + ke^{ax}$
 $\forall x \in \mathbb{R}, f_k(x) = -\frac{b}{a} + ke^{ax}$

Les solutions de l'équation différentielle $y' = ay + b$ sont les fonctions f_k définies sur \mathbb{R} par $f_k(x) = -\frac{b}{a} + ke^{ax}$, somme de la fonction particulière de l'équation différentielle $y' = ay + b$ et d'une solution de l'équation différentielle $y' = ay$, appelée équation homogène.

Exemple

On considère l'équation différentielle $(E) : y' = 2y - 3$.

1. Résoudre l'équation différentielle (E) .
2. Déterminer la solution f de l'équation différentielle (E) telle que $f(2) = 3$

Réponse

1. Une solution particulière de l'équation différentielle (E) est $g(x) = -\frac{-3}{2} = \frac{3}{2}$.
L'équation homogène est $y' = 2y$.
Les solutions de l'équation homogène sont les fonction h_k définies sur \mathbb{R} par $h_k(x) = ke^{2x}$.
Donc les solutions de (E) sont les fonctions f_k définies sur \mathbb{R} par $f_k(x) = g(x) + h_k(x) = \frac{3}{2} + ke^{2x}$.
2. $f_k(2) = 3 \iff \frac{3}{2} + ke^{2 \times 2} = 3 \iff ke^4 = \frac{1}{2} \iff k = \frac{1}{2e^4}$
Donc la fonction f cherchée est la fonction $f_{\frac{1}{2e^4}}$ définie sur \mathbb{R} par
 $f(x) = \frac{3}{2} + \frac{1}{2e^4}e^{2x} = \frac{3}{2} + \frac{1}{2}e^{2x-4} = \frac{3+e^{2x-4}}{2}$

IV. du type $y' = ay + f$ où a est un réel et f une fonction

Méthode pour trouver les solutions de l'équation différentielle $y' = ay + f$

Soit $a \in \mathbb{R}^*$. Soit f une fonction.

- Si f est la fonction nulle, on est dans le cas de la résolution de l'équation différentielle $y' = ay$.
- Si f n'est pas la fonction nulle.
 - On cherche une solution particulière g (ou on nous la donne) :
 - On trouve toutes les solutions :
Soit f_k une solution de l'équation différentielle.
On a $f'_k = af_k + f$.
De plus, g étant une solution de l'équation différentielle, on a $g' = ag + f$.
Donc $(f_k - g)' = f'_k - g' = (af_k + f) - (ag + f) = af_k + f - ag - f = a(f_k - g)$
Donc la fonction $(f_k - g)$ est solution de l'équation différentielle $y' = ay$ donc les solutions sont de la forme $x \mapsto ke^{ax}$.
Ainsi, $\forall x \in \mathbb{R}, (f_k - g)(x) = ke^{ax}$
 $\forall x \in \mathbb{R}, f_k(x) - g(x) = ke^{ax}$
 $\forall x \in \mathbb{R}, f_k(x) = g(x) + ke^{ax}$

Les solutions de l'équation différentielle $y' = ay + b$ sont les fonctions f_k définies sur \mathbb{R} par $f_k(x) = g(x) + ke^{ax}$, somme de la fonction particulière de l'équation différentielle $y' = ay + b$ et d'une solution de l'équation différentielle $y' = ay$, appelée équation homogène.

Exemple

On considère l'équation différentielle $(E) : y' = y - \sqrt{2} \sin(x)$.

