

# Équations différentielles linéaires du 1<sup>er</sup> et du 2<sup>nd</sup> ordre à coefficients constants

*Aimé Lachal*

Cours d'OMNI  
1<sup>er</sup> cycle, 1<sup>re</sup> année

- 1 Motivations
  - Un problème de cinématique
  - Un problème de rhéologie
  - Un problème d'électrocinétique
- 2 Équations différentielles du 1<sup>er</sup> ordre
  - Définitions
  - Solution générale
  - Problème de Cauchy
  - Second membre exponentiel
  - Second membre trigonométrique
  - Principe de superposition
  - Exemples
- 3 Équations différentielles du 2<sup>nd</sup> ordre
  - Définitions
  - Solution générale de l'équation homogène
  - Solution générale
  - Second membre exponentiel ou trigonométrique
  - Principe de superposition
  - Exemples

- 1 Motivations
  - Un problème de cinématique
  - Un problème de rhéologie
  - Un problème d'électrocinétique
- 2 Équations différentielles du 1<sup>er</sup> ordre
- 3 Équations différentielles du 2<sup>nd</sup> ordre

## Prologue

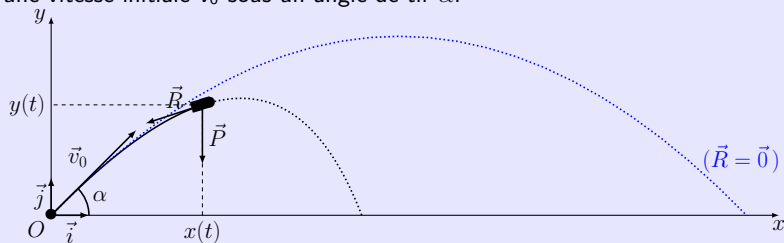
De nombreux phénomènes physiques, mécaniques, chimiques, biologiques, économiques, etc. sont régis par des équations différentielles ou des systèmes différentiels.

On va décrire trois problèmes conduisant à de telles équations :

- ① un problème de cinématique : trajectoire balistique ;
- ② un problème de rhéologie : système visco-élastique ;
- ③ un problème d'électrocinétique : circuit *RLC*.

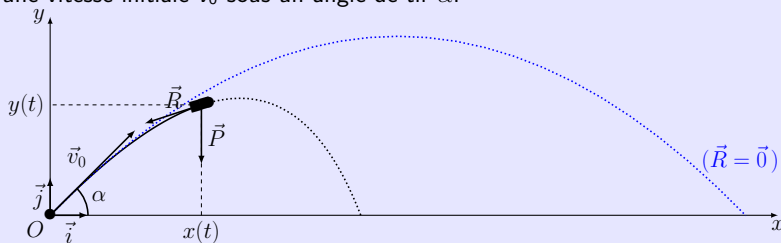
## Trajectoire d'un projectile

Mise en équation du mouvement d'un projectile de masse  $m$ , celui-ci étant propulsé dans l'air à une vitesse initiale  $\vec{v}_0$  sous un angle de tir  $\alpha$ .



## Trajectoire d'un projectile

Mise en équation du mouvement d'un projectile de masse  $m$ , celui-ci étant propulsé dans l'air à une vitesse initiale  $\vec{v}_0$  sous un angle de tir  $\alpha$ .

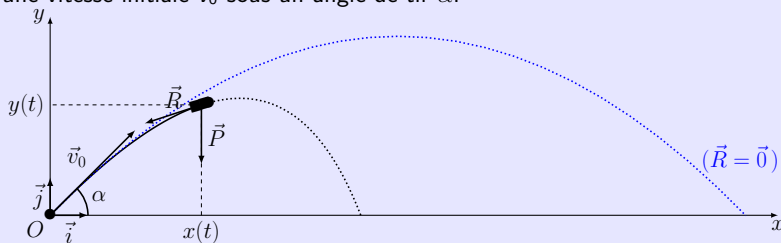


Le bilan des forces s'exerçant sur le projectile donne  $\vec{F} = \vec{P} + \vec{R}$ , où :

- $\vec{P}$  est le poids du projectile d'intensité  $mg$  :  $\vec{P} = m\vec{g}$ ,  
avec  $m$  : masse du projectile,  $g$  : accélération de la pesanteur terrestre ( $g = 9,81 \text{ m/s}^2$ );

## Trajectoire d'un projectile

Mise en équation du mouvement d'un projectile de masse  $m$ , celui-ci étant propulsé dans l'air à une vitesse initiale  $\vec{v}_0$  sous un angle de tir  $\alpha$ .

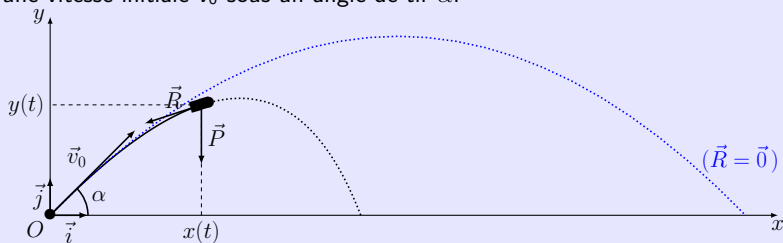


Le bilan des forces s'exerçant sur le projectile donne  $\vec{F} = \vec{P} + \vec{R}$ , où :

- $\vec{P}$  est le poids du projectile d'intensité  $mg$  :  $\vec{P} = m\vec{g}$ ,  
avec  $m$  : masse du projectile,  $g$  : accélération de la pesanteur terrestre ( $g = 9,81 \text{ m/s}^2$ );
- $\vec{R}$  la résistance de l'air proportionnelle à la vitesse :  $\vec{R} = -k\vec{v}$ ,  
 $k$  étant le coefficient de frottement de l'air,  $\vec{v}$  le vecteur-vitesse du projectile ( $\vec{v} = \dot{x}\vec{i} + \dot{y}\vec{j}$ ).

## Trajectoire d'un projectile

Mise en équation du mouvement d'un projectile de masse  $m$ , celui-ci étant propulsé dans l'air à une vitesse initiale  $\vec{v}_0$  sous un angle de tir  $\alpha$ .



Le bilan des forces s'exerçant sur le projectile donne  $\vec{F} = \vec{P} + \vec{R}$ , où :

- $\vec{P}$  est le poids du projectile d'intensité  $mg$  :  $\vec{P} = m\vec{g}$ ,  
avec  $m$  : masse du projectile,  $g$  : accélération de la pesanteur terrestre ( $g = 9,81 \text{ m/s}^2$ );
- $\vec{R}$  la résistance de l'air proportionnelle à la vitesse :  $\vec{R} = -k\vec{v}$ ,  
 $k$  étant le coefficient de frottement de l'air,  $\vec{v}$  le vecteur-vitesse du projectile ( $\vec{v} = \dot{x}\vec{i} + \dot{y}\vec{j}$ ).

Le principe fondamental de la dynamique  $\vec{F} = m\vec{a}$  fournit le système ci-dessous ( $\vec{a}$  étant le vecteur-accelération :  $\vec{a} = \ddot{x}\vec{i} + \ddot{y}\vec{j}$ ), en posant  $\kappa = k/m$  :

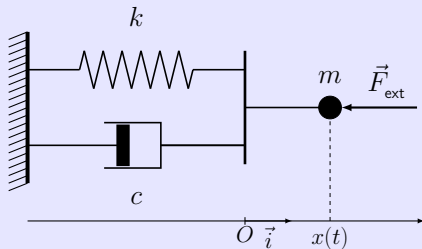
$$\begin{cases} \ddot{x}(t) = -\kappa \dot{x}(t) \\ \ddot{y}(t) = -\kappa \dot{y}(t) - g \end{cases} \quad \text{avec} \quad \begin{cases} x(0) = y(0) = 0, \\ \dot{x}(0) = v_0 \cos \alpha, \quad \dot{y}(0) = v_0 \sin \alpha. \end{cases}$$

Il s'agit d'un système d'équations différentielles linéaires du 2<sup>nd</sup> ordre avec conditions initiales,



## Système visco-élastique

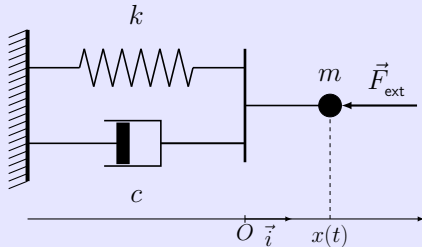
Mise en équation du mouvement d'un solide de masse  $m$  accroché à un ressort de raideur  $k$  couplé avec un piston de coefficient  $c$  montés en parallèle, sollicité par une force externe.



- $\vec{F}_k$  : force de rappel exercée par le ressort
- $\vec{F}_c$  : force de friction du piston
- $\vec{F}_{\text{ext}}$  : force externe
- $x$  : déplacement rectiligne du mobile par rapport à sa position d'équilibre  $O$

## Système visco-élastique

Mise en équation du mouvement d'un solide de masse  $m$  accroché à un ressort de raideur  $k$  couplé avec un piston de coefficient  $c$  montés en parallèle, sollicité par une force externe.



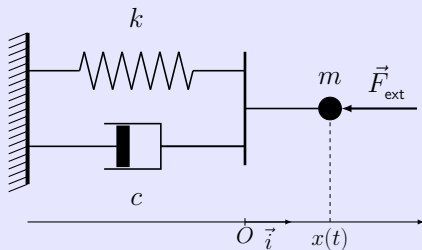
- $\vec{F}_k$  : force de rappel exercée par le ressort
- $\vec{F}_c$  : force de friction du piston
- $\vec{F}_{\text{ext}}$  : force externe
- $x$  : déplacement rectiligne du mobile par rapport à sa position d'équilibre  $O$

Les lois de Hooke et de Reynolds s'écrivent

- $F_k(t) = -k\ddot{x}(t)$ ,  $F_c(t) = -c\dot{x}(t)$ .

## Système visco-élastique

Mise en équation du mouvement d'un solide de masse  $m$  accroché à un ressort de raideur  $k$  couplé avec un piston de coefficient  $c$  montés en parallèle, sollicité par une force externe.



- $\vec{F}_k$  : force de rappel exercée par le ressort
- $\vec{F}_c$  : force de friction du piston
- $\vec{F}_{\text{ext}}$  : force externe
- $x$  : déplacement rectiligne du mobile par rapport à sa position d'équilibre  $O$

Les lois de Hooke et de Reynolds s'écrivent

- $F_k(t) = -k\ddot{x}(t), \quad F_c(t) = -c\dot{x}(t).$

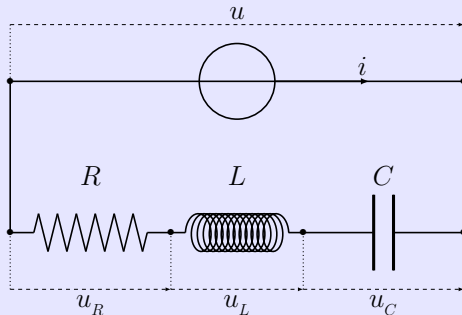
Le bilan des forces s'exerçant sur le solide donne  $\vec{F} = \vec{F}_k + \vec{F}_c + \vec{F}_{\text{ext}}$  et le principe fondamental de la dynamique  $\vec{F} = m\vec{a}$  (avec  $\vec{a} = \ddot{x}\vec{i}$ ) fournit l'**équation différentielle linéaire du 2<sup>nd</sup> ordre**

$$m\ddot{x}(t) + c\dot{x}(t) + kx(t) = F_{\text{ext}}(t)$$

avec conditions initiales  $x(0) = \dot{x}(0) = 0$  pour un mobile initialement au repos.

Circuit *RLC* série

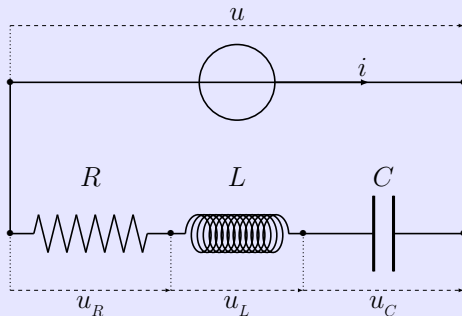
On dispose d'un résistor de résistance  $R$ , d'une bobine d'inductance  $L$  et d'un condensateur de capacité  $C$  montés en série et alimentés par un générateur délivrant une tension  $u$ .



- $u_R$  : tension aux bornes du résistor
- $u_L$  : tension aux bornes de la bobine
- $u_C$  : tension aux bornes du condensateur
- $u$  : tension délivrée par le générateur
- $i$  : courant traversant le circuit
- $q$  : quantité d'électricité correspondante  
( $\frac{dq}{dt}(t) = i(t)$ )

Circuit *RLC* série

On dispose d'un résistor de résistance  $R$ , d'une bobine d'inductance  $L$  et d'un condensateur de capacité  $C$  montés en série et alimentés par un générateur délivrant une tension  $u$ .



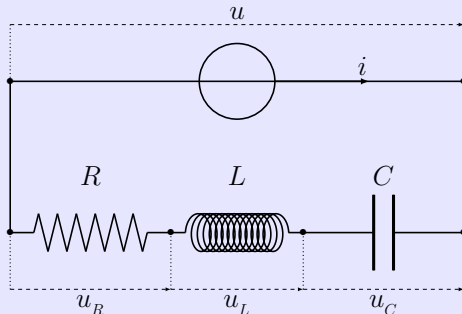
- $u_R$  : tension aux bornes du résistor
- $u_L$  : tension aux bornes de la bobine
- $u_C$  : tension aux bornes du condensateur
- $u$  : tension délivrée par le générateur
- $i$  : courant traversant le circuit
- $q$  : quantité d'électricité correspondante  
( $\frac{dq}{dt}(t) = i(t)$ )

Les lois d'Ohm, de Faraday et de Kirchhoff s'écrivent

- $u(t) = u_R(t) + u_C(t) + u_L(t)$ ;
- $u_R(t) = R i(t)$ ,  $u_L(t) = L \frac{di}{dt}(t)$ ,  $q(t) = C u_C(t)$ .

Circuit *RLC* série

On dispose d'un résistor de résistance  $R$ , d'une bobine d'inductance  $L$  et d'un condensateur de capacité  $C$  montés en série et alimentés par un générateur délivrant une tension  $u$ .



- $u_R$  : tension aux bornes du résistor
- $u_L$  : tension aux bornes de la bobine
- $u_C$  : tension aux bornes du condensateur
- $u$  : tension délivrée par le générateur
- $i$  : courant traversant le circuit
- $q$  : quantité d'électricité correspondante ( $\frac{dq}{dt}(t) = i(t)$ )

Les lois d'Ohm, de Faraday et de Kirchhoff s'écrivent

- $u(t) = u_R(t) + u_C(t) + u_L(t)$ ;
- $u_R(t) = R i(t)$ ,  $u_L(t) = L \frac{di}{dt}(t)$ ,  $q(t) = C u_C(t)$ .

Elles conduisent à l'équation différentielle linéaire du 2<sup>nd</sup> ordre

$$L \ddot{u}_C(t) + R \dot{u}_C + \frac{1}{C} u_C(t) = \frac{1}{C} u(t)$$

avec conditions initiales  $u_C(0) = \dot{u}_C(0) = 0$  pour un condensateur initialement déchargé.

- 1 Motivations
- 2 Équations différentielles du 1<sup>er</sup> ordre
  - Définitions
  - Solution générale
  - Problème de Cauchy
  - Second membre exponentiel
  - Second membre trigonométrique
  - Principe de superposition
  - Exemples
- 3 Équations différentielles du 2<sup>nd</sup> ordre

Dans tout le chapitre,  $\mathbb{K}$  désigne indifféremment les ensembles  $\mathbb{R}$  ou  $\mathbb{C}$ .

### Définition 2.1 (Équation différentielle du 1<sup>er</sup> ordre)

Une **équation différentielle linéaire (EDL) du premier ordre à coefficients constants** est une équation de la forme :

$$u'(t) + au(t) = \varphi(t) \quad (\text{E})$$

où

- $a$  est une **constante** fixée (un élément de  $\mathbb{K}$ ),
- $\varphi : I \rightarrow \mathbb{K}$  est une application fixée continue sur un intervalle  $I$ , appelée **second membre** de l'équation,
- $u$  est une **fonction inconnue** dérivable sur  $I$ .

On rencontre aussi (notamment en physique) les notations  $u'(t) = \frac{du}{dt}(t) = \dot{u}(t)$ .  
(Notations de Lagrange/Leibniz/Newton.)



Dans tout le chapitre,  $\mathbb{K}$  désigne indifféremment les ensembles  $\mathbb{R}$  ou  $\mathbb{C}$ .

### Définition 2.1 (Équation différentielle du 1<sup>er</sup> ordre)

Une **équation différentielle linéaire (EDL) du premier ordre à coefficients constants** est une équation de la forme :

$$u'(t) + au(t) = \varphi(t) \quad (\text{E})$$

où

- $a$  est une **constante** fixée (un élément de  $\mathbb{K}$ ),
- $\varphi : I \rightarrow \mathbb{K}$  est une application fixée continue sur un intervalle  $I$ , appelée **second membre** de l'équation,
- $u$  est une **fonction inconnue** dérivable sur  $I$ .

On rencontre aussi (notamment en physique) les notations  $u'(t) = \frac{du}{dt}(t) = \dot{u}(t)$ .  
(Notations de Lagrange/Leibniz/Newton.)

### Définition 2.2

**Résoudre** l'équation (E), c'est trouver **toutes** les fonctions  $u : I \rightarrow \mathbb{K}$  dérivables sur  $I$  qui vérifient (E).

Une telle fonction est alors appelée une **solution** de (E) sur l'intervalle  $I$ .

**Définition 2.3 (Équation homogène associée)**

On appelle *équation homogène* (ou *équation sans second membre*) associée à **(E)** l'équation suivante :

$$u'(t) + au(t) = 0. \quad (E_0)$$

**Définition 2.3 (Équation homogène associée)**

On appelle **équation homogène** (ou **équation sans second membre**) associée à (E) l'équation suivante :

$$u'(t) + au(t) = 0. \quad (E_0)$$

**Théorème 2.4 (Solution générale de (E<sub>0</sub>))**

L'ensemble des solutions de l'équation **homogène** (E<sub>0</sub>) est constitué des fonctions  $u_H : I \rightarrow \mathbb{K}$  de la forme

$$u_H : t \mapsto \lambda e^{-at} \text{ avec } \lambda \in \mathbb{K} \text{ (constante arbitraire).}$$

On dit que  $u_H$  (dépendant du paramètre  $\lambda$ ) est la **solution générale** de (E<sub>0</sub>).

**Définition 2.3 (Équation homogène associée)**

On appelle **équation homogène** (ou **équation sans second membre**) associée à (E) l'équation suivante :

$$u'(t) + au(t) = 0. \quad (E_0)$$

**Théorème 2.4 (Solution générale de (E<sub>0</sub>))**

L'ensemble des solutions de l'équation **homogène** (E<sub>0</sub>) est constitué des fonctions  $u_H : I \rightarrow \mathbb{K}$  de la forme

$$u_H : t \mapsto \lambda e^{-at} \text{ avec } \lambda \in \mathbb{K} \text{ (constante arbitraire).}$$

On dit que  $u_H$  (dépendant du paramètre  $\lambda$ ) est la **solution générale** de (E<sub>0</sub>).

**Proposition 2.5 (Un premier principe de superposition)**

Soit  $u_p : I \rightarrow \mathbb{K}$  **une solution particulière** de l'équation (E) sur  $I$ .

Soit  $u : I \rightarrow \mathbb{K}$  une fonction dérivable. Alors :

$u$  est une **solution de (E)** ssi  $(u - u_p)$  est une **solution de (E<sub>0</sub>)**.

