

Equations différentielles

1. Premiers résultats
2. Théorie de Cauchy-Lipschitz
3. Equations différentielles linéaires

§2.1 Equations différentielles – Premiers résultats

Définition

Une **équation différentielle** (résolue d'ordre 1) est une equation en la fonction y de la forme

$$y'(t) = f(t, y(t)), \quad t \in I \quad (\text{E})$$

où I est un intervalle ouvert de \mathbb{R} , U ouvert de \mathbb{R}^d ($d \geq 1$), $f : I \times U \rightarrow \mathbb{R}^d$ continue. f est le **champ de vecteurs** de (E).

Une **solution** de E est (y, J) avec J ouvert contenue dans I , $y : J \rightarrow \mathbb{R}^d$ dérivable avec, $\forall t \in J$, $y(t) \in U$ avec $f(t, y(t)) = y'(t)$. La solution est **globale** si $I = J$. La solution est **maximale** s'il n'existe pas de solution (\tilde{y}, \tilde{J}) avec $J \subsetneq \tilde{J}$ et $\tilde{y}(t) = y(t)$ pour tout $t \in J$.

Si $f(t, y(t)) = f(y(t))$ alors l'équation est **autonome**

Théorème

Toute solution se prolonge en une solution maximale (mais pas nécessairement de manière unique)

Réduction à l'ordre 1.

L'équation différentielle d'ordre n

$$y^{(n)} = f(t, y(t), y'(t), \dots, y^{(n-1)}), \quad t \in I$$

avec $f : I \times U^n \rightarrow \mathbb{R}^d$ est équivalente à l'équation d'ordre 1

$$Y'(t) = F(t, Y(t)), \quad t \in I$$

avec Y à valeurs dans $(\mathbb{R}^d)^n \cong \mathbb{R}^{dn}$ et

$$Y' = F(Y) = \begin{pmatrix} y_1' \\ \vdots \\ y_n' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_1(t, y, y', \dots, y^{(n-1)}) \\ \vdots \\ f_n(t, y, y', \dots, y^{(n-1)}) \end{pmatrix}$$

$$F(t, X) = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{n-1} \\ f(t, X) \end{pmatrix} \quad \text{pour } X = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{n-1} \end{pmatrix}$$



La solution y correspondant à la solution $Y =$

$$Y = \begin{pmatrix} y \\ y' \\ \vdots \\ y^{(n-1)} \end{pmatrix}$$

Théorème (équations linéaires d'ordre 1)

On considère l'équation

$$y'(t) = a(t)y(t) + b(t), \quad t \in I \quad (E)$$

avec I intervalle ouvert, $a, b : I \rightarrow \mathbb{R}$ continues. Soit $t_0 \in I$ et $y_0 \in \mathbb{R}$. Alors a admet une unique primitive A qui s'annule en t_0 donnée par

$$A(t) = \int_{t_0}^t a(s) ds$$

L'équation homogène $y'(t) = a(t)y(t)$ admet une unique solution globale vérifiant $y(t_0) = y_0$ donnée par

$$y(t) = y_0 e^{A(t)}$$

L'équation (E) admet une unique solution globale vérifiant $y(t_0) = y_0$ donnée par

$$y(t) = y_0 e^{A(t)} + \int_{t_0}^t e^{A(t)-A(s)} b(s) ds$$

Equations différentielles linéaires du premier ordre

$$y'(t) = a(t)y(t) + f(t), \quad t \in I \quad (1)$$

où I est un intervalle de \mathbb{R} , $a : I \rightarrow \mathbb{R}$ et $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ sont deux fonctions continues sur I données, et $y : I \rightarrow \mathbb{R}$ est la fonction inconnue.

1. Soit $t_0 \in I$, $y_0 \in \mathbb{R}$. Montrer que la fonction y définie sur I par :


$$\forall t \in I, y(t) = e^{\int_{t_0}^t a(s)ds} y_0 + \int_{t_0}^t e^{\int_s^t a(\sigma)d\sigma} f(s)ds \quad (2)$$

est solution de (1) sur I et vérifie $y(t_0) = y_0$.