1. Démontrer que la fonction g définie sur \mathbb{R} par $g(x) = \sin(x + \frac{\pi}{4})$ est solution de l'équation (E) .
2. En déduire toutes les solutions de l'équation différentielle (E) .
3. Déterminer la solution de l'équation différentielle (E) f telle que $f(0) = \frac{2+\sqrt{2}}{2}$

Réponse

1. La fonction g est dérivable sur \mathbb{R} et
$$g'(x) = \cos(x + \frac{\pi}{4}) = \cos(x) \cos(\frac{\pi}{4}) - \sin(x) \sin(\frac{\pi}{4}) = \frac{\sqrt{2}}{2} \cos(x) - \frac{\sqrt{2}}{2} \sin(x)$$
$$g(x) - \sqrt{2} \sin(x) = \sin(x + \frac{\pi}{4}) - \sqrt{2} \sin(x) = \sin(x) \cos(\frac{\pi}{4}) - \cos(x) \sin(\frac{\pi}{4}) - \sqrt{2} \sin(x)$$
$$g(x) - \sqrt{2} \sin(x) = \frac{\sqrt{2}}{2} \sin(x) + \frac{\sqrt{2}}{2} \cos(x) - \frac{2\sqrt{2}}{2} \sin(x) = -\frac{\sqrt{2}}{2} \sin(x) + \frac{\sqrt{2}}{2} \cos(x) = g'(x)$$
Donc g est bien solution de (E) .
2. L'équation homogène est $y' = y$ donc les solutions sont les fonctions h_k définies sur \mathbb{R} par $h_k(x) = he^x$.
Donc les solutions de (E) sont les fonctions f_k définies sur \mathbb{R} par $f_k(x) = g(x) + h_k(x) = \sin(x + \frac{\pi}{4}) + ke^x$
3. $f_k(0) = \frac{2+\sqrt{2}}{2} \iff \sin(0 + \frac{\pi}{4}) + ke^0 = \frac{2+\sqrt{2}}{2} \iff \frac{\sqrt{2}}{2} + k = \frac{2+\sqrt{2}}{2} \iff k = \frac{2+\sqrt{2}}{2} - \frac{\sqrt{2}}{2} = \frac{2}{2} = 1$
La solution f cherchée est la fonction f_1 définie sur \mathbb{R} par $f(x) = \sin(x + \frac{\pi}{4}) + e^x$

V. Algorithme

Nous allons nous intéresser à la résolution de l'équation $y' = f$ sachant qu'on ne connaît pas de primitive de la fonction f .

En 1768, Leonhard Euler a présenté une méthode permettant de déterminer une approximation d'une solution g de l'équation différentielle $y' = f$ connaissant l'image d'un nombre par la fonction g .

Principe de la méthode

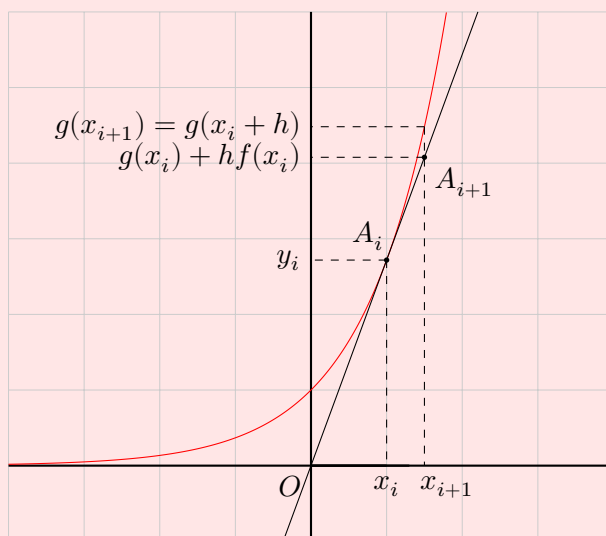
On suppose qu'on connaît y_0 l'image de x_0 par la fonction g .

On a donc $y_0 = g(x_0)$.

Soit \mathcal{C}_g la courbe représentative de la fonction g dans un repère.

Soit A_i un point de \mathcal{C}_g d'abscisse x_i .

Le principe de la méthode d'Euler est de dire que la tangente à la courbe au point A_i est proche de \mathcal{C}_g au voisinage de A_i .



L'équation de la tangente à \mathcal{C}_g au point A_i est $y = g(x_i) + g'(x_i)(x - x_i)$

Donc pour un nombre h très petit, le point de \mathcal{C}_g d'abscisse $x_i + h$ est très proche du point de la tangente d'abscisse $x_i + h$.