**Définition 2.3 (Équation homogène associée)**

On appelle **équation homogène** (ou **équation sans second membre**) associée à (E) l'équation suivante :

$$u'(t) + au(t) = 0. \quad (E_0)$$

**Théorème 2.4 (Solution générale de (E<sub>0</sub>))**

L'ensemble des solutions de l'équation **homogène** (E<sub>0</sub>) est constitué des fonctions  $u_H : I \rightarrow \mathbb{K}$  de la forme

$$u_H : t \mapsto \lambda e^{-at} \text{ avec } \lambda \in \mathbb{K} \text{ (constante arbitraire).}$$

On dit que  $u_H$  (dépendant du paramètre  $\lambda$ ) est la **solution générale** de (E<sub>0</sub>).

**Proposition 2.5 (Un premier principe de superposition)**

Soit  $u_p : I \rightarrow \mathbb{K}$  **une solution particulière** de l'équation (E) sur  $I$ .

Soit  $u : I \rightarrow \mathbb{K}$  une fonction dérivable. Alors :

$u$  est une **solution de (E)** ssi  $(u - u_p)$  est une **solution de (E<sub>0</sub>)**.

Par suite, l'ensemble des solutions de (E) sur  $I$  est constitué des applications de la forme  $u = u_H + u_p$  où  $u_H$  est une solution **quelconque** de l'équation homogène associée (E<sub>0</sub>).

On admet que lorsque  $\varphi$  est continue, l'équation (E) admet toujours au moins une solution sur  $I$ . En fait (E) admet **une infinité de solutions** (une pour chaque valeur de la constante  $\lambda$  dans le théorème 2.4).

On admet que lorsque  $\varphi$  est continue, l'équation (E) admet toujours au moins une solution sur  $I$ . En fait (E) admet **une infinité de solutions** (une pour chaque valeur de la constante  $\lambda$  dans le théorème 2.4).

### Définition 2.6 (Problème de Cauchy)

Soit  $t_0 \in I$  et  $u_0 \in \mathbb{K}$  fixés. Une équation différentielle du premier ordre sur  $I$  de fonction inconnue  $u$  vérifiant la **condition initiale**  $u(t_0) = u_0$  est appelée un **problème de Cauchy**.

On admet que lorsque  $\varphi$  est continue, l'équation (E) admet toujours au moins une solution sur  $I$ . En fait (E) admet **une infinité de solutions** (une pour chaque valeur de la constante  $\lambda$  dans le théorème 2.4).

### Définition 2.6 (Problème de Cauchy)

Soit  $t_0 \in I$  et  $u_0 \in \mathbb{K}$  fixés. Une équation différentielle du premier ordre sur  $I$  de fonction inconnue  $u$  vérifiant la **condition initiale**  $u(t_0) = u_0$  est appelée un **problème de Cauchy**.

### Théorème 2.7 (Théorème de Cauchy-Lipschitz (facultatif))

L'équation (E) admet **une unique solution**  $u$  sur  $I$  qui vérifie la condition initiale  $u(t_0) = u_0$ .



On admet que lorsque  $\varphi$  est continue, l'équation (E) admet toujours au moins une solution sur  $I$ . En fait (E) admet **une infinité de solutions** (une pour chaque valeur de la constante  $\lambda$  dans le théorème 2.4).

### Définition 2.6 (Problème de Cauchy)

Soit  $t_0 \in I$  et  $u_0 \in \mathbb{K}$  fixés. Une équation différentielle du premier ordre sur  $I$  de fonction inconnue  $u$  vérifiant la **condition initiale**  $u(t_0) = u_0$  est appelée un **problème de Cauchy**.

### Théorème 2.7 (Théorème de Cauchy-Lipschitz (facultatif))

L'équation (E) admet **une unique solution**  $u$  sur  $I$  qui vérifie la condition initiale  $u(t_0) = u_0$ .  
En particulier, l'équation **homogène**  $(E_0)$  admet **une unique solution**  $u$  sur  $I$  qui vérifie la condition initiale  $u(t_0) = u_0$  : elle est donnée par  $u : t \mapsto u_0 e^{-a(t-t_0)}$ .

On admet que lorsque  $\varphi$  est continue, l'équation (E) admet toujours au moins une solution sur  $I$ . En fait (E) admet **une infinité de solutions** (une pour chaque valeur de la constante  $\lambda$  dans le théorème 2.4).

### Définition 2.6 (Problème de Cauchy)

Soit  $t_0 \in I$  et  $u_0 \in \mathbb{K}$  fixés. Une équation différentielle du premier ordre sur  $I$  de fonction inconnue  $u$  vérifiant la **condition initiale**  $u(t_0) = u_0$  est appelée un **problème de Cauchy**.

### Théorème 2.7 (Théorème de Cauchy-Lipschitz (facultatif))

L'équation (E) admet **une unique solution**  $u$  sur  $I$  qui vérifie la condition initiale  $u(t_0) = u_0$ .  
En particulier, l'équation **homogène**  $(E_0)$  admet **une unique solution**  $u$  sur  $I$  qui vérifie la condition initiale  $u(t_0) = u_0$  : elle est donnée par  $u : t \mapsto u_0 e^{-a(t-t_0)}$ .  
Autrement dit, rajouter une condition initiale permet de **fixer** la valeur de la constante  $\lambda$  dans le théorème 2.4.

On admet que lorsque  $\varphi$  est continue, l'équation (E) admet toujours au moins une solution sur  $I$ . En fait (E) admet **une infinité de solutions** (une pour chaque valeur de la constante  $\lambda$  dans le théorème 2.4).

#### Définition 2.6 (Problème de Cauchy)

Soit  $t_0 \in I$  et  $u_0 \in \mathbb{K}$  fixés. Une équation différentielle du premier ordre sur  $I$  de fonction inconnue  $u$  vérifiant la **condition initiale**  $u(t_0) = u_0$  est appelée un **problème de Cauchy**.

#### Théorème 2.7 (Théorème de Cauchy-Lipschitz (facultatif))

L'équation (E) admet **une unique solution**  $u$  sur  $I$  qui vérifie la condition initiale  $u(t_0) = u_0$ .  
En particulier, l'équation **homogène** (E<sub>0</sub>) admet **une unique solution**  $u$  sur  $I$  qui vérifie la condition initiale  $u(t_0) = u_0$  : elle est donnée par  $u : t \mapsto u_0 e^{-a(t-t_0)}$ .  
Autrement dit, rajouter une condition initiale permet de **fixer** la valeur de la constante  $\lambda$  dans le théorème 2.4.

#### Exemple 2.8 (Loi de désintégration radioactive)

La réduction du nombre de noyaux radioactifs (instables) dans un échantillon est proportionnelle au nombre de noyaux restants.

On admet que lorsque  $\varphi$  est continue, l'équation (E) admet toujours au moins une solution sur  $I$ . En fait (E) admet **une infinité de solutions** (une pour chaque valeur de la constante  $\lambda$  dans le théorème 2.4).

### Définition 2.6 (Problème de Cauchy)

Soit  $t_0 \in I$  et  $u_0 \in \mathbb{K}$  fixés. Une équation différentielle du premier ordre sur  $I$  de fonction inconnue  $u$  vérifiant la **condition initiale**  $u(t_0) = u_0$  est appelée un **problème de Cauchy**.

### Théorème 2.7 (Théorème de Cauchy-Lipschitz (facultatif))

L'équation (E) admet **une unique solution**  $u$  sur  $I$  qui vérifie la condition initiale  $u(t_0) = u_0$ .  
En particulier, l'équation **homogène** (E<sub>0</sub>) admet **une unique solution**  $u$  sur  $I$  qui vérifie la condition initiale  $u(t_0) = u_0$  : elle est donnée par  $u : t \mapsto u_0 e^{-a(t-t_0)}$ .  
Autrement dit, rajouter une condition initiale permet de **fixer** la valeur de la constante  $\lambda$  dans le théorème 2.4.

### Exemple 2.8 (Loi de désintégration radioactive)

La réduction du nombre de noyaux radioactifs (instables) dans un échantillon est proportionnelle au nombre de noyaux restants. Ce phénomène peut se modéliser, en notant  $N(t)$  le nombre moyen de noyaux restants à l'instant  $t$ ,  $N_0$  le nombre de noyaux initialement présents et  $\lambda$  le taux moyen de désintégration, par l'équation  $\dot{N}(t) = -\lambda N(t)$  avec  $N(0) = N_0$ .

On admet que lorsque  $\varphi$  est continue, l'équation (E) admet toujours au moins une solution sur  $I$ . En fait (E) admet **une infinité de solutions** (une pour chaque valeur de la constante  $\lambda$  dans le théorème 2.4).

### Définition 2.6 (Problème de Cauchy)

Soit  $t_0 \in I$  et  $u_0 \in \mathbb{K}$  fixés. Une équation différentielle du premier ordre sur  $I$  de fonction inconnue  $u$  vérifiant la **condition initiale**  $u(t_0) = u_0$  est appelée un **problème de Cauchy**.

### Théorème 2.7 (Théorème de Cauchy-Lipschitz (facultatif))

L'équation (E) admet **une unique solution**  $u$  sur  $I$  qui vérifie la condition initiale  $u(t_0) = u_0$ .  
En particulier, l'équation **homogène** (E<sub>0</sub>) admet **une unique solution**  $u$  sur  $I$  qui vérifie la condition initiale  $u(t_0) = u_0$  : elle est donnée par  $u : t \mapsto u_0 e^{-a(t-t_0)}$ .  
Autrement dit, rajouter une condition initiale permet de **fixer** la valeur de la constante  $\lambda$  dans le théorème 2.4.

### Exemple 2.8 (Loi de désintégration radioactive)

La réduction du nombre de noyaux radioactifs (instables) dans un échantillon est proportionnelle au nombre de noyaux restants. Ce phénomène peut se modéliser, en notant  $N(t)$  le nombre moyen de noyaux restants à l'instant  $t$ ,  $N_0$  le nombre de noyaux initialement présents et  $\lambda$  le taux moyen de désintégration, par l'équation  $\dot{N}(t) = -\lambda N(t)$  avec  $N(0) = N_0$ . La solution est donnée par  $N(t) = N_0 e^{-\lambda t}$ ,  $t \in \mathbb{R}^+$ .

**Proposition 2.9 (Second membre polynômial (facultatif))**

Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction polynôme  $P$  non nulle de degré  $d$  :

- si  $a \neq 0$ , alors il existe une solution polynômiale de degré  $d$  ;

**Proposition 2.9 (Second membre polynômial (facultatif))**

Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction polynôme  $P$  non nulle de degré  $d$  :

- si  $a \neq 0$ , alors il existe une solution polynômiale de degré  $d$  ;
- si  $a = 0$ , alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 1$ .

**Proposition 2.9 (Second membre polynômial (facultatif))**

Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction polynôme  $P$  non nulle de degré  $d$  :

- si  $a \neq 0$ , alors il existe une solution polynômiale de degré  $d$  ;
- si  $a = 0$ , alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 1$ .

**Proposition 2.10 (Second membre exponentiel)**

Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction de la forme  $t \mapsto Ae^{\alpha t}$  avec  $(\alpha, A) \in \mathbb{K}^2$  :

- si  $\alpha \neq -a$ , alors la fonction  $u_p : t \mapsto \frac{A}{\alpha + a} e^{\alpha t}$  est une solution particulière de (E) ;



**Proposition 2.9 (Second membre polynômial (facultatif))**

Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction polynôme  $P$  non nulle de degré  $d$  :

- si  $a \neq 0$ , alors il existe une solution polynômiale de degré  $d$  ;
- si  $a = 0$ , alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 1$ .

**Proposition 2.10 (Second membre exponentiel)**

Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction de la forme  $t \mapsto Ae^{\alpha t}$  avec  $(\alpha, A) \in \mathbb{K}^2$  :

- si  $\alpha \neq -a$ , alors la fonction  $u_p : t \mapsto \frac{A}{\alpha + a} e^{\alpha t}$  est une solution particulière de (E) ;
- si  $\alpha = -a$ , alors la fonction  $u_p : t \mapsto At e^{\alpha t}$  est une solution particulière de (E).

**Proposition 2.9 (Second membre polynômial (facultatif))**

Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction polynôme  $P$  non nulle de degré  $d$  :

- si  $a \neq 0$ , alors il existe une solution polynômiale de degré  $d$  ;
- si  $a = 0$ , alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 1$ .

**Proposition 2.10 (Second membre exponentiel)**

Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction de la forme  $t \mapsto Ae^{\alpha t}$  avec  $(\alpha, A) \in \mathbb{K}^2$  :

- si  $\alpha \neq -a$ , alors la fonction  $u_p : t \mapsto \frac{A}{\alpha + a} e^{\alpha t}$  est une solution particulière de (E) ;
- si  $\alpha = -a$ , alors la fonction  $u_p : t \mapsto At e^{\alpha t}$  est une solution particulière de (E).

**Remarque 2.11 (Méthode pratique)**

En pratique, dans le cas où  $\alpha \neq -a$ , on recherche une solution particulière de la forme  $u_p : t \mapsto B e^{\alpha t}$  avec  $B \in \mathbb{K}$  que l'on reporte dans (E) pour en tirer une équation sur  $B$ .

On suppose ici que dans l'équation différentielle (E), la constante  $a$  est **réelle**.

### Proposition 2.12 (Second membre trigonométrique)

*Si le second membre  $\varphi$  de (E) est défini par  $\varphi(t) = A \cos(\omega t)$  ou  $A \sin(\omega t)$  avec  $\omega > 0$  et  $A \in \mathbb{R}^*$ , voici deux méthodes pour déterminer une solution particulière de (E) reposant sur le fait que  $A \cos(\omega t) = \Re(A e^{i\omega t})$  et  $A \sin(\omega t) = \Im(A e^{i\omega t})$ .*

On suppose ici que dans l'équation différentielle (E), la constante  $a$  est **réelle**.

### Proposition 2.12 (Second membre trigonométrique)

Si le second membre  $\varphi$  de (E) est défini par  $\varphi(t) = A \cos(\omega t)$  ou  $A \sin(\omega t)$  avec  $\omega > 0$  et  $A \in \mathbb{R}^*$ , voici deux méthodes pour déterminer une solution particulière de (E) reposant sur le fait que  $A \cos(\omega t) = \Re(A e^{i\omega t})$  et  $A \sin(\omega t) = \Im(A e^{i\omega t})$ .

#### ① Méthode 1 (utilisée en physique)

- On cherche une solution particulière **complexe** de l'équation « **complexifiée** »

$$z'(t) + az(t) = A e^{i\omega t}$$

de la forme  $z_p : t \mapsto B e^{i\omega t}$  avec  $B \in \mathbb{C}$  (en physique, on recherche souvent  $B$  sous la forme  $R e^{i\psi}$  avec  $R > 0$  et  $\psi \in \mathbb{R}$ , donc  $z_p$  est de la forme  $t \mapsto R e^{i(\omega t + \psi)}$ ).

On suppose ici que dans l'équation différentielle (E), la constante  $a$  est **réelle**.

### Proposition 2.12 (Second membre trigonométrique)

Si le second membre  $\varphi$  de (E) est défini par  $\varphi(t) = A \cos(\omega t)$  ou  $A \sin(\omega t)$  avec  $\omega > 0$  et  $A \in \mathbb{R}^*$ , voici deux méthodes pour déterminer une solution particulière de (E) reposant sur le fait que  $A \cos(\omega t) = \Re(A e^{i\omega t})$  et  $A \sin(\omega t) = \Im(A e^{i\omega t})$ .

#### ① Méthode 1 (utilisée en physique)

- On cherche une solution particulière **complexe** de l'équation « **complexifiée** »

$$z'(t) + az(t) = A e^{i\omega t}$$

de la forme  $z_p : t \mapsto B e^{i\omega t}$  avec  $B \in \mathbb{C}$  (en physique, on recherche souvent  $B$  sous la forme  $R e^{i\psi}$  avec  $R > 0$  et  $\psi \in \mathbb{R}$ , donc  $z_p$  est de la forme  $t \mapsto R e^{i(\omega t + \psi)}$ ).

- Si  $\varphi(t) = \cos(\omega t)$  (resp.  $\sin(\omega t)$ ) on prend la partie réelle (resp. imaginaire) de  $z_p$ , et l'on obtient une solution particulière **réelle**  $u_p : I \rightarrow \mathbb{R}$  de l'équation (E).

On suppose ici que dans l'équation différentielle (E), la constante  $a$  est **réelle**.

### Proposition 2.12 (Second membre trigonométrique)

Si le second membre  $\varphi$  de (E) est défini par  $\varphi(t) = A \cos(\omega t)$  ou  $A \sin(\omega t)$  avec  $\omega > 0$  et  $A \in \mathbb{R}^*$ , voici deux méthodes pour déterminer une solution particulière de (E) reposant sur le fait que  $A \cos(\omega t) = \Re(A e^{i\omega t})$  et  $A \sin(\omega t) = \Im(A e^{i\omega t})$ .

#### ① Méthode 1 (utilisée en physique)

- On cherche une solution particulière **complexe** de l'équation « **complexifiée** »

$$z'(t) + az(t) = A e^{i\omega t}$$

de la forme  $z_p : t \mapsto B e^{i\omega t}$  avec  $B \in \mathbb{C}$  (en physique, on recherche souvent  $B$  sous la forme  $R e^{i\psi}$  avec  $R > 0$  et  $\psi \in \mathbb{R}$ , donc  $z_p$  est de la forme  $t \mapsto R e^{i(\omega t + \psi)}$ ).

- Si  $\varphi(t) = \cos(\omega t)$  (resp.  $\sin(\omega t)$ ) on prend la partie réelle (resp. imaginaire) de  $z_p$ , et l'on obtient une solution particulière **réelle**  $u_p : I \rightarrow \mathbb{R}$  de l'équation (E).

#### ② Méthode 2

On recherche directement une solution particulière **réelle** de (E) de la forme  $u_p : t \mapsto \mu \cos(\omega t) + \nu \sin(\omega t)$  avec  $(\mu, \nu) \in \mathbb{R}^2$  (ou de la forme  $u_p : t \mapsto R \cos(\omega t + \psi)$  avec  $R > 0$  et  $\psi \in \mathbb{R}$ ).

**Proposition 2.13 (Un deuxième principe de superposition)**

Soit  $a \in \mathbb{K}$ ,  $(\alpha_1, \alpha_2) \in \mathbb{K}^2$  et  $\varphi_1, \varphi_2$  deux applications continues de  $I$  dans  $\mathbb{K}$ .  
Supposons avoir trouvé deux fonctions particulières  $u_1$  et  $u_2$  telles que :

- $u_1$  est une solution de l'équation  $u'(t) + au(t) = \varphi_1(t)$  sur  $I$  ;
- $u_2$  est une solution de l'équation  $u'(t) + au(t) = \varphi_2(t)$  sur  $I$ .

**Proposition 2.13 (Un deuxième principe de superposition)**

Soit  $a \in \mathbb{K}$ ,  $(\alpha_1, \alpha_2) \in \mathbb{K}^2$  et  $\varphi_1, \varphi_2$  deux applications continues de  $I$  dans  $\mathbb{K}$ .  
Supposons avoir trouvé deux fonctions particulières  $u_1$  et  $u_2$  telles que :

- $u_1$  est une solution de l'équation  $u'(t) + au(t) = \varphi_1(t)$  sur  $I$  ;
- $u_2$  est une solution de l'équation  $u'(t) + au(t) = \varphi_2(t)$  sur  $I$ .

Alors la fonction  $\alpha_1 u_1 + \alpha_2 u_2$  est une solution de l'équation

$$u'(t) + au(t) = \alpha_1 \varphi_1(t) + \alpha_2 \varphi_2(t).$$



**Proposition 2.13 (Un deuxième principe de superposition)**

Soit  $a \in \mathbb{K}$ ,  $(\alpha_1, \alpha_2) \in \mathbb{K}^2$  et  $\varphi_1, \varphi_2$  deux applications continues de  $I$  dans  $\mathbb{K}$ .  
Supposons avoir trouvé deux fonctions particulières  $u_1$  et  $u_2$  telles que :

- $u_1$  est une solution de l'équation  $u'(t) + au(t) = \varphi_1(t)$  sur  $I$  ;
- $u_2$  est une solution de l'équation  $u'(t) + au(t) = \varphi_2(t)$  sur  $I$ .