2. Retrouver cette formule (formule de Duhamel) en utilisant la méthode de variation de la constante.
3. Donner la solution maximale au problème suivant

$$\begin{cases} y'(t) + \frac{y(t)}{t^2} = -\frac{1}{t^3}, & t \in]0, +\infty[\\ y(1) = 1 \end{cases}$$

Théorème (lemme de Gronwall)

Soient I intervalle, $t_0 \in I$, $a, b, c : I \rightarrow \mathbb{R}$ continues avec a positive telles que $\forall t \in I, t \geq t_0$, on a $y(t) \leq b(t) + \int_{t_0}^t a(s)y(s) ds$. Alors, on a

$$\forall t \in I, t \geq t_0, \quad y(t) \leq b(t) + \int_{t_0}^t b(s) a(s) e^{\int_s^t a(u) du} ds$$

Si, de plus, $b(t) = b$ est une fonction constante, on a

$$\forall t \in I, t \geq t_0, \quad y(t) \leq b e^{\int_{t_0}^t a(s) ds}$$

Théorème (lemme de Gronwall – Forme différentielle)

Soient I intervalle, $t_0 \in I$, $a, b, c : I \rightarrow \mathbb{R}$ continues avec y de classe \mathcal{C}^1 et $\forall t \in I$, on a $y'(t) \leq b(t) + a(t)y(t)$. Alors, on a

$$\forall t \in I, t \geq t_0, \quad y(t) \leq y(t_0) e^{\int_{t_0}^t a(s) ds} + \int_{t_0}^t b(s) e^{\int_s^t a(u) du} ds$$

§2.2 Théorie de Cauchy-Lipschitz

Définition

Soient I intervalle ouvert de \mathbb{R} , U ouvert de \mathbb{R}^d , $f : I \times U \rightarrow \mathbb{R}^d$. Une **problème de Cauchy** est un système d'équations

$$\begin{cases} y'(t) = f(t, y(t)) & t \in I \\ y(t_0) = y_0 \end{cases}$$

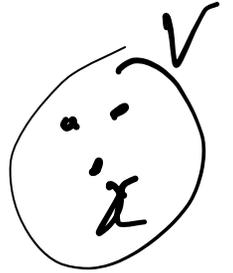
où $t_0 \in I$, $y_0 \in U$ sont fixés.

Une **solution** de ce problème est une fonction $y : J \rightarrow \mathbb{R}^d$ avec $J \subseteq I$ ouvert contenant t_0 , y dérivable sur J et vérifiant le système.

Définition

$f : I \times U \rightarrow \mathbb{R}^d$ est **localement lipschitzienne par rapport à la variable d'état** si $\forall (t, x) \in I \times U$, il existe $J \subseteq I$ ouvert contenant t , $V \subseteq U$ ouvert contenant x et $L \geq 0$ tels que

$$\forall s \in J, \forall y, z \in V, \|f(s, y) - f(s, z)\| \leq L \|y - z\|$$

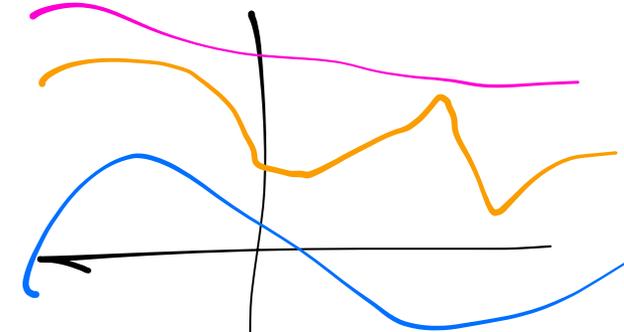


Théorème (Cauchy-Lipschitz)

Soient I intervalle ouvert de \mathbb{R} , U ouvert de \mathbb{R}^d , $f : I \times U \rightarrow \mathbb{R}^d$.
Supposons que f est continue sur $I \times U$ et f localement lipschitzienne par rapport à la variable d'état. Alors, pour tout $(t_0, y_0) \in I \times U$, le problème de Cauchy



$$\begin{cases} y'(t) = f(t, y(t)) & t \in I \\ y(t_0) = y_0 \end{cases}$$



admet une **unique solution maximale définie sur un ouvert $J \subseteq I$** .
En particulier, les hypothèses sont vérifiées si f est de classe C^1 .

Résultat. Deux trajectoires distinctes ne peuvent pas se couper

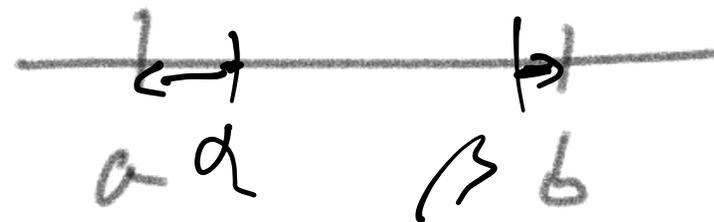
R

Théorème (Explosion en temps fini)