Autrement dit, $g(x_i + h) \approx g(x_i) + g'(x_i)(x_i + h - x_i)$

Soit $g(x_i + h) \approx g(x_i) + g'(x_i) \times h$

Ou encore $g(x_i + h) \approx g(x_i) + hf'(x_i)$

Soit $g(x_i + h) \approx g(x_i) + hf(x_i)$

On pose donc :

- $x_{i+1} = x_i + h$
- $y_{i+1} = y_i + hf(x_i)$

On trace ensuite la ligne polygonale des grâce aux points $A_i(x_i; y_i)$.

Exemple

On considère la fonction f définie sur $[0; +\infty[$ par $f(x) = \frac{1}{x^2+1}$.

On veut utiliser la méthode d'Euler pour tracer la courbe représentative (ou plutôt une approximation) de la solution g de l'équation différentielle $y' = f$ telle que $g(0) = 0$.

1. On choisit $h = 0,1$. On considère la suite (x_n) définie par $x_0 = 0$ et $\forall n \in \mathbb{N}, x_{n+1} = x_n + h$.

On sait que $g(0) = 0$ donc on pose $y_0 = 0$.

Ainsi $A_0(x_0; y_0) \iff A_0(0; 0)$

(a) Vérifier, en utilisant la méthode d'Euler que $g(x_1) \approx 0,1$. On pose alors $y_1 = 0,1$.

(b) Vérifier, en utilisant la méthode d'Euler que $g(x_2) \approx 0,199$. On pose alors $y_2 = 0,199$.

(c) Vérifier, en utilisant la méthode d'Euler que $g(x_3) \approx 0,295$. On pose alors $y_3 = 0,295$.

(d) Déterminer y_4 .

(e) Dans un repère orthogonal (1unité = 2cm en abscisse et 10 cm en ordonnée), tracer la ligne polygonale $A_0A_1A_2A_3A_4$ où $A_k(x_k; y_k)$ avec $k \in \llbracket 0; 4 \rrbracket$.

2. Nous allons automatiser les calculs et donc placer la suite de points A_n à l'aide d'un programme.

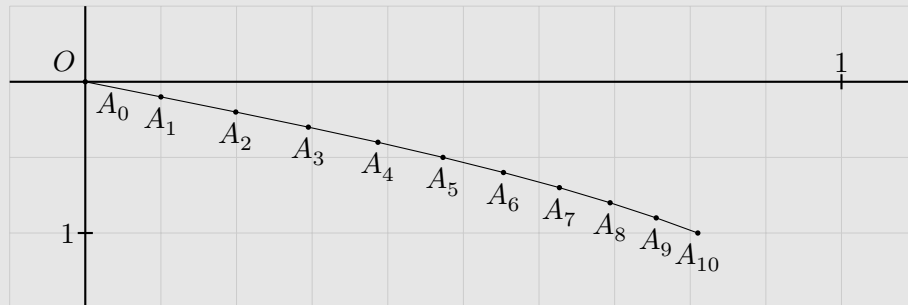
(a) Compléter la fonction `solution(N, h)` ci-dessous, écrite en Python qui a pour paramètre le nombre N de points à placer et le pas h et qui affiche les N premiers points obtenus avec la méthode d'Euler.

```
1 from pylab import *
2
3 def f(x):
4     y = 1 / (1 + x**2)
5     return y
6
7 def solution(N, h):
8     x = 0
9     y = 0
10    plot(x, y, 'r.')
11    for i in range(1, N):
12        y = ...
13        x = ...
14        plot(x, y, 'r.')
15    show()
16
```

(b) Saisir le programme et l'exécuter avec $N = 100$ et $h = 0,1$.