Alors la fonction  $\alpha_1 u_1 + \alpha_2 u_2$  est une solution de l'équation

$$u'(t) + au(t) = \alpha_1 \varphi_1(t) + \alpha_2 \varphi_2(t).$$

Ce principe de superposition est très utile pour trouver des solutions particulières dans le cas où le second membre de l'équation (E) s'écrit comme somme de fonctions élémentaires.

Cela permet de décomposer un problème compliqué en plusieurs problèmes plus simples. Il faut toutefois faire attention à appliquer ce principe uniquement aux équations différentielles **linéaires**.

**Exemple 2.14**

Considérons l'équation différentielle

$$u'(t) + 3u(t) = 4e^{-t} - 5e^{-3t} + 13 \sin(2t). \quad (\text{E})$$

---

## Exemple 2.14

Considérons l'équation différentielle

$$u'(t) + 3u(t) = 4e^{-t} - 5e^{-3t} + 13\sin(2t). \quad (\text{E})$$

① L'équation homogène associée  $u'_H(t) + 3u_H(t) = 0$  admet pour solution générale

$$u_H(t) = \lambda e^{-3t}, \quad \lambda \in \mathbb{R}.$$

## Exemple 2.14

Considérons l'équation différentielle

$$u'(t) + 3u(t) = 4e^{-t} - 5e^{-3t} + 13\sin(2t). \quad (\text{E})$$

- ① L'équation homogène associée  $u'_H(t) + 3u_H(t) = 0$  admet pour solution générale

$$u_H(t) = \lambda e^{-3t}, \quad \lambda \in \mathbb{R}.$$

- ② Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $4\varphi_1 - 5\varphi_2 + 13\varphi_3$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$ ,  $\varphi_2(t) = e^{-3t}$  et  $\varphi_3(t) = \sin(2t)$ .

## Exemple 2.14

Considérons l'équation différentielle

$$u'(t) + 3u(t) = 4e^{-t} - 5e^{-3t} + 13\sin(2t). \quad (\text{E})$$

- ① L'équation homogène associée  $u'_H(t) + 3u_H(t) = 0$  admet pour solution générale

$$u_H(t) = \lambda e^{-3t}, \quad \lambda \in \mathbb{R}.$$

- ② Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $4\varphi_1 - 5\varphi_2 + 13\varphi_3$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$ ,  $\varphi_2(t) = e^{-3t}$  et  $\varphi_3(t) = \sin(2t)$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 4u_1 - 5u_2 + 13u_3$  où  $u_1$ ,  $u_2$  et  $u_3$  sont des fonctions vérifiant

$$(\text{E}_1): u'_1(t) + 3u_1(t) = e^{-t}, \quad (\text{E}_2): u'_2(t) + 3u_2(t) = e^{-3t}, \quad (\text{E}_3): u'_3(t) + 3u_3(t) = \sin(2t).$$

## Exemple 2.14

Considérons l'équation différentielle

$$u'(t) + 3u(t) = 4e^{-t} - 5e^{-3t} + 13\sin(2t). \quad (\text{E})$$

- ① L'équation homogène associée  $u'_H(t) + 3u_H(t) = 0$  admet pour solution générale

$$u_H(t) = \lambda e^{-3t}, \quad \lambda \in \mathbb{R}.$$

- ② Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $4\varphi_1 - 5\varphi_2 + 13\varphi_3$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$ ,  $\varphi_2(t) = e^{-3t}$  et  $\varphi_3(t) = \sin(2t)$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 4u_1 - 5u_2 + 13u_3$  où  $u_1$ ,  $u_2$  et  $u_3$  sont des fonctions vérifiant

$$(\text{E}_1): u'_1(t) + 3u_1(t) = e^{-t}, \quad (\text{E}_2): u'_2(t) + 3u_2(t) = e^{-3t}, \quad (\text{E}_3): u'_3(t) + 3u_3(t) = \sin(2t).$$

- $(\text{E}_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 e^{-t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{2}$ .

## Exemple 2.14

Considérons l'équation différentielle

$$u'(t) + 3u(t) = 4e^{-t} - 5e^{-3t} + 13\sin(2t). \quad (\text{E})$$

- ① L'équation homogène associée  $u'_H(t) + 3u_H(t) = 0$  admet pour solution générale

$$u_H(t) = \lambda e^{-3t}, \quad \lambda \in \mathbb{R}.$$

- ② Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $4\varphi_1 - 5\varphi_2 + 13\varphi_3$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$ ,  $\varphi_2(t) = e^{-3t}$  et  $\varphi_3(t) = \sin(2t)$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 4u_1 - 5u_2 + 13u_3$  où  $u_1$ ,  $u_2$  et  $u_3$  sont des fonctions vérifiant

$$(\text{E}_1): u'_1(t) + 3u_1(t) = e^{-t}, \quad (\text{E}_2): u'_2(t) + 3u_2(t) = e^{-3t}, \quad (\text{E}_3): u'_3(t) + 3u_3(t) = \sin(2t).$$

- $(\text{E}_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 e^{-t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{2}$ .
- $(\text{E}_2)$  admet une solution de la forme  $u_2(t) = B_2 t e^{-3t}$ . On trouve  $B_2 = 1$ .

## Exemple 2.14

Considérons l'équation différentielle

$$u'(t) + 3u(t) = 4e^{-t} - 5e^{-3t} + 13\sin(2t). \quad (\text{E})$$

- ① L'équation homogène associée  $u'_H(t) + 3u_H(t) = 0$  admet pour solution générale

$$u_H(t) = \lambda e^{-3t}, \quad \lambda \in \mathbb{R}.$$

- ② Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $4\varphi_1 - 5\varphi_2 + 13\varphi_3$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$ ,  $\varphi_2(t) = e^{-3t}$  et  $\varphi_3(t) = \sin(2t)$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 4u_1 - 5u_2 + 13u_3$  où  $u_1$ ,  $u_2$  et  $u_3$  sont des fonctions vérifiant

$$(\text{E}_1): u'_1(t) + 3u_1(t) = e^{-t}, \quad (\text{E}_2): u'_2(t) + 3u_2(t) = e^{-3t}, \quad (\text{E}_3): u'_3(t) + 3u_3(t) = \sin(2t).$$

- $(\text{E}_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 e^{-t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{2}$ .
- $(\text{E}_2)$  admet une solution de la forme  $u_2(t) = B_2 t e^{-3t}$ . On trouve  $B_2 = 1$ .
- $(\text{E}_3)$  admet une solution de la forme  $u_3(t) = \mu \cos(2t) + \nu \sin(2t)$  avec  $(\mu, \nu) \in \mathbb{R}^2$ .  
En reportant dans  $(\text{E}_3)$ , on trouve le système  $3\mu + 2\nu = 0$  et  $-2\mu + 3\nu = 1$  de solution  $\mu = -\frac{2}{13}$ ,  $\nu = \frac{3}{13}$ .



## Exemple 2.14

Considérons l'équation différentielle

$$u'(t) + 3u(t) = 4e^{-t} - 5e^{-3t} + 13\sin(2t). \quad (\text{E})$$

- ① L'équation homogène associée  $u'_H(t) + 3u_H(t) = 0$  admet pour solution générale

$$u_H(t) = \lambda e^{-3t}, \quad \lambda \in \mathbb{R}.$$

- ② Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $4\varphi_1 - 5\varphi_2 + 13\varphi_3$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$ ,  $\varphi_2(t) = e^{-3t}$  et  $\varphi_3(t) = \sin(2t)$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 4u_1 - 5u_2 + 13u_3$  où  $u_1$ ,  $u_2$  et  $u_3$  sont des fonctions vérifiant

$$(\text{E}_1): u'_1(t) + 3u_1(t) = e^{-t}, \quad (\text{E}_2): u'_2(t) + 3u_2(t) = e^{-3t}, \quad (\text{E}_3): u'_3(t) + 3u_3(t) = \sin(2t).$$

- $(\text{E}_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 e^{-t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{2}$ .
- $(\text{E}_2)$  admet une solution de la forme  $u_2(t) = B_2 t e^{-3t}$ . On trouve  $B_2 = 1$ .
- $(\text{E}_3)$  admet une solution de la forme  $u_3(t) = \mu \cos(2t) + \nu \sin(2t)$  avec  $(\mu, \nu) \in \mathbb{R}^2$ .  
En reportant dans  $(\text{E}_3)$ , on trouve le système  $3\mu + 2\nu = 0$  et  $-2\mu + 3\nu = 1$  de solution  $\mu = -\frac{2}{13}$ ,  $\nu = \frac{3}{13}$ .

D'où 
$$u_p(t) = 2e^{-t} - 5te^{-3t} - 2\cos(2t) + 3\sin(2t).$$

## Exemple 2.14

Considérons l'équation différentielle

$$u'(t) + 3u(t) = 4e^{-t} - 5te^{-3t} + 13\sin(2t). \quad (E)$$

- ① L'équation homogène associée  $u'_H(t) + 3u_H(t) = 0$  admet pour solution générale

$$u_H(t) = \lambda e^{-3t}, \quad \lambda \in \mathbb{R}.$$

- ② Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $4\varphi_1 - 5\varphi_2 + 13\varphi_3$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$ ,  $\varphi_2(t) = te^{-3t}$  et  $\varphi_3(t) = \sin(2t)$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 4u_1 - 5u_2 + 13u_3$  où  $u_1$ ,  $u_2$  et  $u_3$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1): u'_1(t) + 3u_1(t) = e^{-t}, \quad (E_2): u'_2(t) + 3u_2(t) = te^{-3t}, \quad (E_3): u'_3(t) + 3u_3(t) = \sin(2t).$$

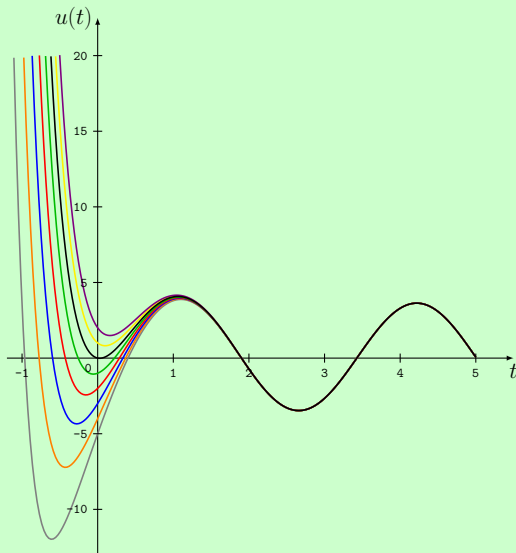
- $(E_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 e^{-t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{2}$ .
- $(E_2)$  admet une solution de la forme  $u_2(t) = B_2 t e^{-3t}$ . On trouve  $B_2 = 1$ .
- $(E_3)$  admet une solution de la forme  $u_3(t) = \mu \cos(2t) + \nu \sin(2t)$  avec  $(\mu, \nu) \in \mathbb{R}^2$ .  
En reportant dans  $(E_3)$ , on trouve le système  $3\mu + 2\nu = 0$  et  $-2\mu + 3\nu = 1$  de solution  $\mu = -\frac{2}{13}$ ,  $\nu = \frac{3}{13}$ .

D'où 
$$u_p(t) = 2e^{-t} - 5te^{-3t} - 2\cos(2t) + 3\sin(2t).$$

- ③ La solution générale de (E) s'écrit finalement

$$u(t) = (\lambda - 5t)e^{-3t} + 2e^{-t} - 2\cos(2t) + 3\sin(2t), \quad \lambda \in \mathbb{R}.$$

## Exemple 2.14



Quelques courbes pour  $\lambda \in \{-5, -4, -3, -2, -1, 0, 1, 2\}$

## Remarque 2.15 (Approche complexe)

Pour trouver une solution particulière de l'équation  $(E_3) : u_3'(t) + 3u_3(t) = \sin(2t)$ , on peut aussi utiliser la méthode des complexes. On introduit l'équation complexifiée

$$z'(t) + 3z(t) = e^{2it}. \quad (E'_3)$$

## Remarque 2.15 (Approche complexe)

Pour trouver une solution particulière de l'équation  $(E_3) : u_3'(t) + 3u_3(t) = \sin(2t)$ , on peut aussi utiliser la méthode des complexes. On introduit l'équation complexifiée

$$z'(t) + 3z(t) = e^{2it}. \quad (E'_3)$$

On cherche une solution particulière de la forme  $z_3(t) = B_3 e^{2it}$  avec  $B_3 \in \mathbb{C}$ .

En reportant dans  $(E'_3)$ , on trouve  $B_3 = \frac{1}{3 + 2i} = \frac{1}{13}(3 - 2i)$ .

## Remarque 2.15 (Approche complexe)

Pour trouver une solution particulière de l'équation  $(E_3) : u_3'(t) + 3u_3(t) = \sin(2t)$ , on peut aussi utiliser la méthode des complexes. On introduit l'équation complexifiée

$$z'(t) + 3z(t) = e^{2it}. \quad (E'_3)$$

On cherche une solution particulière de la forme  $z_3(t) = B_3 e^{2it}$  avec  $B_3 \in \mathbb{C}$ .

En reportant dans  $(E'_3)$ , on trouve  $B_3 = \frac{1}{3+2i} = \frac{1}{13}(3-2i)$ .

① **Première approche :**

$$\begin{aligned} z_3(t) &= \frac{1}{13}(3-2i)(\cos(2t) + i\sin(2t)) \\ &= \frac{1}{13}[(3\cos(2t) + 2\sin(2t)) + i(-2\cos(2t) + 3\sin(2t))]. \end{aligned}$$

## Remarque 2.15 (Approche complexe)

Pour trouver une solution particulière de l'équation  $(E_3) : u_3'(t) + 3u_3(t) = \sin(2t)$ , on peut aussi utiliser la méthode des complexes. On introduit l'équation complexifiée

$$z'(t) + 3z(t) = e^{2it}. \quad (E'_3)$$

On cherche une solution particulière de la forme  $z_3(t) = B_3 e^{2it}$  avec  $B_3 \in \mathbb{C}$ .

En reportant dans  $(E'_3)$ , on trouve  $B_3 = \frac{1}{3+2i} = \frac{1}{13}(3-2i)$ .

① **Première approche :**

$$\begin{aligned} z_3(t) &= \frac{1}{13}(3-2i)(\cos(2t) + i\sin(2t)) \\ &= \frac{1}{13}[(3\cos(2t) + 2\sin(2t)) + i(-2\cos(2t) + 3\sin(2t))]. \end{aligned}$$

$$\text{Enfin } u_3(t) = \Im(z_3(t)) = \frac{1}{13}(-2\cos(2t) + 3\sin(2t)).$$

## Remarque 2.15 (Approche complexe)

Pour trouver une solution particulière de l'équation  $(E_3) : u_3'(t) + 3u_3(t) = \sin(2t)$ , on peut aussi utiliser la méthode des complexes. On introduit l'équation complexifiée

$$z'(t) + 3z(t) = e^{2it}. \quad (E'_3)$$

On cherche une solution particulière de la forme  $z_3(t) = B_3 e^{2it}$  avec  $B_3 \in \mathbb{C}$ .

En reportant dans  $(E'_3)$ , on trouve  $B_3 = \frac{1}{3+2i} = \frac{1}{13}(3-2i)$ .

① **Première approche :**

$$\begin{aligned} z_3(t) &= \frac{1}{13}(3-2i)(\cos(2t) + i\sin(2t)) \\ &= \frac{1}{13}[(3\cos(2t) + 2\sin(2t)) + i(-2\cos(2t) + 3\sin(2t))]. \end{aligned}$$

$$\text{Enfin } u_3(t) = \Im(z_3(t)) = \frac{1}{13}(-2\cos(2t) + 3\sin(2t)).$$

② **Deuxième approche :**

$$\text{On écrit } B_3 = R e^{i\psi} \text{ avec } R = |B_3| = \frac{1}{\sqrt{13}} \text{ et } \psi = \arg(B_3) = -\arctan \frac{2}{3}$$



## Remarque 2.15 (Approche complexe)

Pour trouver une solution particulière de l'équation  $(E_3) : u_3'(t) + 3u_3(t) = \sin(2t)$ , on peut aussi utiliser la méthode des complexes. On introduit l'équation complexifiée

$$z'(t) + 3z(t) = e^{2it}. \quad (E'_3)$$

On cherche une solution particulière de la forme  $z_3(t) = B_3 e^{2it}$  avec  $B_3 \in \mathbb{C}$ .

En reportant dans  $(E'_3)$ , on trouve  $B_3 = \frac{1}{3+2i} = \frac{1}{13}(3-2i)$ .

① **Première approche :**

$$\begin{aligned} z_3(t) &= \frac{1}{13}(3-2i)(\cos(2t) + i\sin(2t)) \\ &= \frac{1}{13}[(3\cos(2t) + 2\sin(2t)) + i(-2\cos(2t) + 3\sin(2t))]. \end{aligned}$$

$$\text{Enfin } u_3(t) = \Im(z_3(t)) = \frac{1}{13}(-2\cos(2t) + 3\sin(2t)).$$

② **Deuxième approche :**

$$\text{On écrit } B_3 = R e^{i\psi} \text{ avec } R = |B_3| = \frac{1}{\sqrt{13}} \text{ et } \psi = \arg(B_3) = -\arctan \frac{2}{3}$$

$$\text{puis } z_3(t) = R e^{i(2t+\psi)} = \frac{1}{\sqrt{13}}(\cos(2t+\psi) + i\sin(2t+\psi)).$$

## Remarque 2.15 (Approche complexe)

Pour trouver une solution particulière de l'équation  $(E_3) : u_3'(t) + 3u_3(t) = \sin(2t)$ , on peut aussi utiliser la méthode des complexes. On introduit l'équation complexifiée

$$z'(t) + 3z(t) = e^{2it}. \quad (E'_3)$$

On cherche une solution particulière de la forme  $z_3(t) = B_3 e^{2it}$  avec  $B_3 \in \mathbb{C}$ .

En reportant dans  $(E'_3)$ , on trouve  $B_3 = \frac{1}{3 + 2i} = \frac{1}{13}(3 - 2i)$ .

① **Première approche :**

$$\begin{aligned} z_3(t) &= \frac{1}{13}(3 - 2i)(\cos(2t) + i\sin(2t)) \\ &= \frac{1}{13}[(3\cos(2t) + 2\sin(2t)) + i(-2\cos(2t) + 3\sin(2t))]. \end{aligned}$$

$$\text{Enfin } u_3(t) = \Im(z_3(t)) = \frac{1}{13}(-2\cos(2t) + 3\sin(2t)).$$

② **Deuxième approche :**

$$\text{On écrit } B_3 = Re^{i\psi} \text{ avec } R = |B_3| = \frac{1}{\sqrt{13}} \text{ et } \psi = \arg(B_3) = -\arctan \frac{2}{3}$$

$$\text{puis } z_3(t) = Re^{i(2t+\psi)} = \frac{1}{\sqrt{13}}(\cos(2t + \psi) + i\sin(2t + \psi)).$$

$$\text{Enfin } u_3(t) = \Im(z_3(t)) = \frac{1}{\sqrt{13}}\sin(2t - \arctan \frac{2}{3}).$$

- 1 Motivations
- 2 Équations différentielles du 1<sup>er</sup> ordre
- 3 Équations différentielles du 2<sup>nd</sup> ordre
  - Définitions
  - Solution générale de l'équation homogène
  - Solution générale
  - Second membre exponentiel ou trigonométrique
  - Principe de superposition
  - Exemples

### Définition 3.1 (Équation différentielle du 2<sup>nd</sup> ordre)

- ① Une **équation différentielle linéaire du second ordre à coefficients constants** est une équation de la forme :

$$u''(t) + au'(t) + bu(t) = \varphi(t) \quad (\text{E})$$

où  $a$  et  $b$  sont des **constantes réelles** fixées, appelées **coefficients** de l'équation, et  $\varphi : I \rightarrow \mathbb{K}$  est une application **continue** fixée, appelée **second membre** de l'équation.