Soient $I =]a, b[$ ouvert et $f : I \times \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^d$ vérifiant Cauchy-Lipschitz.
Soit y solution maximale de $y'(t) = f(t, y(t))$ définie sur l'ouvert $]\alpha, \beta[$.
Alors, on a

► Si $\beta < b$, alors $\lim_{t \rightarrow \beta^-} \|y(t)\| = +\infty$

► Si $a < \alpha$, alors $\lim_{t \rightarrow \alpha^+} \|y(t)\| = +\infty$



Résultat. Si f est bornée alors les solutions maximales sont globales

Corollaire

Supposons $f : I \times \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^d$ continue et globalement lipschitzienne par rapport à la variable d'état, c'est-à-dire il existe $k : I \rightarrow \mathbb{R}^+$ continue telle que $\forall t \in I, \forall x, y \in \mathbb{R}^d$, on a $\|f(t, x) - f(t, y)\| \leq k(t) \|x - y\|$.

Alors la solution maximale est globale.

Exercice.

On considère le problème de Cauchy suivant :

$$\begin{cases} y'(t) = \sqrt{|y(t)|}, & t \in \mathbb{R} \\ y(0) = 0. \end{cases}$$

1. Construire une solution non nulle.
2. Le théorème de Cauchy-Lipschitz s'applique-t-il ici ? Pourquoi ?

Exercice.

On considère le problème de Cauchy suivant

$$\begin{cases} y'(t) = -\frac{1}{t}y(t)^2 + \frac{2}{t}y(t), & t > 0 \\ y(1) = 4. \end{cases}$$

1. Montrer que ce problème admet une unique solution maximale $y : J \rightarrow \mathbb{R}$ définie sur un intervalle ouvert J .
2. Montrer que, pour tout $t \in J$, $y(t) \neq 0$.
3. On définit $z : J \rightarrow \mathbb{R}$ par $z(t) = 1/y(t)$. Montrer que z est solution sur J de l'équation différentielle

$$z'(t) = -\frac{2}{t}z(t) + \frac{1}{t}, \quad t > 0.$$

4. Déterminer l'ensemble des solutions maximales de l'équation précédente.
5. En déduire l'intervalle J et une expression explicite pour la solution y .

Exercice.

Soit $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction de classe \mathcal{C}^1 . On suppose que, pour tout $x \in \mathbb{R}^\times$, $xf(x) < 0$. Soit $y_0 > 0$. On considère le problème de Cauchy suivant

$$\begin{cases} y'(t) = f(y(t)), & t \in \mathbb{R} \\ y(0) = y_0. \end{cases}$$

1. Montrer que ce problème admet une unique solution maximale $y : J \rightarrow \mathbb{R}$ définie sur un intervalle ouvert J .
2. Montrer que la fonction $t \mapsto y(t)^2$ est décroissante sur J .
3. En déduire que l'intervalle J contient $[0; +\infty[$ et qu'il existe $\ell \geq 0$ tel que $\lim_{t \rightarrow +\infty} y(t)^2 = \ell$.
4. On veut montrer que $\lim_{t \rightarrow +\infty} y(t) = 0$. On suppose par l'absurde que $\ell > 0$.
 - 4.1 Montrer que, pour tout $t \geq 0$, $y(t) > 0$ et que $\lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = \sqrt{\ell}$.
 - 4.2 En déduire que $y'(t)$ admet une limite quand $t \rightarrow +\infty$ puis que $f(\sqrt{\ell}) = 0$.
 - 4.3 Conclure.
5. On suppose de plus qu'il existe $\alpha > 0$ tel que, pour tout $x \in \mathbb{R}$, $xf(x) \leq -\alpha x^2$. Montrer que, pour tout $t \geq 0$, $y(t) \leq y_0 e^{-\alpha t}$.

§2.3 Equations différentielles linéaires

Définition

Soient I intervalle de \mathbb{R} , $A : I \rightarrow M_d(\mathbb{R})$, $b : I \rightarrow \mathbb{R}^d$ continues. Une **équation différentielle linéaire** est de la forme

$$y'(t) = A(t)y(t) + b(t) \quad (L)$$

Cette équation est **homogène** si $b = 0$, c'est-à-dire

$$y'(t) = A(t)y(t) \quad (L_H)$$

(L_H) est l'**équation homogène** associée à (L)