Réponse

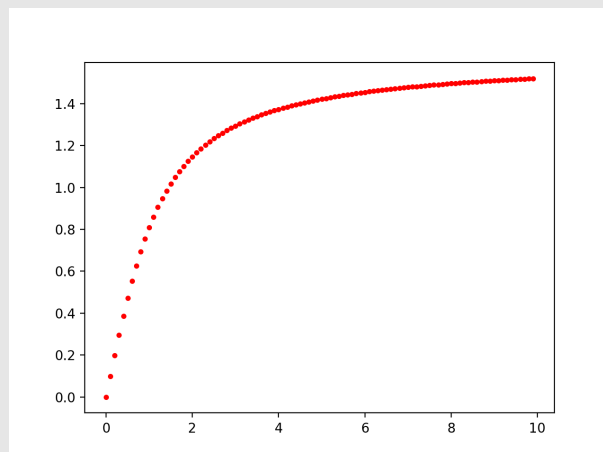
1. (a) $y_1 = g(x_1) = g(x_0 + h) = g(0 + 0,1) \approx g(0) + 0,1 \times f(0) = 0 + 0,1 \times 1 = 0,1$ donc $A_1(0,1; 0,1)$
- (b) $y_2 = g(x_2) = g(x_1 + h) = g(0,1 + 0,1) \approx g(0,1) + 0,1 \times f(0,1) \approx 0,1 + 0,1 \times \frac{1}{0,1^2 + 1} \approx 0,199$ donc $A_2(0,2; 0,199)$
- (c) $y_3 = g(x_3) = g(x_2 + h) = g(0,2 + 0,1) \approx g(0,2) + 0,1 \times f(0,2) \approx 0,199 + 0,1 \times \frac{1}{0,2^2 + 1} \approx 0,295$ donc $A_3(0,3; 0,295)$
- (d) $y_4 = g(x_4) = g(x_3 + h) = g(0,3 + 0,1) \approx g(0,3) + 0,1 \times f(0,3) \approx 0,295 + 0,1 \times \frac{1}{0,3^2 + 1} \approx 0,387$ donc $A_4(0,3; 0,387)$
- (e)



2. Nous allons automatiser les calculs et donc placer la suite de points A_n à l'aide d'un programme.

```
(a) 1 from pylab import *
    2
    3 def f(x):
    4     y = 1 / (1 + x**2)
    5     return y
    6
    7 def solution(N, h):
    8     x = 0
    9     y = 0
   10     plot(x, y, 'r.')
   11     for i in range(1, N):
   12         y = y+h*f(x)
   13         x = x+h
   14         plot(x, y, 'r.')
   15     show()
   16
```

(b)



VI. Approfondissement

1. Résolution de l'équation différentielle $y' = y^2$

Parmi les fonctions constantes, seule la fonction nulle est solution de l'équation différentielle $y' = y^2$.

Essayons de trouver des solutions qui ne s'annule pas.

$$y' = y^2 \iff \frac{y'}{y^2} = 1 \iff \left(-\frac{1}{y}\right)' = 1 \iff \exists c \in \mathbb{R}, -\frac{1}{y} = x + c \iff \exists c \in \mathbb{R}, y = -\frac{1}{x+c}$$

Les fonctions $f_c : x \mapsto -\frac{1}{x+c}$ où $c \in \mathbb{R}$ sont solutions de l'équation différentielle $y' = y^2$.

Supposons qu'une solution g continue s'annule en plusieurs points a_0, a_1, \dots, a_n , c'est-à-dire $\forall i \in \llbracket 0; n \rrbracket, g(a_i) = 0$. Par soucis de facilité, on suppose que $a_0 < a_1 < a_2 < \dots < a_n$.

On a $g'(x) = (g(x))^2 \geq 0$

Donc la fonction g est croissante.

Sur l'intervalle $[a_0; a_n]$ la fonction est croissante et $g(a_0) = g(a_n) = 0$

Donc la fonction g est nulle sur $[a_0; a_n]$.

Si la fonction g ne s'annule pas sur $] -\infty; a_0[$, alors $\forall x \in] -\infty; a_0[, g'(x) > 0$ donc g est strictement croissante sur $] -\infty; a_0[$.