On rencontre aussi (notamment en physique) les notations

$$\begin{cases} u'(t) = \frac{du}{dt}(t) = \dot{u}(t) \\ u''(t) = \frac{d^2u}{dt^2}(t) = \ddot{u}(t) \end{cases}$$

(notations de Lagrange/Leibniz/Newton.)

### Définition 3.1 (Équation différentielle du 2<sup>nd</sup> ordre)

- ① Une **équation différentielle linéaire du second ordre à coefficients constants** est une équation de la forme :

$$u''(t) + au'(t) + bu(t) = \varphi(t) \quad (\text{E})$$

où  $a$  et  $b$  sont des **constantes réelles** fixées, appelées **coefficients** de l'équation, et  $\varphi : I \rightarrow \mathbb{K}$  est une application **continue** fixée, appelée **second membre** de l'équation.

On rencontre aussi (notamment en physique) les notations  
(notations de Lagrange/Leibniz/Newton.)

$$\begin{cases} u'(t) = \frac{du}{dt}(t) = \dot{u}(t) \\ u''(t) = \frac{d^2u}{dt^2}(t) = \ddot{u}(t) \end{cases}$$

- ② On appelle **équation homogène associée à (E)** l'équation

$$u''(t) + au'(t) + bu(t) = 0. \quad (\text{E}_0)$$

### Définition 3.1 (Équation différentielle du 2<sup>nd</sup> ordre)

- ① Une **équation différentielle linéaire du second ordre à coefficients constants** est une équation de la forme :

$$u''(t) + au'(t) + bu(t) = \varphi(t) \quad (\mathbf{E})$$

où  $a$  et  $b$  sont des **constantes réelles** fixées, appelées **coefficients** de l'équation, et  $\varphi : I \rightarrow \mathbb{K}$  est une application **continue** fixée, appelée **second membre** de l'équation.

On rencontre aussi (notamment en physique) les notations  
(notations de Lagrange/Leibniz/Newton.)

$$\begin{cases} u'(t) = \frac{du}{dt}(t) = \dot{u}(t) \\ u''(t) = \frac{d^2u}{dt^2}(t) = \ddot{u}(t) \end{cases}$$

- ② On appelle **équation homogène associée à (E)** l'équation

$$u''(t) + au'(t) + bu(t) = 0. \quad (\mathbf{E}_0)$$

- ③ On appelle **équation caractéristique associée à (E)** l'équation

$$r^2 + ar + b = 0. \quad (\mathbf{C})$$

### Remarque 3.2 (Solutions exponentielles)

Une fonction exponentielle  $t \mapsto e^{rt}$  est **solution de (E<sub>0</sub>)** ssi  $r$  est **racine de (C)**.

**Théorème 3.3 (Solution générale de  $(E_0)$ )**

On note  $\Delta$  le discriminant de l'équation caractéristique (C).

On note  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{C}}$  l'ensemble des solutions à valeurs **complexes** et  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}}$  l'ensemble des solutions à valeurs **réelles** de l'équation homogène  $(E_0)$ . Bien sûr  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}} \subset \mathcal{S}_{H,\mathbb{C}}$ .

**Théorème 3.3 (Solution générale de  $(E_0)$ )**

On note  $\Delta$  le discriminant de l'équation caractéristique (C).

On note  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{C}}$  l'ensemble des solutions à valeurs **complexes** et  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}}$  l'ensemble des solutions à valeurs **réelles** de l'équation homogène  $(E_0)$ . Bien sûr  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}} \subset \mathcal{S}_{H,\mathbb{C}}$ .

❶ Si  $\Delta > 0$  : l'équation (C) a deux racines **réelles distinctes**  $r_1$  et  $r_2$ , et :

$$\mathcal{S}_{H,\mathbb{C}} = \{t \mapsto \lambda_1 e^{r_1 t} + \lambda_2 e^{r_2 t}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{C}^2\};$$

$$\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}} = \{t \mapsto \lambda_1 e^{r_1 t} + \lambda_2 e^{r_2 t}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{R}^2\}.$$



**Théorème 3.3 (Solution générale de  $(E_0)$ )**

On note  $\Delta$  le discriminant de l'équation caractéristique (C).

On note  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{C}}$  l'ensemble des solutions à valeurs **complexes** et  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}}$  l'ensemble des solutions à valeurs **réelles** de l'équation homogène  $(E_0)$ . Bien sûr  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}} \subset \mathcal{S}_{H,\mathbb{C}}$ .

- ❶ Si  $\Delta > 0$  : l'équation (C) a deux racines **réelles distinctes**  $r_1$  et  $r_2$ , et :

$$\mathcal{S}_{H,\mathbb{C}} = \{t \mapsto \lambda_1 e^{r_1 t} + \lambda_2 e^{r_2 t}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{C}^2\};$$

$$\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}} = \{t \mapsto \lambda_1 e^{r_1 t} + \lambda_2 e^{r_2 t}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{R}^2\}.$$

- ❷ Si  $\Delta = 0$  : l'équation (C) a une racine **réelle double**  $r$ , et :

$$\mathcal{S}_{H,\mathbb{C}} = \{t \mapsto (\lambda_1 t + \lambda_2) e^{rt}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{C}^2\};$$

$$\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}} = \{t \mapsto (\lambda_1 t + \lambda_2) e^{rt}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{R}^2\}.$$

**Théorème 3.3 (Solution générale de  $(E_0)$ )**

On note  $\Delta$  le discriminant de l'équation caractéristique (C).

On note  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{C}}$  l'ensemble des solutions à valeurs **complexes** et  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}}$  l'ensemble des solutions à valeurs **réelles** de l'équation homogène  $(E_0)$ . Bien sûr  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}} \subset \mathcal{S}_{H,\mathbb{C}}$ .

- ① Si  $\Delta > 0$  : l'équation (C) a deux racines **réelles distinctes**  $r_1$  et  $r_2$ , et :

$$\mathcal{S}_{H,\mathbb{C}} = \{t \mapsto \lambda_1 e^{r_1 t} + \lambda_2 e^{r_2 t}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{C}^2\};$$

$$\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}} = \{t \mapsto \lambda_1 e^{r_1 t} + \lambda_2 e^{r_2 t}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{R}^2\}.$$

- ② Si  $\Delta = 0$  : l'équation (C) a une racine **réelle double**  $r$ , et :

$$\mathcal{S}_{H,\mathbb{C}} = \{t \mapsto (\lambda_1 t + \lambda_2) e^{rt}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{C}^2\};$$

$$\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}} = \{t \mapsto (\lambda_1 t + \lambda_2) e^{rt}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{R}^2\}.$$

- ③ Si  $\Delta < 0$  : l'équation (C) a deux racines **complexes non réelles conjuguées**  $r_1 = \delta + i\omega$  et  $r_2 = \delta - i\omega$  ( $\delta \in \mathbb{R}, \omega \in \mathbb{R}^*$ ), et :

$$\mathcal{S}_{H,\mathbb{C}} = \{t \mapsto \lambda_1 e^{r_1 t} + \lambda_2 e^{r_2 t}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{C}^2\};$$

$$\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}} = \{t \mapsto e^{\delta t} (\lambda \cos(\omega t) + \mu \sin(\omega t)), (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2\}.$$

### Théorème 3.3 (Solution générale de $(E_0)$ )

On note  $\Delta$  le discriminant de l'équation caractéristique (C).

On note  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{C}}$  l'ensemble des solutions à valeurs **complexes** et  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}}$  l'ensemble des solutions à valeurs **réelles** de l'équation homogène  $(E_0)$ . Bien sûr  $\mathcal{S}_{H,\mathbb{R}} \subset \mathcal{S}_{H,\mathbb{C}}$ .

- ① Si  $\Delta > 0$  : l'équation (C) a deux racines **réelles distinctes**  $r_1$  et  $r_2$ , et :

$$\begin{aligned}\mathcal{S}_{H,\mathbb{C}} &= \{t \mapsto \lambda_1 e^{r_1 t} + \lambda_2 e^{r_2 t}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{C}^2\}; \\ \mathcal{S}_{H,\mathbb{R}} &= \{t \mapsto \lambda_1 e^{r_1 t} + \lambda_2 e^{r_2 t}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{R}^2\}.\end{aligned}$$

- ② Si  $\Delta = 0$  : l'équation (C) a une racine **réelle double**  $r$ , et :

$$\begin{aligned}\mathcal{S}_{H,\mathbb{C}} &= \{t \mapsto (\lambda_1 t + \lambda_2) e^{rt}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{C}^2\}; \\ \mathcal{S}_{H,\mathbb{R}} &= \{t \mapsto (\lambda_1 t + \lambda_2) e^{rt}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{R}^2\}.\end{aligned}$$

- ③ Si  $\Delta < 0$  : l'équation (C) a deux racines **complexes non réelles conjuguées**  $r_1 = \delta + i\omega$  et  $r_2 = \delta - i\omega$  ( $\delta \in \mathbb{R}, \omega \in \mathbb{R}^*$ ), et :

$$\begin{aligned}\mathcal{S}_{H,\mathbb{C}} &= \{t \mapsto \lambda_1 e^{r_1 t} + \lambda_2 e^{r_2 t}, (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{C}^2\}; \\ \mathcal{S}_{H,\mathbb{R}} &= \{t \mapsto e^{\delta t} (\lambda \cos(\omega t) + \mu \sin(\omega t)), (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2\}.\end{aligned}$$

### Exemple 3.4 (Oscillateur harmonique libre)

L'équation  $\ddot{u}(t) + \omega^2 u(t) = 0$  ( $\omega > 0$  fixé) admet pour solution générale réelle

$$t \mapsto \lambda \cos(\omega t) + \mu \sin(\omega t), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$

On reprend l'équation avec second membre (E) :  $u''(t) + au'(t) + bu(t) = \varphi(t)$ .

#### Proposition 3.5 (Un premier principe de superposition)

*Soit  $u_p$  une solution particulière de (E) sur  $I$ .*

*L'ensemble des solutions de (E) sur  $I$  est constitué des applications de la forme  $u = u_p + u_H$  où  $u_H$  est une solution de l'équation homogène associée (E<sub>0</sub>).*

On reprend l'équation avec second membre (E) :  $u''(t) + au'(t) + bu(t) = \varphi(t)$ .

#### Proposition 3.5 (Un premier principe de superposition)

Soit  $u_p$  une solution particulière de (E) sur  $I$ .

L'ensemble des solutions de (E) sur  $I$  est constitué des applications de la forme  $u = u_p + u_H$  où  $u_H$  est une solution de l'équation homogène associée (E<sub>0</sub>).

Comme dans le cas des équations d'ordre 1, on admet que lorsque  $\varphi$  est continue, l'équation (E) admet toujours au moins une solution sur  $I$ .

En fait (E) admet **une infinité de solutions** (car les constantes  $\lambda_1$  et  $\lambda_2$  du théorème 3.3 peuvent prendre une infinité de valeurs). En général, comme les solutions dépendent de 2 paramètres, il faut deux conditions pour obtenir une solution unique.

On reprend l'équation avec second membre (E) :  $u''(t) + au'(t) + bu(t) = \varphi(t)$ .

### Proposition 3.5 (Un premier principe de superposition)

Soit  $u_p$  une solution particulière de (E) sur  $I$ .

L'ensemble des solutions de (E) sur  $I$  est constitué des applications de la forme  $u = u_p + u_H$  où  $u_H$  est une solution de l'équation homogène associée (E<sub>0</sub>).

Comme dans le cas des équations d'ordre 1, on admet que lorsque  $\varphi$  est continue, l'équation (E) admet toujours au moins une solution sur  $I$ .

En fait (E) admet **une infinité de solutions** (car les constantes  $\lambda_1$  et  $\lambda_2$  du théorème 3.3 peuvent prendre une infinité de valeurs). En général, comme les solutions dépendent de 2 paramètres, il faut deux conditions pour obtenir une solution unique.

### Théorème 3.6 (Théorème de Cauchy-Lipschitz (facultatif))

Soit  $t_0 \in I$  et  $u_0, v_0 \in \mathbb{K}$  fixés. Alors il existe **une unique solution** de l'équation (E) sur  $I$  vérifiant les **conditions initiales**  $u(t_0) = u_0$  et  $u'(t_0) = v_0$ .

Il s'agit d'un **problème de Cauchy** pour le second ordre.

On reprend l'équation avec second membre (E) :  $u''(t) + au'(t) + bu(t) = \varphi(t)$ .

#### Proposition 3.5 (Un premier principe de superposition)

Soit  $u_p$  une solution particulière de (E) sur  $I$ .

L'ensemble des solutions de (E) sur  $I$  est constitué des applications de la forme  $u = u_p + u_H$  où  $u_H$  est une solution de l'équation homogène associée (E<sub>0</sub>).

Comme dans le cas des équations d'ordre 1, on admet que lorsque  $\varphi$  est continue, l'équation (E) admet toujours au moins une solution sur  $I$ .

En fait (E) admet **une infinité de solutions** (car les constantes  $\lambda_1$  et  $\lambda_2$  du théorème 3.3 peuvent prendre une infinité de valeurs). En général, comme les solutions dépendent de 2 paramètres, il faut deux conditions pour obtenir une solution unique.

#### Théorème 3.6 (Théorème de Cauchy-Lipschitz (facultatif))

Soit  $t_0 \in I$  et  $u_0, v_0 \in \mathbb{K}$  fixés. Alors il existe **une unique solution** de l'équation (E) sur  $I$  vérifiant les **conditions initiales**  $u(t_0) = u_0$  et  $u'(t_0) = v_0$ .

Il s'agit d'un **problème de Cauchy** pour le second ordre.

#### Exemple 3.7 (Oscillateur harmonique libre)

L'équation  $\ddot{u}(t) + \omega^2 u(t) = 0$  ( $\omega > 0$  fixé) avec conditions initiales  $u(0) = u_0$  et  $\dot{u}(0) = v_0$  admet pour unique solution réelle  $u(t) = u_0 \cos(\omega t) + \frac{v_0}{\omega} \sin(\omega t)$ ,  $t \in \mathbb{R}^+$ .

**Proposition 3.8 (2<sup>nd</sup> membre polynômial, exponentiel ou trigonométrique)**

- ① Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction polynôme de degré  $d$  :
- si  $b \neq 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d$  ;
  - si  $b = 0$  et  $a \neq 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 1$  ;
  - si  $b = 0$  et  $a = 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 2$ .



**Proposition 3.8 (2<sup>nd</sup> membre polynômial, exponentiel ou trigonométrique)**

- ① Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction polynôme de degré  $d$  :
  - si  $b \neq 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d$  ;
  - si  $b = 0$  et  $a \neq 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 1$  ;
  - si  $b = 0$  et  $a = 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 2$ .
  
- ② Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction de la forme  $t \mapsto Ae^{\alpha t}$  sur  $I$ , avec  $(\alpha, A) \in \mathbb{K}^2$  :

Proposition 3.8 (2<sup>nd</sup> membre polynômial, exponentiel ou trigonométrique)

- ① Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction polynôme de degré  $d$  :
- si  $b \neq 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d$  ;
  - si  $b = 0$  et  $a \neq 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 1$  ;
  - si  $b = 0$  et  $a = 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 2$ .
- ② Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction de la forme  $t \mapsto Ae^{\alpha t}$  sur  $I$ , avec  $(\alpha, A) \in \mathbb{K}^2$  :
- si  $\alpha$  **n'est pas une racine** de l'équation caractéristique (C),  
alors la fonction  $u_p : t \mapsto \frac{A}{\alpha^2 + a\alpha + b} e^{\alpha t}$  est une solution particulière de (E) ;

Proposition 3.8 (2<sup>nd</sup> membre polynômial, exponentiel ou trigonométrique)

- ① Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction polynôme de degré  $d$  :
- si  $b \neq 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d$  ;
  - si  $b = 0$  et  $a \neq 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 1$  ;
  - si  $b = 0$  et  $a = 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 2$ .
- ② Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction de la forme  $t \mapsto A e^{\alpha t}$  sur  $I$ , avec  $(\alpha, A) \in \mathbb{K}^2$  :
- si  $\alpha$  **n'est pas une racine** de l'équation caractéristique (C),  
alors la fonction  $u_p : t \mapsto \frac{A}{\alpha^2 + a\alpha + b} e^{\alpha t}$  est une solution particulière de (E) ;
  - si  $\alpha$  est une **racine simple** de l'équation caractéristique (C),  
alors la fonction  $u_p : t \mapsto \frac{A}{2\alpha + a} t e^{\alpha t}$  est une solution particulière de (E) ;

Proposition 3.8 (2<sup>nd</sup> membre polynômial, exponentiel ou trigonométrique)

- ① Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction polynôme de degré  $d$  :
- si  $b \neq 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d$  ;
  - si  $b = 0$  et  $a \neq 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 1$  ;
  - si  $b = 0$  et  $a = 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 2$ .
- ② Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction de la forme  $t \mapsto A e^{\alpha t}$  sur  $I$ , avec  $(\alpha, A) \in \mathbb{K}^2$  :
- si  $\alpha$  **n'est pas une racine** de l'équation caractéristique (C),  
alors la fonction  $u_p : t \mapsto \frac{A}{\alpha^2 + a\alpha + b} e^{\alpha t}$  est une solution particulière de (E) ;
  - si  $\alpha$  est une **racine simple** de l'équation caractéristique (C),  
alors la fonction  $u_p : t \mapsto \frac{A}{2\alpha + a} t e^{\alpha t}$  est une solution particulière de (E) ;
  - si  $\alpha$  est une **racine double** de l'équation caractéristique (C),  
alors la fonction  $u_p : t \mapsto \frac{A}{2} t^2 e^{\alpha t}$  est une solution particulière de (E).

Proposition 3.8 (2<sup>nd</sup> membre polynômial, exponentiel ou trigonométrique)

- ① Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction polynôme de degré  $d$  :
- si  $b \neq 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d$  ;
  - si  $b = 0$  et  $a \neq 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 1$  ;
  - si  $b = 0$  et  $a = 0$  alors il existe une solution polynômiale de degré  $d + 2$ .
- ② Si le second membre  $\varphi$  de (E) est une fonction de la forme  $t \mapsto Ae^{\alpha t}$  sur  $I$ , avec  $(\alpha, A) \in \mathbb{K}^2$  :
- si  $\alpha$  **n'est pas une racine** de l'équation caractéristique (C),  
alors la fonction  $u_p : t \mapsto \frac{A}{\alpha^2 + a\alpha + b} e^{\alpha t}$  est une solution particulière de (E) ;
  - si  $\alpha$  est une **racine simple** de l'équation caractéristique (C),  
alors la fonction  $u_p : t \mapsto \frac{A}{2\alpha + a} t e^{\alpha t}$  est une solution particulière de (E) ;
  - si  $\alpha$  est une **racine double** de l'équation caractéristique (C),  
alors la fonction  $u_p : t \mapsto \frac{A}{2} t^2 e^{\alpha t}$  est une solution particulière de (E).
- ③ Si  $\varphi(t) = A\cos(\omega t)$  ou  $A\sin(\omega t)$  avec  $A \in \mathbb{R}$  et  $\omega > 0$  :
- la méthode est similaire à celle utilisée pour les équations d'ordre 1 en passant par le second membre intermédiaire  $t \mapsto Ae^{i\omega t}$ .

### Méthode pratique

Pour un second membre de (E) de la forme  $t \mapsto Ae^{\alpha t}$  sur  $I$  avec  $(\alpha, A) \in \mathbb{K}^2$ , il est inutile de retenir les formes précédentes.

En pratique, on préférera la méthode suivante :

### Méthode pratique

Pour un second membre de (E) de la forme  $t \mapsto Ae^{\alpha t}$  sur  $I$  avec  $(\alpha, A) \in \mathbb{K}^2$ , il est inutile de retenir les formes précédentes.