Théorème

- ▶ *Le problème de Cauchy correspondant à (L) admet une unique solution maximale et cette solution est globale*
- ▶ *L'ensemble \mathcal{S}_H des solutions de (L_H) est un sev de $\mathcal{C}^1(I, \mathbb{R}^d)$ de dim. d . (L'application $y \mapsto y(t_0)$ est un iso. entre \mathcal{S}_H et \mathbb{R}^d)*
- ▶ *L'ensemble \mathcal{S} des solutions de (L) est de la forme $y + \mathcal{S}_H$ avec $y \in \mathcal{S}$ (espace affine de direction \mathcal{S}_H)*

$$\phi_i: I \rightarrow \mathbb{R}^d$$

Définition

Une base de \mathcal{S}_H est un **ystème fondamental de solution** de (L_H) . Soit (ϕ_1, \dots, ϕ_d) une telle base, la matrice $\Phi(t) = (\phi_1(t), \dots, \phi_d(t))$ est la **matrice fondamentale** et son déterminant est le **wronskien**.

Théorème

- ▶ Une famille (y_1, \dots, y_k) de solutions de (L_H) est libre ssi $\exists t_0 \in I$ tel que $(y_1(t_0), \dots, y_k(t_0))$ est libre ssi $\forall t \in I$ tel que $(y_1(t), \dots, y_k(t))$ est libre. En particulier, (ϕ_1, \dots, ϕ_d) est un système fondamental de solution ssi son wronskien ne s'annule jamais.
- ▶ Le wronskien w est solution de $w'(t) = \text{Tr}(A(t)) w(t)$ et donc

$$w(t) = w(t_0) e^{\int_{t_0}^t \text{Tr}(A(s)) ds}$$

Théorème (équation linéaire à coefficient constant)

Soit $A \in M_d(\mathbb{R})$. La solution maximale du système $\begin{cases} y'(t) = Ay(t) \\ y(t_0) = y_0 \end{cases}$ est définie sur \mathbb{R} et égale à

$$y(t) = e^{(t-t_0)A} y_0$$

Note. Pour l'équation non homogène $y'(t) = Ay(t) + b(t)$, on cherche une solution de la forme $e^{tA} v(t)$ (variation de la constante)

Définition

Soit $M \in M_d(\mathbb{R})$, l'exponentielle de la matrice M est $e^M = \sum_{n \geq 0} \frac{M^n}{n!}$

Résultat.

- ▶ Si $M = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_d)$ alors $e^M = \text{diag}(e^{\lambda_1}, \dots, e^{\lambda_d})$
- ▶ Soit P inversible alors $e^{PMP^{-1}} = Pe^M P^{-1}$
- ▶ Si M et N commutent alors e^M et e^N commutent et $e^{M+N} = e^M e^N$
- ▶ L'application $t \mapsto e^{tA}$ est dérivable de dérivée $A e^{tA}$

Théorème

On considère le cas $d = 2$. Soit $A \in M_2(\mathbb{R})$. Les solutions de l'équation $y'(t) = Ay(t)$ sont

- ▶ Si A diagonalisable sur \mathbb{R} avec une base de vecteurs propres (v_1, v_2) de valeurs propres λ_1, λ_2 :

$$\mu_1 e^{\lambda_1 t} v_1 + \mu_2 e^{\lambda_2 t} v_2, \quad \mu_1, \mu_2 \in \mathbb{R}$$

- ▶ Si A diagonalisable sur \mathbb{C} mais non sur \mathbb{R} , les valeurs propres sont $\lambda, \bar{\lambda}$; soit v un vecteur propre associé à λ , on écrit $v = v_1 + iv_2$ avec $v_1, v_2 \in \mathbb{R}^2$ et $\lambda = \alpha + i\beta$ avec $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$:

$$\bar{v} = v_1 - iv_2 \text{ assoc. à } \bar{\lambda}$$

$$e^{\alpha t} (\mu_1 (\cos(\beta t) v_1 - \sin(\beta t) v_2) + \mu_2 (\cos(\beta t) v_2 + \sin(\beta t) v_1)), \quad \mu_1, \mu_2 \in \mathbb{R}$$

- ▶ Si A n'est pas diagonalisable avec unique valeur propre λ avec v_1 vecteur propre et v_2 tel que $(A - \lambda I)v_2 = v_1$:

$$\mu_1 e^{\lambda t} v_1 + \mu_2 (te^{\lambda t} v_1 + e^{\lambda t} v_2), \quad \mu_1, \mu_2 \in \mathbb{R}$$

$$\begin{pmatrix} \lambda & 1 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}$$

Exercice.

Exprimer l'équation différentielle suivante :

$$y^{(3)} + 3y'' - 4y = 0$$

comme un système d'équations linéaires d'ordre 1 à 3 inconnues. Puis, résoudre ce système.