D'après ce qu'on a vu précédemment, $\exists c_1 \in \mathbb{R}, \forall x \in] -\infty; a_0[, g(x) = -\frac{1}{x+c_1}$

De plus $g(a) = 0$

$$\lim_{\substack{x \rightarrow a_0 \\ x < a_0}} g(x) = \lim_{\substack{x \rightarrow a_0 \\ x < a_0}} -\frac{1}{x+c_1} = -\frac{1}{a_0+c_1} \neq 0 = g(a)$$

Donc g ne serait pas continue en a_0 .

Ainsi la fonction s'annule encore sur $] -\infty; a_0[$ en un point b .

Et donc g est nulle sur l'intervalle $[b; a_n]$.

Donc peu importe le nombre de points qui annulent la fonction g , on trouvera toujours un point à gauche du plus petit qui annulera encore la fonction g .

La fonction g est donc nulle sur $] -\infty; a_n]$.

On fait le même raisonnement sur $]a_n; +\infty[$.

La fonction g est donc la fonction nulle.

Les solutions de l'équation différentielle $y' = y^2$ sont les fonctions $f_c : x \mapsto -\frac{1}{x+c}$ où $c \in \mathbb{R}$.

2. Résolution de l'équation différentielle $y'' + \omega^2 y = 0$

Résolvons l'équation différentielle $y'' + \omega^2 y = 0$

- 1^{er} cas : $\omega = 0$

On a alors $y'' = 0$

D'où $y' = k_1$ avec $k_1 \in \mathbb{R}$

Et donc $y = k_1 x + k_2$ avec $k_1 \in \mathbb{R}$ et $k_2 \in \mathbb{R}$

- 2^{ème} cas : $\omega \neq 0$

On a $y'' + \omega^2 y = 0$

On admet que les solutions de cette équation différentielle sont les fonctions $f_{A,B}$ définies sur \mathbb{R} par

$f_{A,B}(x) = A \cos(\omega x) + B \sin(\omega x)$ où A et B sont des réels.

On peut démontrer aisément que les fonctions $f_{A,B}$ sont solutions :

En effet, $f'_{A,B}(x) = -A\omega \sin(\omega x) + B\omega \cos(\omega x)$

Donc $f''_{A,B}(x) = -A\omega^2 \cos(\omega x) - B\omega^2 \sin(\omega x) = -\omega^2(A \cos(\omega x) + B \sin(\omega x)) = -\omega^2 f_{A,B}(x)$

Donc $f''_{A,B}(x) + \omega^2 f_{A,B}(x) = 0$

$f_{A,B}$ est bien solution de l'équation différentielle $y'' + \omega^2 y = 0$.

Remarque : il existe deux réels C et φ tels que $\forall x \in \mathbb{R}, f_{A,B}(x) = C \cos(\omega x + \varphi)$

En effet : Soit $x \in \mathbb{R}$.

$$f_{A,B}(x) = A \cos(\omega x) + B \sin(\omega x) = \sqrt{A^2 + B^2} \left(\frac{A}{\sqrt{A^2 + B^2}} \cos(\omega x) + \frac{B}{\sqrt{A^2 + B^2}} \sin(\omega x) \right)$$

Posons $C = \sqrt{A^2 + B^2}$

$$\left(\frac{A}{\sqrt{A^2 + B^2}} \right)^2 + \left(\frac{B}{\sqrt{A^2 + B^2}} \right)^2 = \frac{A^2}{A^2 + B^2} + \frac{B^2}{A^2 + B^2} = \frac{A^2 + B^2}{A^2 + B^2} = 1$$

Donc il existe un réel φ' tel que $\frac{A}{\sqrt{A^2 + B^2}} = \cos(\varphi')$ et $\frac{B}{\sqrt{A^2 + B^2}} = \sin(\varphi')$.

On a alors $f_{A,B}(x) = C (\cos(\varphi') \cos(\omega x) + \sin(\varphi') \sin(\omega x)) = C \cos(\omega x - \varphi')$

En posant $\varphi = -\varphi'$, on a $f_{A,B}(x) = C \cos(\omega x + \varphi)$