En pratique, on préférera la méthode suivante :

- lorsque  $\alpha$  **n'est pas une racine** de (C), on recherche une solution particulière de la forme  $u_p : t \mapsto Be^{\alpha t}$  avec  $B \in \mathbb{K}$ ,

### Méthode pratique

Pour un second membre de (E) de la forme  $t \mapsto Ae^{\alpha t}$  sur  $I$  avec  $(\alpha, A) \in \mathbb{K}^2$ , il est inutile de retenir les formes précédentes.

En pratique, on préférera la méthode suivante :

- lorsque  $\alpha$  **n'est pas une racine** de (C), on recherche une solution particulière de la forme  $u_p : t \mapsto Be^{\alpha t}$  avec  $B \in \mathbb{K}$ ,
- lorsque  $\alpha$  **est une racine simple** de (C), on recherche une solution particulière de la forme  $u_p : t \mapsto Bte^{\alpha t}$  avec  $B \in \mathbb{K}$ ,



### Méthode pratique

Pour un second membre de (E) de la forme  $t \mapsto Ae^{\alpha t}$  sur  $I$  avec  $(\alpha, A) \in \mathbb{K}^2$ , il est inutile de retenir les formes précédentes.

En pratique, on préférera la méthode suivante :

- lorsque  $\alpha$  **n'est pas une racine** de (C), on recherche une solution particulière de la forme  $u_p : t \mapsto Be^{\alpha t}$  avec  $B \in \mathbb{K}$ ,
- lorsque  $\alpha$  **est une racine simple** de (C), on recherche une solution particulière de la forme  $u_p : t \mapsto Bte^{\alpha t}$  avec  $B \in \mathbb{K}$ ,
- lorsque  $\alpha$  **est une racine double** de (C), on recherche une solution particulière de la forme  $u_p : t \mapsto Bt^2 e^{\alpha t}$  avec  $B \in \mathbb{K}$ ,

que l'on reporte dans (E) pour en tirer une équation sur  $B$ .

### Méthode pratique

Pour un second membre de (E) de la forme  $t \mapsto Ae^{\alpha t}$  sur  $I$  avec  $(\alpha, A) \in \mathbb{K}^2$ , il est inutile de retenir les formes précédentes.

En pratique, on préférera la méthode suivante :

- lorsque  $\alpha$  **n'est pas une racine** de (C), on recherche une solution particulière de la forme  $u_p : t \mapsto Be^{\alpha t}$  avec  $B \in \mathbb{K}$ ,
- lorsque  $\alpha$  **est une racine simple** de (C), on recherche une solution particulière de la forme  $u_p : t \mapsto Bte^{\alpha t}$  avec  $B \in \mathbb{K}$ ,
- lorsque  $\alpha$  **est une racine double** de (C), on recherche une solution particulière de la forme  $u_p : t \mapsto Bt^2e^{\alpha t}$  avec  $B \in \mathbb{K}$ ,

que l'on reporte dans (E) pour en tirer une équation sur  $B$ .

### Remarque 3.9 (Second membre polynôme $\times$ exponentiel ( facultatif))

Cette méthode est généralisable au cas de seconds membres de la forme  $t \mapsto P(t)e^{\alpha t}$  avec  $\alpha \in \mathbb{K}$  et  $P$  un polynôme de degré  $p$ .

Plus précisément :

dans le cas où  $\alpha$  **n'est pas une racine** (resp. **est une racine simple, est une racine double**) de (C), il existe une solution particulière de la forme  $u_p : t \mapsto Q(t)e^{\alpha t}$  (resp.  $t \mapsto tQ(t)e^{\alpha t}$ ,  $t \mapsto t^2Q(t)e^{\alpha t}$ ) où  $Q$  est un polynôme de degré  $p$ .

**Proposition 3.10 (Un deuxième principe de superposition)**

Soit  $(a, b) \in \mathbb{R}^2$ ,  $(\alpha_1, \alpha_2) \in \mathbb{K}$  et  $\varphi_1, \varphi_2$  deux applications continues de  $I$  dans  $\mathbb{K}$ .

Supposons avoir trouvé deux fonctions  $u_1$  et  $u_2$  telles que :

- $u_1$  est une solution de l'équation  $u''(t) + au'(t) + bu(t) = \varphi_1(t)$  sur  $I$  ;
- $u_2$  est une solution de l'équation  $u''(t) + au'(t) + bu(t) = \varphi_2(t)$  sur  $I$ .

**Proposition 3.10 (Un deuxième principe de superposition)**

Soit  $(a, b) \in \mathbb{R}^2$ ,  $(\alpha_1, \alpha_2) \in \mathbb{K}$  et  $\varphi_1, \varphi_2$  deux applications continues de  $I$  dans  $\mathbb{K}$ .

Supposons avoir trouvé deux fonctions  $u_1$  et  $u_2$  telles que :

- $u_1$  est une solution de l'équation  $u''(t) + au'(t) + bu(t) = \varphi_1(t)$  sur  $I$  ;
- $u_2$  est une solution de l'équation  $u''(t) + au'(t) + bu(t) = \varphi_2(t)$  sur  $I$ .

Alors  $\alpha_1 u_1 + \alpha_2 u_2$  est une solution de l'équation

$$u''(t) + au'(t) + bu(t) = \alpha_1 \varphi_1(t) + \alpha_2 \varphi_2(t).$$

**Proposition 3.10 (Un deuxième principe de superposition)**

Soit  $(a, b) \in \mathbb{R}^2$ ,  $(\alpha_1, \alpha_2) \in \mathbb{K}$  et  $\varphi_1, \varphi_2$  deux applications continues de  $I$  dans  $\mathbb{K}$ .

Supposons avoir trouvé deux fonctions  $u_1$  et  $u_2$  telles que :

- $u_1$  est une solution de l'équation  $u''(t) + au'(t) + bu(t) = \varphi_1(t)$  sur  $I$  ;
- $u_2$  est une solution de l'équation  $u''(t) + au'(t) + bu(t) = \varphi_2(t)$  sur  $I$ .

Alors  $\alpha_1 u_1 + \alpha_2 u_2$  est une solution de l'équation

$$u''(t) + au'(t) + bu(t) = \alpha_1 \varphi_1(t) + \alpha_2 \varphi_2(t).$$

**Remarque 3.11 (Ordre supérieur (facultatif))**

Toutes les méthodes présentées dans ce chapitre sont généralisables au cas des équations différentielles linéaires à coefficients constants d'ordre quelconque :

$$u^{(n)}(t) + a_1 u^{(n-1)} + a_2 u^{(n-2)} + \dots + a_{n-1} u'(t) + a_n u(t) = \varphi(t) \dots$$

**Exemple 3.12**

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 5u'(t) + 4u(t) = 6e^{-t} - 10e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

---

## Exemple 3.12

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 5u'(t) + 4u(t) = 6e^{-t} - 10e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

- ① L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 5r + 4 = 0$ . Elle a pour solutions  $-1$  et  $-4$ .

**Exemple 3.12**

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 5u'(t) + 4u(t) = 6e^{-t} - 10e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

- ① L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 5r + 4 = 0$ . Elle a pour solutions  $-1$  et  $-4$ .
- ② L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 5u_H'(t) + 4u_H(t) = 0$  admet alors pour solution générale

$$u_H(t) = \lambda e^{-t} + \mu e^{-4t}, \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$



## Exemple 3.12

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 5u'(t) + 4u(t) = 6e^{-t} - 10e^{-2t} \cos t. \quad (\text{E})$$

- ① L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 5r + 4 = 0$ . Elle a pour solutions  $-1$  et  $-4$ .
- ② L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 5u_H'(t) + 4u_H(t) = 0$  admet alors pour solution générale
 
$$u_H(t) = \lambda e^{-t} + \mu e^{-4t}, \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$
- ③ Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $6\varphi_1 - 10\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-2t} \cos t = \Re e(e^{(-2+i)t})$ .

## Exemple 3.12

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 5u'(t) + 4u(t) = 6e^{-t} - 10e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

- 1 L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 5r + 4 = 0$ . Elle a pour solutions  $-1$  et  $-4$ .
- 2 L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 5u_H'(t) + 4u_H(t) = 0$  admet alors pour solution générale

$$u_H(t) = \lambda e^{-t} + \mu e^{-4t}, \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$

- 3 Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $6\varphi_1 - 10\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-2t} \cos t = \Re e(e^{(-2+i)t})$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 6u_1 - 10u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1) : u_1''(t) + 5u_1'(t) + 4u_1(t) = e^{-t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 5u_2'(t) + 4u_2(t) = e^{-2t} \cos t.$$

## Exemple 3.12

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 5u'(t) + 4u(t) = 6e^{-t} - 10e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

- ① L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 5r + 4 = 0$ . Elle a pour solutions  $-1$  et  $-4$ .
- ② L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 5u_H'(t) + 4u_H(t) = 0$  admet alors pour solution générale

$$u_H(t) = \lambda e^{-t} + \mu e^{-4t}, \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$

- ③ Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $6\varphi_1 - 10\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-2t} \cos t = \Re e(e^{(-2+i)t})$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 6u_1 - 10u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1) : u_1''(t) + 5u_1'(t) + 4u_1(t) = e^{-t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 5u_2'(t) + 4u_2(t) = e^{-2t} \cos t.$$

- $(E_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 t e^{-t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{3}$ .

## Exemple 3.12

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 5u'(t) + 4u(t) = 6e^{-t} - 10e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

- ① L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 5r + 4 = 0$ . Elle a pour solutions  $-1$  et  $-4$ .
- ② L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 5u_H'(t) + 4u_H(t) = 0$  admet alors pour solution générale

$$u_H(t) = \lambda e^{-t} + \mu e^{-4t}, \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$

- ③ Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $6\varphi_1 - 10\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-2t} \cos t = \Re e(e^{(-2+i)t})$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 6u_1 - 10u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1) : u_1''(t) + 5u_1'(t) + 4u_1(t) = e^{-t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 5u_2'(t) + 4u_2(t) = e^{-2t} \cos t.$$

- $(E_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 t e^{-t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{3}$ .
- $(E_2)$  admet une solution de la forme  $u_2(t) = \Re e(B_2 e^{(-2+i)t})$ . On trouve  $B_2 = -\frac{3+i}{10}$ .

## Exemple 3.12

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 5u'(t) + 4u(t) = 6e^{-t} - 10e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

- 1 L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 5r + 4 = 0$ . Elle a pour solutions  $-1$  et  $-4$ .
- 2 L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 5u_H'(t) + 4u_H(t) = 0$  admet alors pour solution générale

$$u_H(t) = \lambda e^{-t} + \mu e^{-4t}, \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$

- 3 Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $6\varphi_1 - 10\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-2t} \cos t = \Re e(e^{(-2+i)t})$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 6u_1 - 10u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1) : u_1''(t) + 5u_1'(t) + 4u_1(t) = e^{-t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 5u_2'(t) + 4u_2(t) = e^{-2t} \cos t.$$

- $(E_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 t e^{-t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{3}$ .
- $(E_2)$  admet une solution de la forme  $u_2(t) = \Re e(B_2 e^{(-2+i)t})$ . On trouve  $B_2 = -\frac{3+i}{10}$ .

D'où

$$u_p(t) = 2t e^{-t} + (3 \cos t - \sin t) e^{-2t}.$$

## Exemple 3.12

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 5u'(t) + 4u(t) = 6e^{-t} - 10e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

- 1 L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 5r + 4 = 0$ . Elle a pour solutions  $-1$  et  $-4$ .
- 2 L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 5u_H'(t) + 4u_H(t) = 0$  admet alors pour solution générale

$$u_H(t) = \lambda e^{-t} + \mu e^{-4t}, \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$

- 3 Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $6\varphi_1 - 10\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-2t} \cos t = \Re e(e^{(-2+i)t})$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 6u_1 - 10u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1) : u_1''(t) + 5u_1'(t) + 4u_1(t) = e^{-t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 5u_2'(t) + 4u_2(t) = e^{-2t} \cos t.$$

- $(E_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 t e^{-t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{3}$ .
- $(E_2)$  admet une solution de la forme  $u_2(t) = \Re e(B_2 e^{(-2+i)t})$ . On trouve  $B_2 = -\frac{3+i}{10}$ .

D'où 
$$u_p(t) = 2t e^{-t} + (3 \cos t - \sin t) e^{-2t}.$$

- 4 La solution générale de (E) s'écrit finalement

$$u(t) = (2t + \lambda) e^{-t} + \mu e^{-4t} + (3 \cos t - \sin t) e^{-2t}, \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$

**Exemple 3.13**

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 5u(t) = 6e^{-t} - 8e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

---

**Exemple 3.13**

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 5u(t) = 6e^{-t} - 8e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

- ① L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 5 = 0$ . Elle a pour solutions  $-2 + i$  et  $-2 - i$ .



## Exemple 3.13

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 5u(t) = 6e^{-t} - 8e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

- ① L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 5 = 0$ . Elle a pour solutions  $-2 + i$  et  $-2 - i$ .
- ② L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 4u_H'(t) + 5u_H(t) = 0$  admet alors pour solution générale

$$u_H(t) = e^{-2t} (\lambda \cos t + \mu \sin t), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$

## Exemple 3.13

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 5u(t) = 6e^{-t} - 8e^{-2t} \cos t. \quad (\text{E})$$

- ① L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 5 = 0$ . Elle a pour solutions  $-2 + i$  et  $-2 - i$ .
- ② L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 4u_H'(t) + 5u_H(t) = 0$  admet alors pour solution générale
 
$$u_H(t) = e^{-2t}(\lambda \cos t + \mu \sin t), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$
- ③ Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $6\varphi_1 - 8\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-2t} \cos t = \Re(e^{(-2+i)t})$ .

## Exemple 3.13

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 5u(t) = 6e^{-t} - 8e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

- 1 L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 5 = 0$ . Elle a pour solutions  $-2 + i$  et  $-2 - i$ .
- 2 L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 4u_H'(t) + 5u_H(t) = 0$  admet alors pour solution générale
 
$$u_H(t) = e^{-2t}(\lambda \cos t + \mu \sin t), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$
- 3 Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $6\varphi_1 - 8\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-2t} \cos t = \Re e(e^{(-2+i)t})$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 6u_1 - 8u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1) : u_1''(t) + 4u_1'(t) + 5u_1(t) = e^{-t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 4u_2'(t) + 5u_2(t) = e^{-2t} \cos t.$$

## Exemple 3.13

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 5u(t) = 6e^{-t} - 8e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

- ① L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 5 = 0$ . Elle a pour solutions  $-2 + i$  et  $-2 - i$ .
- ② L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 4u_H'(t) + 5u_H(t) = 0$  admet alors pour solution générale
 
$$u_H(t) = e^{-2t}(\lambda \cos t + \mu \sin t), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$
- ③ Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $6\varphi_1 - 8\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-2t} \cos t = \Re e(e^{(-2+i)t})$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 6u_1 - 8u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1) : u_1''(t) + 4u_1'(t) + 5u_1(t) = e^{-t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 4u_2'(t) + 5u_2(t) = e^{-2t} \cos t.$$

- $(E_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 e^{-t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{2}$ .

## Exemple 3.13

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 5u(t) = 6e^{-t} - 8e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

- 1 L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 5 = 0$ . Elle a pour solutions  $-2 + i$  et  $-2 - i$ .
- 2 L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 4u_H'(t) + 5u_H(t) = 0$  admet alors pour solution générale
 
$$u_H(t) = e^{-2t}(\lambda \cos t + \mu \sin t), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$

- 3 Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $6\varphi_1 - 8\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-2t} \cos t = \Re(e^{(-2+i)t})$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 6u_1 - 8u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1) : u_1''(t) + 4u_1'(t) + 5u_1(t) = e^{-t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 4u_2'(t) + 5u_2(t) = e^{-2t} \cos t.$$

- $(E_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 e^{-t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{2}$ .
- $(E_2)$  admet une solution de la forme  $u_2(t) = \Re(B_2 t e^{(-2+i)t})$ . On trouve  $B_2 = -\frac{i}{2}$ .

## Exemple 3.13

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 5u(t) = 6e^{-t} - 8e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

- 1 L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 5 = 0$ . Elle a pour solutions  $-2 + i$  et  $-2 - i$ .
- 2 L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 4u_H'(t) + 5u_H(t) = 0$  admet alors pour solution générale
 
$$u_H(t) = e^{-2t}(\lambda \cos t + \mu \sin t), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$

- 3 Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $6\varphi_1 - 8\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-2t} \cos t = \Re(e^{(-2+i)t})$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 6u_1 - 8u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1) : u_1''(t) + 4u_1'(t) + 5u_1(t) = e^{-t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 4u_2'(t) + 5u_2(t) = e^{-2t} \cos t.$$

- $(E_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 e^{-t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{2}$ .
- $(E_2)$  admet une solution de la forme  $u_2(t) = \Re(B_2 t e^{(-2+i)t})$ . On trouve  $B_2 = -\frac{i}{2}$ .

D'où 
$$u_p(t) = 3e^{-t} - 4t e^{-2t} \sin t.$$

## Exemple 3.13

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 5u(t) = 6e^{-t} - 8e^{-2t} \cos t. \quad (E)$$

- ① L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 5 = 0$ . Elle a pour solutions  $-2 + i$  et  $-2 - i$ .
- ② L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 4u_H'(t) + 5u_H(t) = 0$  admet alors pour solution générale
- $$u_H(t) = e^{-2t}(\lambda \cos t + \mu \sin t), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$

- ③ Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $6\varphi_1 - 8\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-2t} \cos t = \Re(e^{(-2+i)t})$ .

Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 6u_1 - 8u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1) : u_1''(t) + 4u_1'(t) + 5u_1(t) = e^{-t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 4u_2'(t) + 5u_2(t) = e^{-2t} \cos t.$$

- $(E_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 e^{-t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{2}$ .
- $(E_2)$  admet une solution de la forme  $u_2(t) = \Re(B_2 t e^{(-2+i)t})$ . On trouve  $B_2 = -\frac{i}{2}$ .

D'où 
$$u_p(t) = 3e^{-t} - 4t e^{-2t} \sin t.$$

- ④ La solution générale de (E) s'écrit finalement

$$u(t) = (\lambda \cos t + \mu \sin t - 4t \sin t)e^{-2t} + 3e^{-t}, \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$

**Exemple 3.14**

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 4u(t) = 2e^{-2t} - 8e^{-t} \sin(\sqrt{3}t). \quad (\text{E})$$

---



**Exemple 3.14**

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 4u(t) = 2e^{-2t} - 8e^{-t} \sin(\sqrt{3}t). \quad (E)$$

- ① L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 4 = 0$ . Elle admet une racine double  $-2$ .

## Exemple 3.14

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 4u(t) = 2e^{-2t} - 8e^{-t} \sin(\sqrt{3}t). \quad (E)$$

- 1 L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 4 = 0$ . Elle admet une racine double  $-2$ .
- 2 L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 4u_H'(t) + 4u_H(t) = 0$  a alors pour solution générale  $u_H(t) = e^{-2t}(\lambda t + \mu)$ ,  $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ .

## Exemple 3.14

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 4u(t) = 2e^{-2t} - 8e^{-t} \sin(\sqrt{3}t). \quad (\text{E})$$

- ① L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 4 = 0$ . Elle admet une racine double  $-2$ .
- ② L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 4u_H'(t) + 4u_H(t) = 0$  a alors pour solution générale
 
$$u_H(t) = e^{-2t}(\lambda t + \mu), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$
- ③ Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $2\varphi_1 - 8\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-2t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-t} \sin(\sqrt{3}t) = \Im(e^{(-1+i\sqrt{3})t})$ .

## Exemple 3.14

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 4u(t) = 2e^{-2t} - 8e^{-t} \sin(\sqrt{3}t). \quad (E)$$

① L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 4 = 0$ . Elle admet une racine double  $-2$ .

② L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 4u_H'(t) + 4u_H(t) = 0$  a alors pour solution générale

$$u_H(t) = e^{-2t}(\lambda t + \mu), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$

③ Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $2\varphi_1 - 8\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-2t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-t} \sin(\sqrt{3}t) = \Im(e^{(-1+i\sqrt{3})t})$ . Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 2u_1 - 8u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1) : u_1''(t) + 4u_1'(t) + 4u_1(t) = e^{-2t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 4u_2'(t) + 4u_2(t) = e^{-t} \sin(\sqrt{3}t).$$

## Exemple 3.14

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 4u(t) = 2e^{-2t} - 8e^{-t} \sin(\sqrt{3}t). \quad (E)$$

- 1 L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 4 = 0$ . Elle admet une racine double  $-2$ .
- 2 L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 4u_H'(t) + 4u_H(t) = 0$  a alors pour solution générale
 
$$u_H(t) = e^{-2t}(\lambda t + \mu), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$
- 3 Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $2\varphi_1 - 8\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-2t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-t} \sin(\sqrt{3}t) = \Im(e^{(-1+i\sqrt{3})t})$ . Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 2u_1 - 8u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant
 
$$(E_1) : u_1''(t) + 4u_1'(t) + 4u_1(t) = e^{-2t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 4u_2'(t) + 4u_2(t) = e^{-t} \sin(\sqrt{3}t).$$
  - $(E_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 t^2 e^{-2t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{2}$ .

## Exemple 3.14

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 4u(t) = 2e^{-2t} - 8e^{-t} \sin(\sqrt{3}t). \quad (E)$$

- 1 L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 4 = 0$ . Elle admet une racine double  $-2$ .
- 2 L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 4u_H'(t) + 4u_H(t) = 0$  a alors pour solution générale
 
$$u_H(t) = e^{-2t}(\lambda t + \mu), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$
- 3 Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $2\varphi_1 - 8\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-2t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-t} \sin(\sqrt{3}t) = \Im(e^{(-1+i\sqrt{3})t})$ . Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 2u_1 - 8u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1) : u_1''(t) + 4u_1'(t) + 4u_1(t) = e^{-2t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 4u_2'(t) + 4u_2(t) = e^{-t} \sin(\sqrt{3}t).$$

- $(E_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 t^2 e^{-2t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{2}$ .
- $(E_2)$  admet une solution de la forme  $u_2(t) = \Im(B_2 e^{(-1+i\sqrt{3})t})$ . On trouve  $B_2 = -\frac{e^{i\frac{\pi}{3}}}{4}$ .

## Exemple 3.14

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 4u(t) = 2e^{-2t} - 8e^{-t} \sin(\sqrt{3}t). \quad (E)$$

- 1 L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 4 = 0$ . Elle admet une racine double  $-2$ .
- 2 L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 4u_H'(t) + 4u_H(t) = 0$  a alors pour solution générale
 
$$u_H(t) = e^{-2t}(\lambda t + \mu), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$
- 3 Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $2\varphi_1 - 8\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-2t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-t} \sin(\sqrt{3}t) = \Im(e^{(-1+i\sqrt{3})t})$ . Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 2u_1 - 8u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1) : u_1''(t) + 4u_1'(t) + 4u_1(t) = e^{-2t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 4u_2'(t) + 4u_2(t) = e^{-t} \sin(\sqrt{3}t).$$

- $(E_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 t^2 e^{-2t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{2}$ .
- $(E_2)$  admet une solution de la forme  $u_2(t) = \Im(B_2 e^{(-1+i\sqrt{3})t})$ . On trouve  $B_2 = -\frac{e^{i\frac{\pi}{3}}}{4}$ .

D'où 
$$u_p(t) = t^2 e^{-2t} + 2e^{-t} \sin(\sqrt{3}t + \frac{\pi}{3}).$$

## Exemple 3.14

Considérons l'équation différentielle

$$u''(t) + 4u'(t) + 4u(t) = 2e^{-2t} - 8e^{-t} \sin(\sqrt{3}t). \quad (E)$$

- 1 L'équation caractéristique associée à (E) s'écrit  $r^2 + 4r + 4 = 0$ . Elle admet une racine double  $-2$ .
- 2 L'équation homogène associée  $u_H''(t) + 4u_H'(t) + 4u_H(t) = 0$  a alors pour solution générale
 
$$u_H(t) = e^{-2t}(\lambda t + \mu), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$
- 3 Recherchons une solution particulière de (E). On décompose le second membre selon  $2\varphi_1 - 8\varphi_2$  avec  $\varphi_1(t) = e^{-2t}$  et  $\varphi_2(t) = e^{-t} \sin(\sqrt{3}t) = \Im(e^{(-1+i\sqrt{3})t})$ . Une solution particulière de (E) est de la forme  $u_p = 2u_1 - 8u_2$  où  $u_1$  et  $u_2$  sont des fonctions vérifiant

$$(E_1) : u_1''(t) + 4u_1'(t) + 4u_1(t) = e^{-2t}, \quad (E_2) : u_2''(t) + 4u_2'(t) + 4u_2(t) = e^{-t} \sin(\sqrt{3}t).$$

- $(E_1)$  admet une solution de la forme  $u_1(t) = B_1 t^2 e^{-2t}$ . On trouve  $B_1 = \frac{1}{2}$ .
- $(E_2)$  admet une solution de la forme  $u_2(t) = \Im(B_2 e^{(-1+i\sqrt{3})t})$ . On trouve  $B_2 = -\frac{e^{i\frac{\pi}{3}}}{4}$ .

D'où 
$$u_p(t) = t^2 e^{-2t} + 2e^{-t} \sin(\sqrt{3}t + \frac{\pi}{3}).$$

- 4 La solution générale de (E) s'écrit finalement

$$u(t) = (t^2 + \lambda t + \mu)e^{-2t} + 2e^{-t} \sin(\sqrt{3}t + \frac{\pi}{3}), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$





**INSA** INSTITUT NATIONAL  
DES SCIENCES  
APPLIQUÉES  
LYON

**Équations différentielles  
linéaires avec Maple**

*Aimé Lachal*

[http://math.univ-lyon1.fr/~alachal/diaporamas/  
diaporama\\_equations\\_differentielles/equations\\_differentielles0.html](http://math.univ-lyon1.fr/~alachal/diaporamas/diaporama_equations_differentielles/equations_differentielles0.html)

## Notions à retenir

- Techniques de résolution
  - ★ Équation homogène associée
  - ★ Recherche de solutions particulières pour un second membre exponentiel/trigonométrique (approches réelles et complexes)
  - ★ Principes de superposition
  - ★ Résolution de problème de Cauchy

## **Annexe**

- **Résolution des problèmes décrits en introduction**

- ④ Annexe A – Résolution de problèmes physiques
  - Un problème de cinématique
  - Un problème d'électrocinétique
  - Un problème de rhéologie

**Exemple A.1 (Tir d'un projectile)**

Reprenons le problème du projectile décrit en introduction de masse  $m$ , propulsé dans l'air à une vitesse initiale  $\vec{v}_0$  sous un angle de tir  $\alpha$ .

Ses coordonnées  $(x(t), y(t))$  au cours du temps vérifient les systèmes

$$\begin{cases} \ddot{x}(t) + \kappa \dot{x}(t) = 0 & (E_x) \\ x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = v_0 \cos \alpha & (CI_x) \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} \ddot{y}(t) + \kappa \dot{y}(t) = -g & (E_y) \\ y(0) = 0, \quad \dot{y}(0) = v_0 \sin \alpha & (CI_y) \end{cases}$$

---

**Exemple A.1 (Tir d'un projectile)**

Reprenons le problème du projectile décrit en introduction de masse  $m$ , propulsé dans l'air à une vitesse initiale  $\vec{v}_0$  sous un angle de tir  $\alpha$ .

Ses coordonnées  $(x(t), y(t))$  au cours du temps vérifient les systèmes

$$\begin{cases} \ddot{x}(t) + \kappa \dot{x}(t) = 0 & (E_x) \\ x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = v_0 \cos \alpha & (CI_x) \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} \ddot{y}(t) + \kappa \dot{y}(t) = -g & (E_y) \\ y(0) = 0, \quad \dot{y}(0) = v_0 \sin \alpha & (CI_y) \end{cases}$$

**① Équation caractéristique**

Les équations  $(E_x)$  et  $(E_y)$  admettent la même équation **caractéristique**  $r^2 + \kappa r = 0$ , de racines 0 et  $-\kappa$ .

## Exemple A.1 (Tir d'un projectile)

Reprenons le problème du projectile décrit en introduction de masse  $m$ , propulsé dans l'air à une vitesse initiale  $\vec{v}_0$  sous un angle de tir  $\alpha$ .

Ses coordonnées  $(x(t), y(t))$  au cours du temps vérifient les systèmes

$$\begin{cases} \ddot{x}(t) + \kappa \dot{x}(t) = 0 & (E_x) \\ x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = v_0 \cos \alpha & (CI_x) \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} \ddot{y}(t) + \kappa \dot{y}(t) = -g & (E_y) \\ y(0) = 0, \quad \dot{y}(0) = v_0 \sin \alpha & (CI_y) \end{cases}$$

① **Équation caractéristique**

Les équations  $(E_x)$  et  $(E_y)$  admettent la même équation **caractéristique**  $r^2 + \kappa r = 0$ , de racines 0 et  $-\kappa$ .

② **Résolution de  $(E_x)$ – $(CI_x)$** 

La solution générale de  $(E_x)$  est donnée par  $x(t) = \lambda + \mu e^{-\kappa t}$ ,  $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ .

## Exemple A.1 (Tir d'un projectile)

Reprenons le problème du projectile décrit en introduction de masse  $m$ , propulsé dans l'air à une vitesse initiale  $\vec{v}_0$  sous un angle de tir  $\alpha$ .

Ses coordonnées  $(x(t), y(t))$  au cours du temps vérifient les systèmes

$$\begin{cases} \ddot{x}(t) + \kappa \dot{x}(t) = 0 & (E_x) \\ x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = v_0 \cos \alpha & (CI_x) \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} \ddot{y}(t) + \kappa \dot{y}(t) = -g & (E_y) \\ y(0) = 0, \quad \dot{y}(0) = v_0 \sin \alpha & (CI_y) \end{cases}$$

① **Équation caractéristique**

Les équations  $(E_x)$  et  $(E_y)$  admettent la même équation **caractéristique**  $r^2 + \kappa r = 0$ , de racines 0 et  $-\kappa$ .

② **Résolution de  $(E_x)$ – $(CI_x)$** 

La solution générale de  $(E_x)$  est donnée par  $x(t) = \lambda + \mu e^{-\kappa t}$ ,  $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ .  
En reportant cette expression dans  $(CI_x)$ , on trouve  $\lambda = -\mu = \frac{v_0 \cos \alpha}{\kappa}$ . D'où

$$x(t) = \frac{v_0 \cos \alpha}{\kappa} (1 - e^{-\kappa t}).$$



## Exemple A.1 (Tir d'un projectile)

Reprenons le problème du projectile décrit en introduction de masse  $m$ , propulsé dans l'air à une vitesse initiale  $\vec{v}_0$  sous un angle de tir  $\alpha$ .

Ses coordonnées  $(x(t), y(t))$  au cours du temps vérifient les systèmes

$$\begin{cases} \ddot{x}(t) + \kappa \dot{x}(t) = 0 & (E_x) \\ x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = v_0 \cos \alpha & (CI_x) \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} \ddot{y}(t) + \kappa \dot{y}(t) = -g & (E_y) \\ y(0) = 0, \quad \dot{y}(0) = v_0 \sin \alpha & (CI_y) \end{cases}$$

① **Équation caractéristique**

Les équations  $(E_x)$  et  $(E_y)$  admettent la même équation **caractéristique**  $r^2 + \kappa r = 0$ , de racines 0 et  $-\kappa$ .

② **Résolution de  $(E_x)$ – $(CI_x)$** 

La solution générale de  $(E_x)$  est donnée par  $x(t) = \lambda + \mu e^{-\kappa t}$ ,  $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ .  
En reportant cette expression dans  $(CI_x)$ , on trouve  $\lambda = -\mu = \frac{v_0 \cos \alpha}{\kappa}$ . D'où

$$x(t) = \frac{v_0 \cos \alpha}{\kappa} (1 - e^{-\kappa t}).$$

③ **Résolution de  $(E_y)$ – $(CI_y)$** 

La solution générale de l'équation homogène associée à  $(E_y)$  est donnée par  $y_H(t) = \lambda + \mu e^{-\kappa t}$ ,  $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ .

### Exemple A.1 (Tir d'un projectile)

Reprenons le problème du projectile décrit en introduction de masse  $m$ , propulsé dans l'air à une vitesse initiale  $\vec{v}_0$  sous un angle de tir  $\alpha$ .

Ses coordonnées  $(x(t), y(t))$  au cours du temps vérifient les systèmes

$$\begin{cases} \ddot{x}(t) + \kappa \dot{x}(t) = 0 & (E_x) \\ x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = v_0 \cos \alpha & (CI_x) \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} \ddot{y}(t) + \kappa \dot{y}(t) = -g & (E_y) \\ y(0) = 0, \quad \dot{y}(0) = v_0 \sin \alpha & (CI_y) \end{cases}$$

#### 1 Équation caractéristique

Les équations  $(E_x)$  et  $(E_y)$  admettent la même équation **caractéristique**  $r^2 + \kappa r = 0$ , de racines 0 et  $-\kappa$ .

#### 2 Résolution de $(E_x)$ – $(CI_x)$

La solution générale de  $(E_x)$  est donnée par  $x(t) = \lambda + \mu e^{-\kappa t}$ ,  $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ .  
En reportant cette expression dans  $(CI_x)$ , on trouve  $\lambda = -\mu = \frac{v_0 \cos \alpha}{\kappa}$ . D'où

$$x(t) = \frac{v_0 \cos \alpha}{\kappa} (1 - e^{-\kappa t}).$$

#### 3 Résolution de $(E_y)$ – $(CI_y)$

La solution générale de l'équation homogène associée à  $(E_y)$  est donnée par  $y_H(t) = \lambda + \mu e^{-\kappa t}$ ,  $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ . Une solution particulière de  $(E_y)$  est  $y_P(t) = -\frac{g}{\kappa} t$ .  
La solution générale de  $(E_y)$  est alors  $y(t) = y_H(t) + y_P(t)$ .

## Exemple A.1 (Tir d'un projectile)

Reprenons le problème du projectile décrit en introduction de masse  $m$ , propulsé dans l'air à une vitesse initiale  $\vec{v}_0$  sous un angle de tir  $\alpha$ .

Ses coordonnées  $(x(t), y(t))$  au cours du temps vérifient les systèmes

$$\begin{cases} \ddot{x}(t) + \kappa \dot{x}(t) = 0 & (E_x) \\ x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = v_0 \cos \alpha & (CI_x) \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} \ddot{y}(t) + \kappa \dot{y}(t) = -g & (E_y) \\ y(0) = 0, \quad \dot{y}(0) = v_0 \sin \alpha & (CI_y) \end{cases}$$

① **Équation caractéristique**

Les équations  $(E_x)$  et  $(E_y)$  admettent la même équation **caractéristique**  $r^2 + \kappa r = 0$ , de racines 0 et  $-\kappa$ .

② **Résolution de  $(E_x)$ – $(CI_x)$** 

La solution générale de  $(E_x)$  est donnée par  $x(t) = \lambda + \mu e^{-\kappa t}$ ,  $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ .  
En reportant cette expression dans  $(CI_x)$ , on trouve  $\lambda = -\mu = \frac{v_0 \cos \alpha}{\kappa}$ . D'où

$$x(t) = \frac{v_0 \cos \alpha}{\kappa} (1 - e^{-\kappa t}).$$

③ **Résolution de  $(E_y)$ – $(CI_y)$** 

La solution générale de l'équation homogène associée à  $(E_y)$  est donnée par  $y_H(t) = \lambda + \mu e^{-\kappa t}$ ,  $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ . Une solution particulière de  $(E_y)$  est  $y_P(t) = -\frac{g}{\kappa} t$ .  
La solution générale de  $(E_y)$  est alors  $y(t) = y_H(t) + y_P(t)$ .

En reportant cette expression dans  $(CI_y)$ , on trouve  $\lambda = -\mu = \frac{v_0 \sin \alpha}{\kappa} + \frac{g}{\kappa^2}$ . D'où

$$y(t) = \left( \frac{v_0 \sin \alpha}{\kappa} + \frac{g}{\kappa^2} \right) (1 - e^{-\kappa t}) - \frac{g}{\kappa} t.$$

**Exemple A.1 (Tir d'un projectile)****4 Trajectoire du projectile**

La trajectoire du projectile est donc portée par la courbe paramétrée

$$\begin{cases} x(t) = \frac{v_0 \cos \alpha}{\kappa} (1 - e^{-\kappa t}) \\ y(t) = \left( \frac{v_0 \sin \alpha}{\kappa} + \frac{g}{\kappa^2} \right) (1 - e^{-\kappa t}) - \frac{g}{\kappa} t \end{cases}$$

**Exemple A.1 (Tir d'un projectile)****4 Trajectoire du projectile**

La trajectoire du projectile est donc portée par la courbe paramétrée

$$\begin{cases} x(t) = \frac{v_0 \cos \alpha}{\kappa} (1 - e^{-\kappa t}) \\ y(t) = \left( \frac{v_0 \sin \alpha}{\kappa} + \frac{g}{\kappa^2} \right) (1 - e^{-\kappa t}) - \frac{g}{\kappa} t \end{cases}$$

Une représentation cartésienne peut être obtenue en éliminant le paramètre  $t$  entre  $x(t)$  et  $y(t)$ . La première équation fournit  $t = -\frac{1}{\kappa} \ln \left( 1 - \frac{\kappa}{v_0 \cos \alpha} x(t) \right)$  que l'on reporte dans la deuxième.

**Exemple A.1 (Tir d'un projectile)****4 Trajectoire du projectile**

La trajectoire du projectile est donc portée par la courbe paramétrée

$$\begin{cases} x(t) = \frac{v_0 \cos \alpha}{\kappa} (1 - e^{-\kappa t}) \\ y(t) = \left( \frac{v_0 \sin \alpha}{\kappa} + \frac{g}{\kappa^2} \right) (1 - e^{-\kappa t}) - \frac{g}{\kappa} t \end{cases}$$

Une représentation cartésienne peut être obtenue en éliminant le paramètre  $t$  entre  $x(t)$  et  $y(t)$ . La première équation fournit  $t = -\frac{1}{\kappa} \ln \left( 1 - \frac{\kappa}{v_0 \cos \alpha} x(t) \right)$  que l'on reporte dans la deuxième. Cela donne

$$y = \left( \tan \alpha + \frac{g}{\kappa v_0 \cos \alpha} \right) x + \frac{g}{\kappa^2} \ln \left( 1 - \frac{\kappa}{v_0 \cos \alpha} x \right).$$

## Exemple A.1 (Tir d'un projectile)

## 4 Trajectoire du projectile

La trajectoire du projectile est donc portée par la courbe paramétrée

$$\begin{cases} x(t) = \frac{v_0 \cos \alpha}{\kappa} (1 - e^{-\kappa t}) \\ y(t) = \left( \frac{v_0 \sin \alpha}{\kappa} + \frac{g}{\kappa^2} \right) (1 - e^{-\kappa t}) - \frac{g}{\kappa} t \end{cases}$$

Une représentation cartésienne peut être obtenue en éliminant le paramètre  $t$  entre  $x(t)$  et  $y(t)$ . La première équation fournit  $t = -\frac{1}{\kappa} \ln \left( 1 - \frac{\kappa}{v_0 \cos \alpha} x(t) \right)$  que l'on reporte dans la deuxième. Cela donne

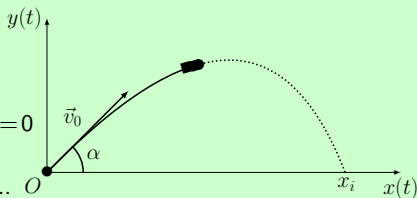
$$y = \left( \tan \alpha + \frac{g}{\kappa v_0 \cos \alpha} \right) x + \frac{g}{\kappa^2} \ln \left( 1 - \frac{\kappa}{v_0 \cos \alpha} x \right).$$

**Remarque :** la portée du tir est le point d'impact  $(x_i, 0)$  du projectile au sol.

Ce point vérifie l'équation  $y_i = 0$ , soit :

$$\left( \tan \alpha + \frac{g}{\kappa v_0 \cos \alpha} \right) x_i + \frac{g}{\kappa^2} \ln \left( 1 - \frac{\kappa x_i}{v_0 \cos \alpha} \right) = 0$$

que l'on ne peut pas résoudre explicitement...



## Exemple A.1 (Tir d'un projectile)

5 *Cas d'un tir dans le vide*

Dans cette situation, il n'y a plus de résistance et l'on a  $\kappa = 0$ . Les coordonnées du projectile vérifient les systèmes simplifiés

$$\begin{cases} \ddot{x}(t) = 0 & (E_x) \\ x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = v_0 \cos \alpha & (CI_x) \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} \ddot{y}(t) = -g & (E_y) \\ y(0) = 0, \quad \dot{y}(0) = v_0 \sin \alpha & (CI_y) \end{cases}$$



## Exemple A.1 (Tir d'un projectile)

5 *Cas d'un tir dans le vide*

Dans cette situation, il n'y a plus de résistance et l'on a  $\kappa = 0$ . Les coordonnées du projectile vérifient les systèmes simplifiés

$$\begin{cases} \ddot{x}(t) = 0 & (E_x) \\ x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = v_0 \cos \alpha & (CI_x) \end{cases} \text{ et } \begin{cases} \ddot{y}(t) = -g & (E_y) \\ y(0) = 0, \quad \dot{y}(0) = v_0 \sin \alpha & (CI_y) \end{cases}$$

Les équations  $(E_x)$  et  $(E_y)$  se résolvent directement et l'on trouve

$$\begin{cases} x(t) = v_0(\cos \alpha)t \\ y(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0(\sin \alpha)t \end{cases}$$

## Exemple A.1 (Tir d'un projectile)

## 5 Cas d'un tir dans le vide

Dans cette situation, il n'y a plus de résistance et l'on a  $\kappa = 0$ . Les coordonnées du projectile vérifient les systèmes simplifiés

$$\begin{cases} \ddot{x}(t) = 0 & (E_x) \\ x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = v_0 \cos \alpha & (CI_x) \end{cases} \text{ et } \begin{cases} \ddot{y}(t) = -g & (E_y) \\ y(0) = 0, \quad \dot{y}(0) = v_0 \sin \alpha & (CI_y) \end{cases}$$

Les équations  $(E_x)$  et  $(E_y)$  se résolvent directement et l'on trouve

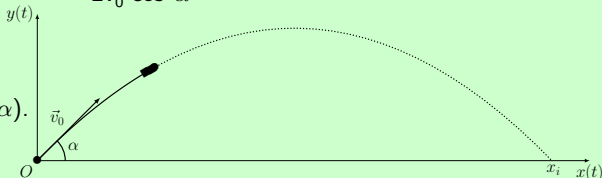
$$\begin{cases} x(t) = v_0(\cos \alpha)t \\ y(t) = -\frac{1}{2}gt^2 + v_0(\sin \alpha)t \end{cases}$$

En éliminant le paramètre  $t$  entre  $x(t)$  et  $y(t)$ , on trouve immédiatement que la trajectoire est portée par la courbe d'équation

$$y = -\frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} x^2 + (\tan \alpha)x.$$

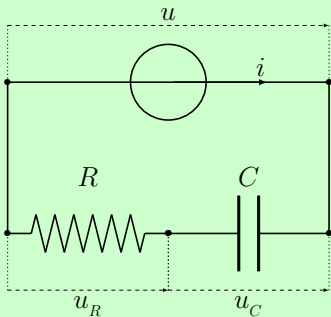
Il s'agit d'une parabole

de portée  $x_i = \frac{v_0^2}{g} \sin(2\alpha)$ .



**Exemple A.2 (Circuit électrique de type RC)**

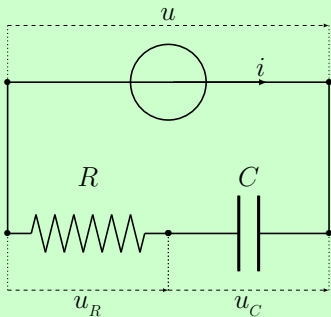
On dispose d'un résistor de résistance  $R$  et d'un condensateur de capacité  $C$  montés en série et alimentés par un générateur délivrant une tension  $u$ .



- $i$  : courant traversant le circuit  
 $q$  : quantité d'électricité correspondante  
( $\frac{dq}{dt}(t) = i(t)$ )
- $u_R$  : tension aux bornes du résistor  
 $u_R(t) = R i(t) = R \dot{q}(t)$
- $u_C$  : tension aux bornes du condensateur  
 $u_C = \frac{1}{C} q(t)$
- $u$  : tension délivrée par le générateur

Exemple A.2 (Circuit électrique de type  $RC$ )

On dispose d'un résistor de résistance  $R$  et d'un condensateur de capacité  $C$  montés en série et alimentés par un générateur délivrant une tension  $u$ .



- $i$  : courant traversant le circuit  
 $q$  : quantité d'électricité correspondante  
 $\left(\frac{dq}{dt}(t) = i(t)\right)$
- $u_R$  : tension aux bornes du résistor  
 $u_R(t) = R i(t) = R \dot{q}(t)$
- $u_C$  : tension aux bornes du condensateur  
 $u_C = \frac{1}{C} q(t)$
- $u$  : tension délivrée par le générateur

La loi des mailles s'écrit  $u_R + u_C = u$ . Elle conduit à l'équation différentielle

$$R\dot{q}(t) + \frac{1}{C} q(t) = u(t)$$

avec condition initiale  $q(0) = 0$  pour un condensateur initialement déchargé.

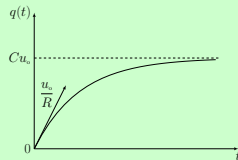
Exemple A.2 (Circuit électrique de type  $RC$ )**Résolution**

- ① **Premier cas** : générateur de courant **continu**,  
i.e.  $u$  est une constante  $u_0 > 0$ .

**Solution** :

$$q(t) = Cu_0(1 - e^{-\frac{1}{RC}t})$$

$$\text{puis } i(t) = \frac{u_0}{R}e^{-\frac{1}{RC}t}$$



## Exemple A.2 (Circuit électrique de type RC)

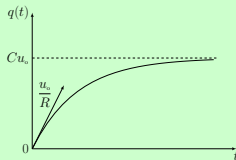
## Résolution

- ① **Premier cas** : générateur de courant **continu**,  
i.e.  $u$  est une constante  $u_0 > 0$ .

**Solution** :

$$q(t) = Cu_0(1 - e^{-\frac{1}{RC}t})$$

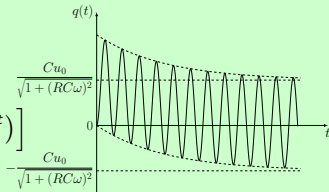
$$\text{puis } i(t) = \frac{u_0}{R}e^{-\frac{1}{RC}t}$$



- ② **Deuxième cas** : générateur de courant **alternatif**,  
i.e.  $u(t) = u_0 \sin(\omega t)$  avec  $u_0 > 0$ .

**Solution** :

$$q(t) = \frac{Cu_0}{1+(RC\omega)^2} \left[ \sin(\omega t) - RC\omega(\cos(\omega t) - e^{-\frac{1}{RC}t}) \right]$$



## Exemple A.2 (Circuit électrique de type RC)

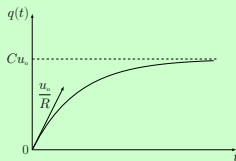
## Résolution

- ① **Premier cas** : générateur de courant **continu**,  
i.e.  $u$  est une constante  $u_0 > 0$ .

**Solution :**

$$q(t) = Cu_0(1 - e^{-\frac{1}{RC}t})$$

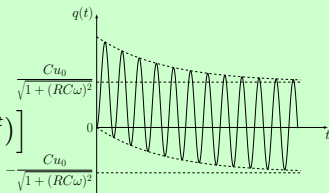
puis  $i(t) = \frac{u_0}{R}e^{-\frac{1}{RC}t}$



- ② **Deuxième cas** : générateur de courant **alternatif**,  
i.e.  $u(t) = u_0 \sin(\omega t)$  avec  $u_0 > 0$ .

**Solution :**

$$q(t) = \frac{Cu_0}{1+(RC\omega)^2} \left[ \sin(\omega t) - RC\omega(\cos(\omega t) - e^{-\frac{1}{RC}t}) \right]$$

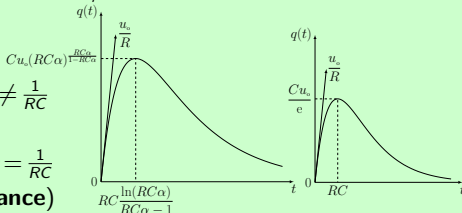


- ③ **Troisième cas** : générateur de courant **amorti**,  
i.e.  $u(t) = u_0 e^{-\alpha t}$  avec  $u_0, \alpha > 0$ .

**Solution :**

$$q(t) = \begin{cases} \frac{Cu_0}{1-RC\alpha} (e^{-\alpha t} - e^{-\frac{1}{RC}t}) & \text{si } \alpha \neq \frac{1}{RC} \\ \frac{u_0}{R} t e^{-\frac{1}{RC}t} & \text{si } \alpha = \frac{1}{RC} \end{cases}$$

(cas de **résonance**)



**Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)**

Reprenons le circuit *RLC* décrit en introduction avec une tension en entrée sinusoïdale d'amplitude  $u_0 > 0$  et de pulsation  $\omega \geq 0$  :  $u(t) = u_0 \cos(\omega t)$ .

La tension aux bornes du condensateur vérifie le système

$$\begin{cases} L\ddot{u}_c(t) + R\dot{u}_c + \frac{1}{C} u_c(t) = \frac{1}{C} u_0 \cos(\omega t) & \text{(E)} \\ u_c(0) = \dot{u}_c(0) = 0 & \text{(CI)} \end{cases}$$

---



### Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)

Reprenons le circuit *RLC* décrit en introduction avec une tension en entrée sinusoïdale d'amplitude  $u_0 > 0$  et de pulsation  $\omega \geq 0$  :  $u(t) = u_0 \cos(\omega t)$ .

La tension aux bornes du condensateur vérifie le système

$$\begin{cases} L\ddot{u}_c(t) + R\dot{u}_c + \frac{1}{C} u_c(t) = \frac{1}{C} u_0 \cos(\omega t) & \text{(E)} \\ u_c(0) = \dot{u}_c(0) = 0 & \text{(CI)} \end{cases}$$

#### ① Résolution de l'équation homogène associée à (E)

L'équation **homogène** associée à (E) s'écrit

$$L\ddot{u}_H(t) + R\dot{u}_H + \frac{1}{C} u_H(t) = 0 \quad \text{(E}_0\text{)}$$

d'équation **caractéristique** (C) :  $Lr^2 + Rr + \frac{1}{C} = 0$ .

Notons  $r_1$  et  $r_2$  les racines de (C),  $\Delta = R^2 - 4\frac{L}{C}$  son discriminant et posons  $\delta = \sqrt{|\Delta|}$ .

### Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)

Reprenons le circuit *RLC* décrit en introduction avec une tension en entrée sinusoïdale d'amplitude  $u_0 > 0$  et de pulsation  $\omega \geq 0$  :  $u(t) = u_0 \cos(\omega t)$ .

La tension aux bornes du condensateur vérifie le système

$$\begin{cases} L\ddot{u}_c(t) + R\dot{u}_c + \frac{1}{C} u_c(t) = \frac{1}{C} u_0 \cos(\omega t) & \text{(E)} \\ u_c(0) = \dot{u}_c(0) = 0 & \text{(CI)} \end{cases}$$

#### ① Résolution de l'équation homogène associée à (E)

L'équation **homogène** associée à (E) s'écrit

$$L\ddot{u}_H(t) + R\dot{u}_H + \frac{1}{C} u_H(t) = 0 \quad \text{(E}_0\text{)}$$

d'équation **caractéristique** (C) :  $Lr^2 + Rr + \frac{1}{C} = 0$ .

Notons  $r_1$  et  $r_2$  les racines de (C),  $\Delta = R^2 - 4\frac{L}{C}$  son discriminant et posons  $\delta = \sqrt{|\Delta|}$ .

La solution générale de (E<sub>0</sub>) sur  $\mathbb{R}$  s'écrit, selon le signe de  $\Delta$  selon :

- si  $4\frac{L}{C} < R^2$ , alors  $r_1 = \frac{-R-\delta}{2L}$ ,  $r_2 = \frac{-R+\delta}{2L}$  et  $u_H(t) = e^{-\frac{R}{2L}t} [\lambda \operatorname{ch}(\frac{\delta}{2L}t) + \mu \operatorname{sh}(\frac{\delta}{2L}t)]$  ;

Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)

Reprenons le circuit *RLC* décrit en introduction avec une tension en entrée sinusoïdale d'amplitude  $u_0 > 0$  et de pulsation  $\omega \geq 0$  :  $u(t) = u_0 \cos(\omega t)$ .

La tension aux bornes du condensateur vérifie le système

$$\begin{cases} L\ddot{u}_c(t) + R\dot{u}_c + \frac{1}{C} u_c(t) = \frac{1}{C} u_0 \cos(\omega t) & \text{(E)} \\ u_c(0) = \dot{u}_c(0) = 0 & \text{(CI)} \end{cases}$$

## ① Résolution de l'équation homogène associée à (E)

L'équation **homogène** associée à (E) s'écrit

$$L\ddot{u}_H(t) + R\dot{u}_H + \frac{1}{C} u_H(t) = 0 \quad \text{(E}_0\text{)}$$

d'équation **caractéristique** (C) :  $Lr^2 + Rr + \frac{1}{C} = 0$ .

Notons  $r_1$  et  $r_2$  les racines de (C),  $\Delta = R^2 - 4\frac{L}{C}$  son discriminant et posons  $\delta = \sqrt{|\Delta|}$ .

La solution générale de (E<sub>0</sub>) sur  $\mathbb{R}$  s'écrit, selon le signe de  $\Delta$  selon :

- si  $4\frac{L}{C} < R^2$ , alors  $r_1 = \frac{-R-\delta}{2L}$ ,  $r_2 = \frac{-R+\delta}{2L}$  et  $u_H(t) = e^{-\frac{R}{2L}t} [\lambda \operatorname{ch}\left(\frac{\delta}{2L}t\right) + \mu \operatorname{sh}\left(\frac{\delta}{2L}t\right)]$  ;
- si  $4\frac{L}{C} > R^2$ , alors  $r_1 = \frac{-R-i\delta}{2L}$ ,  $r_2 = \frac{-R+i\delta}{2L}$  et  $u_H(t) = e^{-\frac{R}{2L}t} [\lambda \cos\left(\frac{\delta}{2L}t\right) + \mu \sin\left(\frac{\delta}{2L}t\right)]$  ;

### Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)

Reprenons le circuit *RLC* décrit en introduction avec une tension en entrée sinusoïdale d'amplitude  $u_0 > 0$  et de pulsation  $\omega \geq 0$  :  $u(t) = u_0 \cos(\omega t)$ .

La tension aux bornes du condensateur vérifie le système

$$\begin{cases} L\ddot{u}_c(t) + R\dot{u}_c + \frac{1}{C} u_c(t) = \frac{1}{C} u_0 \cos(\omega t) & \text{(E)} \\ u_c(0) = \dot{u}_c(0) = 0 & \text{(CI)} \end{cases}$$

#### 1 Résolution de l'équation homogène associée à (E)

L'équation **homogène** associée à (E) s'écrit

$$L\ddot{u}_H(t) + R\dot{u}_H + \frac{1}{C} u_H(t) = 0 \quad (\text{E}_0)$$

d'équation **caractéristique** (C) :  $Lr^2 + Rr + \frac{1}{C} = 0$ .

Notons  $r_1$  et  $r_2$  les racines de (C),  $\Delta = R^2 - 4\frac{L}{C}$  son discriminant et posons  $\delta = \sqrt{|\Delta|}$ .

La solution générale de (E<sub>0</sub>) sur  $\mathbb{R}$  s'écrit, selon le signe de  $\Delta$  selon :

- si  $4\frac{L}{C} < R^2$ , alors  $r_1 = \frac{-R-\delta}{2L}$ ,  $r_2 = \frac{-R+\delta}{2L}$  et  $u_H(t) = e^{-\frac{R}{2L}t} [\lambda \operatorname{ch}\left(\frac{\delta}{2L}t\right) + \mu \operatorname{sh}\left(\frac{\delta}{2L}t\right)]$  ;
- si  $4\frac{L}{C} > R^2$ , alors  $r_1 = \frac{-R-i\delta}{2L}$ ,  $r_2 = \frac{-R+i\delta}{2L}$  et  $u_H(t) = e^{-\frac{R}{2L}t} [\lambda \cos\left(\frac{\delta}{2L}t\right) + \mu \sin\left(\frac{\delta}{2L}t\right)]$  ;
- si  $4\frac{L}{C} = R^2$ , alors  $r_1 = r_2 = -\frac{R}{2L}$  et  $u_H(t) = (\lambda t + \mu)e^{-\frac{R}{2L}t}$

où, dans chaque cas,  $\lambda$  et  $\mu$  sont des réels quelconques.

**Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)****② Recherche d'une solution particulière de (E)**

Remarquons que le second membre de (E) peut s'écrire  $u_0 \cos(\omega t) = u_0 \Re(e^{i\omega t})$  et que, lorsque  $R \neq 0$ , (C) n'a pas de racine imaginaire pure (i.e.  $i\omega$  n'est pas racine de (C)).

**Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)****② Recherche d'une solution particulière de (E)**

Remarquons que le second membre de (E) peut s'écrire  $u_0 \cos(\omega t) = u_0 \Re(e^{i\omega t})$  et que, lorsque  $R \neq 0$ , (C) n'a pas de racine imaginaire pure (i.e.  $i\omega$  n'est pas racine de (C)).

- Cas  $R \neq 0$ . On recherche une solution **particulière** de la forme  $u_p(t) = \Re(Ae^{i\omega t})$ .

Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)

## ② Recherche d'une solution particulière de (E)

Remarquons que le second membre de (E) peut s'écrire  $u_0 \cos(\omega t) = u_0 \Re(e^{i\omega t})$  et que, lorsque  $R \neq 0$ , (C) n'a pas de racine imaginaire pure (i.e.  $i\omega$  n'est pas racine de (C)).

- Cas  $R \neq 0$ . On recherche une solution **particulière** de la forme  $u_p(t) = \Re(Ae^{i\omega t})$ .  
On trouve  $A = \frac{u_0}{2[(1-LC\omega^2)+iRC\omega]}$  puis en posant  $D = (1-LC\omega^2)^2 + (RC\omega)^2$  :

$$u_p(t) = \frac{u_0}{D} \left[ (1-LC\omega^2) \cos(\omega t) + RC\omega \sin(\omega t) \right].$$

Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)

## ② Recherche d'une solution particulière de (E)

Remarquons que le second membre de (E) peut s'écrire  $u_0 \cos(\omega t) = u_0 \Re(e^{i\omega t})$  et que, lorsque  $R \neq 0$ , (C) n'a pas de racine imaginaire pure (i.e.  $i\omega$  n'est pas racine de (C)).

- Cas  $R \neq 0$ . On recherche une solution **particulière** de la forme  $u_p(t) = \Re(Ae^{i\omega t})$ .  
On trouve  $A = \frac{u_0}{2[(1-LC\omega^2)+iRC\omega]}$  puis en posant  $D = (1-LC\omega^2)^2 + (RC\omega)^2$  :

$$u_p(t) = \frac{u_0}{D} \left[ (1-LC\omega^2) \cos(\omega t) + RC\omega \sin(\omega t) \right].$$

- Cas  $R = 0$ . On a  $\delta = 2\sqrt{\frac{L}{C}}$  et les racines de (C) sont  $r_1 = -\frac{i}{\sqrt{LC}}$  et  $r_2 = \frac{i}{\sqrt{LC}}$ .



Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)

## ② Recherche d'une solution particulière de (E)

Remarquons que le second membre de (E) peut s'écrire  $u_0 \cos(\omega t) = u_0 \Re(e^{i\omega t})$  et que, lorsque  $R \neq 0$ , (C) n'a pas de racine imaginaire pure (i.e.  $i\omega$  n'est pas racine de (C)).

- Cas  $R \neq 0$ . On recherche une solution **particulière** de la forme  $u_p(t) = \Re(Ae^{i\omega t})$ .  
On trouve  $A = \frac{u_0}{2[(1-LC\omega^2)+iRC\omega]}$  puis en posant  $D = (1 - LC\omega^2)^2 + (RC\omega)^2$  :

$$u_p(t) = \frac{u_0}{D} \left[ (1 - LC\omega^2) \cos(\omega t) + RC\omega \sin(\omega t) \right].$$

- Cas  $R = 0$ . On a  $\delta = 2\sqrt{\frac{L}{C}}$  et les racines de (C) sont  $r_1 = -\frac{i}{\sqrt{LC}}$  et  $r_2 = \frac{i}{\sqrt{LC}}$ .  
Deux cas sont à distinguer :
  - \* si  $\omega \neq \frac{1}{\sqrt{LC}}$ , la solution  $u_p$  du cas précédent se simplifie selon

$$u_p(t) = \frac{u_0}{1 - LC\omega^2} \cos(\omega t);$$

Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)

## ② Recherche d'une solution particulière de (E)

Remarquons que le second membre de (E) peut s'écrire  $u_0 \cos(\omega t) = u_0 \Re e(e^{i\omega t})$  et que, lorsque  $R \neq 0$ , (C) n'a pas de racine imaginaire pure (i.e.  $i\omega$  n'est pas racine de (C)).

- Cas  $R \neq 0$ . On recherche une solution **particulière** de la forme  $u_p(t) = \Re e(Ae^{i\omega t})$ .  
On trouve  $A = \frac{u_0}{2[(1-LC\omega^2)+iRC\omega]}$  puis en posant  $D = (1-LC\omega^2)^2 + (RC\omega)^2$  :

$$u_p(t) = \frac{u_0}{D} \left[ (1-LC\omega^2) \cos(\omega t) + RC\omega \sin(\omega t) \right].$$

- Cas  $R = 0$ . On a  $\delta = 2\sqrt{\frac{L}{C}}$  et les racines de (C) sont  $r_1 = -\frac{i}{\sqrt{LC}}$  et  $r_2 = \frac{i}{\sqrt{LC}}$ .  
Deux cas sont à distinguer :
  - \* si  $\omega \neq \frac{1}{\sqrt{LC}}$ , la solution  $u_p$  du cas précédent se simplifie selon

$$u_p(t) = \frac{u_0}{1-LC\omega^2} \cos(\omega t);$$

- \* si  $\omega = \frac{1}{\sqrt{LC}}$ , condition qui s'écrit encore  $LC\omega^2 = 1$ , on recherche ici une solution **particulière** de la forme  $u_p(t) = \Re e(Bt e^{i\omega t})$ .

Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)

## ② Recherche d'une solution particulière de (E)

Remarquons que le second membre de (E) peut s'écrire  $u_0 \cos(\omega t) = u_0 \Re e(e^{i\omega t})$  et que, lorsque  $R \neq 0$ , (C) n'a pas de racine imaginaire pure (i.e.  $i\omega$  n'est pas racine de (C)).

- Cas  $R \neq 0$ . On recherche une solution **particulière** de la forme  $u_p(t) = \Re e(Ae^{i\omega t})$ . On trouve  $A = \frac{u_0}{2[(1-LC\omega^2)+iRC\omega]}$  puis en posant  $D = (1-LC\omega^2)^2 + (RC\omega)^2$  :

$$u_p(t) = \frac{u_0}{D} \left[ (1-LC\omega^2) \cos(\omega t) + RC\omega \sin(\omega t) \right].$$

- Cas  $R = 0$ . On a  $\delta = 2\sqrt{\frac{L}{C}}$  et les racines de (C) sont  $r_1 = -\frac{i}{\sqrt{LC}}$  et  $r_2 = \frac{i}{\sqrt{LC}}$ . Deux cas sont à distinguer :
  - \* si  $\omega \neq \frac{1}{\sqrt{LC}}$ , la solution  $u_p$  du cas précédent se simplifie selon

$$u_p(t) = \frac{u_0}{1-LC\omega^2} \cos(\omega t);$$

- \* si  $\omega = \frac{1}{\sqrt{LC}}$ , condition qui s'écrit encore  $LC\omega^2 = 1$ , on recherche ici une solution **particulière** de la forme  $u_p(t) = \Re e(Bt e^{i\omega t})$ . On obtient  $B = -\frac{i\omega u_0}{2}$  puis

$$u_p(t) = \frac{u_0}{2} \omega t \sin(\omega t).$$

**Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)****③ Résolution du système (E)–(CI)**

La **solution générale** de (E) s'obtient selon  $u_C = u_H + u_P$ .

Enfin les **conditions initiales** (CI) permettent de fixer les paramètres  $\lambda$  et  $\mu$ .

Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)③ *Résolution du système (E)–(CI)*

La **solution générale** de (E) s'obtient selon  $u_C = u_H + u_P$ .

Enfin les **conditions initiales** (CI) permettent de fixer les paramètres  $\lambda$  et  $\mu$ .

- Cas  $R \neq 0$ .

$$u_P(t) = \frac{u_0}{D} \left[ (1 - LC\omega^2) \cos(\omega t) + RC\omega \sin(\omega t) \right]$$

Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)

## ③ Résolution du système (E)–(CI)

La **solution générale** de (E) s'obtient selon  $u_c = u_H + u_P$ .

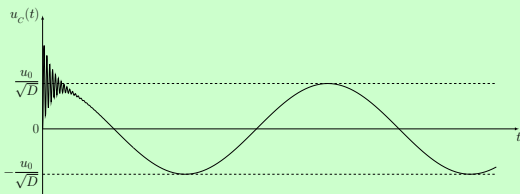
Enfin les **conditions initiales** (CI) permettent de fixer les paramètres  $\lambda$  et  $\mu$ .

- Cas  $R \neq 0$ .

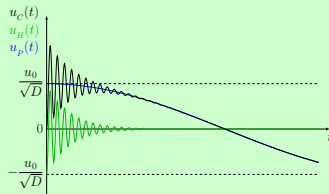
$$u_P(t) = \frac{u_0}{D} \left[ (1 - LC\omega^2) \cos(\omega t) + RC\omega \sin(\omega t) \right]$$

et

$$u_H(t) = \begin{cases} -\frac{u_0}{D} e^{-\frac{R}{2L}t} \left[ (1 - LC\omega^2) \operatorname{ch}\left(\frac{\delta}{2L}t\right) + \frac{R}{\delta}(1 + LC\omega^2) \operatorname{sh}\left(\frac{\delta}{2L}t\right) \right] & \text{si } 4\frac{L}{C} < R^2 \\ -\frac{u_0}{D} e^{-\frac{R}{2L}t} \left[ (1 - LC\omega^2) \cos\left(\frac{\delta}{2L}t\right) + \frac{R}{\delta}(1 + LC\omega^2) \sin\left(\frac{\delta}{2L}t\right) \right] & \text{si } 4\frac{L}{C} > R^2 \\ -\frac{u_0}{D} e^{-\frac{R}{2L}t} \left[ (1 - LC\omega^2) + \frac{R}{2L}(1 + LC\omega^2)t \right] & \text{si } 4\frac{L}{C} = R^2 \end{cases}$$



En temps long :  
régime **permanent** (« quasi-périodique »)



Zoom en temps petit :  
régime **transitoire**

**Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)****③ Résolution du système (E)–(CI)**

La **solution générale** de (E) s'obtient selon  $u_c = u_H + u_P$ .

Enfin les **conditions initiales** (CI) permettent de fixer les paramètres  $\lambda$  et  $\mu$ .

- Cas  $R = 0$ . Posons  $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$  (c'est la pulsation **propre** du circuit).

L'équation (E) se réécrit alors  $\ddot{u}_c(t) + \omega_0^2 u_c(t) = \omega_0^2 u_0 \cos(\omega t)$ .

Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)③ *Résolution du système (E)–(CI)*

La **solution générale** de (E) s'obtient selon  $u_c = u_H + u_P$ .

Enfin les **conditions initiales** (CI) permettent de fixer les paramètres  $\lambda$  et  $\mu$ .

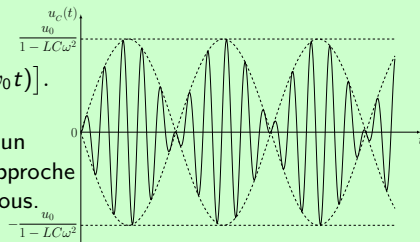
- Cas  $R = 0$ . Posons  $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$  (c'est la pulsation **propre** du circuit).

L'équation (E) se réécrit alors  $\ddot{u}_c(t) + \omega_0^2 u_c(t) = \omega_0^2 u_0 \cos(\omega t)$ .

\* Si  $\omega \neq \omega_0$  :

$$u_c(t) = \frac{\omega_0^2 u_0}{\omega_0^2 - \omega^2} [\cos(\omega t) - \cos(\omega_0 t)].$$

Lorsque  $\omega$  se rapproche de  $\omega_0$ , il y a un phénomène de **battements** qui se rapproche de celui de **résonance** signalé ci-dessous.





Exemple A.3 (Circuit électrique de type *RLC*)

## ③ Résolution du système (E)–(CI)

La **solution générale** de (E) s'obtient selon  $u_c = u_H + u_P$ .

Enfin les **conditions initiales** (CI) permettent de fixer les paramètres  $\lambda$  et  $\mu$ .

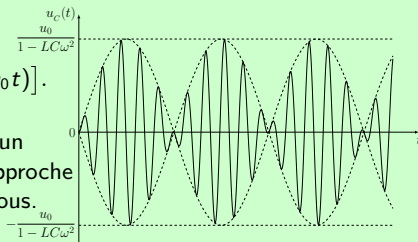
- Cas  $R = 0$ . Posons  $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$  (c'est la pulsation **propre** du circuit).

L'équation (E) se réécrit alors  $\ddot{u}_c(t) + \omega_0^2 u_c(t) = \omega_0^2 u_0 \cos(\omega t)$ .

- \* Si  $\omega \neq \omega_0$  :

$$u_c(t) = \frac{\omega_0^2 u_0}{\omega_0^2 - \omega^2} [\cos(\omega t) - \cos(\omega_0 t)].$$

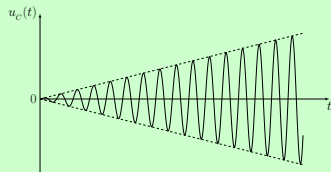
Lorsque  $\omega$  se rapproche de  $\omega_0$ , il y a un phénomène de **battements** qui se rapproche de celui de **résonance** signalé ci-dessous.



- \* Si  $\omega = \omega_0$  :

$$u_c(t) = \frac{u_0}{2} \omega_0 t \sin(\omega_0 t).$$

La tension est amplifiée : il y a **résonance**.



**Exemple A.4 (Oscillateur harmonique forcé)**

Reprenons le problème du solide décrit en introduction de masse  $m$  accroché à un ressort de raideur  $k$  sollicité par une force externe sinusoïdale  $F_{\text{ext}}(t) = F_0 \cos(\omega t)$  dans le cas non amorti (i.e.  $c = 0$ ).

Le déplacement vérifie le système

$$\begin{cases} m \ddot{x}(t) + k x(t) = F_0 \cos(\omega t) & \text{(E)} \\ x(0) = \dot{x}(0) = 0 & \text{(CI)} \end{cases}$$

---

**Exemple A.4 (Oscillateur harmonique forcé)**

Reprenons le problème du solide décrit en introduction de masse  $m$  accroché à un ressort de raideur  $k$  sollicité par une force externe sinusoïdale  $F_{\text{ext}}(t) = F_0 \cos(\omega t)$  dans le cas non amorti (i.e.  $c = 0$ ).

Le déplacement vérifie le système

$$\begin{cases} m \ddot{x}(t) + k x(t) = F_0 \cos(\omega t) & \text{(E)} \\ x(0) = \dot{x}(0) = 0 & \text{(CI)} \end{cases}$$

**① Résolution de l'équation homogène associée à (E)**

L'équation **homogène** associée à (E) s'écrit

$$m \ddot{x}(t) + k x(t) = 0 \quad \text{(E}_0\text{)}$$

d'équation **caractéristique** (C) :  $mr^2 + k = 0$ .

**Exemple A.4 (Oscillateur harmonique forcé)**

Reprenons le problème du solide décrit en introduction de masse  $m$  accroché à un ressort de raideur  $k$  sollicité par une force externe sinusoïdale  $F_{\text{ext}}(t) = F_0 \cos(\omega t)$  dans le cas non amorti (i.e.  $c = 0$ ).

Le déplacement vérifie le système

$$\begin{cases} m \ddot{x}(t) + k x(t) = F_0 \cos(\omega t) & \text{(E)} \\ x(0) = \dot{x}(0) = 0 & \text{(CI)} \end{cases}$$

**① Résolution de l'équation homogène associée à (E)**

L'équation **homogène** associée à (E) s'écrit

$$m \ddot{x}(t) + k x(t) = 0 \quad \text{(E}_0\text{)}$$

d'équation **caractéristique** (C) :  $mr^2 + k = 0$ .

Posons  $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$  (c'est la pulsation **propre** du système).

L'équation (E<sub>0</sub>) se réécrit plus simplement :  $\ddot{x}(t) + \omega_0^2 x(t) = 0$ .

Les racines de (C) sont  $r_1 = i\omega_0$  et  $r_2 = -i\omega_0$ .

**Exemple A.4 (Oscillateur harmonique forcé)**

Reprenons le problème du solide décrit en introduction de masse  $m$  accroché à un ressort de raideur  $k$  sollicité par une force externe sinusoïdale  $F_{\text{ext}}(t) = F_0 \cos(\omega t)$  dans le cas non amorti (i.e.  $c = 0$ ).

Le déplacement vérifie le système

$$\begin{cases} m \ddot{x}(t) + k x(t) = F_0 \cos(\omega t) & \text{(E)} \\ x(0) = \dot{x}(0) = 0 & \text{(CI)} \end{cases}$$

**① Résolution de l'équation homogène associée à (E)**

L'équation **homogène** associée à (E) s'écrit

$$m \ddot{x}(t) + k x(t) = 0 \quad (\text{E}_0)$$

d'équation **caractéristique** (C) :  $mr^2 + k = 0$ .

Posons  $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$  (c'est la pulsation **propre** du système).

L'équation (E<sub>0</sub>) se réécrit plus simplement :  $\ddot{x}(t) + \omega_0^2 x(t) = 0$ .

Les racines de (C) sont  $r_1 = i\omega_0$  et  $r_2 = -i\omega_0$ .

La solution générale de (E<sub>0</sub>) sur  $\mathbb{R}$  s'écrit selon

$$x_H(t) = \lambda \cos(\omega_0 t) + \mu \sin(\omega_0 t), \quad (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2.$$

**Exemple A.4 (Oscillateur harmonique forcé)****② Recherche d'une solution particulière de (E)**

Réécrivons (E) sous la forme **normalisée**

$$\ddot{x}(t) + \omega_0^2 x(t) = \frac{F_0}{m} \cos(\omega t) \quad (\text{E})$$

Remarquons que le second membre de (E) peut s'écrire  $F_0 \cos(\omega t) = F_0 \Re e(e^{i\omega t})$ .

**Exemple A.4 (Oscillateur harmonique forcé)****② Recherche d'une solution particulière de (E)**

Réécrivons (E) sous la forme **normalisée**

$$\ddot{x}(t) + \omega_0^2 x(t) = \frac{F_0}{m} \cos(\omega t) \quad (\text{E})$$

Remarquons que le second membre de (E) peut s'écrire  $F_0 \cos(\omega t) = F_0 \Re e(e^{i\omega t})$ .

Deux cas sont à distinguer :

- si  $\omega \neq \omega_0$ , on recherche une solution **particulière** de la forme  $x_p(t) = \Re e(Ae^{i\omega t})$ .

**Exemple A.4 (Oscillateur harmonique forcé)****② Recherche d'une solution particulière de (E)**

Réécrivons (E) sous la forme **normalisée**

$$\ddot{x}(t) + \omega_0^2 x(t) = \frac{F_0}{m} \cos(\omega t) \quad (\text{E})$$

Remarquons que le second membre de (E) peut s'écrire  $F_0 \cos(\omega t) = F_0 \Re e(e^{i\omega t})$ .

Deux cas sont à distinguer :

- si  $\omega \neq \omega_0$ , on recherche une solution **particulière** de la forme  $x_p(t) = \Re e(Ae^{i\omega t})$ .

On trouve  $A = \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)}$  puis :

$$x_p(t) = \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)} \cos(\omega t).$$



## Exemple A.4 (Oscillateur harmonique forcé)

## ② Recherche d'une solution particulière de (E)

Réécrivons (E) sous la forme **normalisée**

$$\ddot{x}(t) + \omega_0^2 x(t) = \frac{F_0}{m} \cos(\omega t) \quad (\text{E})$$

Remarquons que le second membre de (E) peut s'écrire  $F_0 \cos(\omega t) = F_0 \Re e(e^{i\omega t})$ .

Deux cas sont à distinguer :

- si  $\omega \neq \omega_0$ , on recherche une solution **particulière** de la forme  $x_p(t) = \Re e(Ae^{i\omega t})$ .

On trouve  $A = \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)}$  puis :

$$x_p(t) = \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)} \cos(\omega t).$$

- si  $\omega = \omega_0$ , condition qui s'écrit encore  $m\omega^2 = k$ , on recherche à présent une solution **particulière** de la forme  $x_p(t) = \Re e(Bt e^{i\omega_0 t})$ .

## Exemple A.4 (Oscillateur harmonique forcé)

## ② Recherche d'une solution particulière de (E)

Réécrivons (E) sous la forme **normalisée**

$$\ddot{x}(t) + \omega_0^2 x(t) = \frac{F_0}{m} \cos(\omega t) \quad (\text{E})$$

Remarquons que le second membre de (E) peut s'écrire  $F_0 \cos(\omega t) = F_0 \Re e(e^{i\omega t})$ .

Deux cas sont à distinguer :

- si  $\omega \neq \omega_0$ , on recherche une solution **particulière** de la forme  $x_p(t) = \Re e(Ae^{i\omega t})$ .

On trouve  $A = \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)}$  puis :

$$x_p(t) = \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)} \cos(\omega t).$$

- si  $\omega = \omega_0$ , condition qui s'écrit encore  $m\omega^2 = k$ , on recherche à présent une solution **particulière** de la forme  $x_p(t) = \Re e(Bt e^{i\omega_0 t})$ .

On obtient  $B = -\frac{iF_0}{2m\omega_0}$  puis :

$$x_p(t) = \frac{F_0}{2m\omega_0} t \sin(\omega_0 t).$$

**Exemple A.4 (Oscillateur harmonique forcé)****③ Résolution du système (E)–(CI)**

La **solution générale** de (E) s'obtient selon  $x = x_H + x_P$ .

Enfin les **conditions initiales** (CI) permettent de fixer les paramètres  $\lambda$  et  $\mu$ .

## Exemple A.4 (Oscillateur harmonique forcé)

## ③ Résolution du système (E)–(CI)

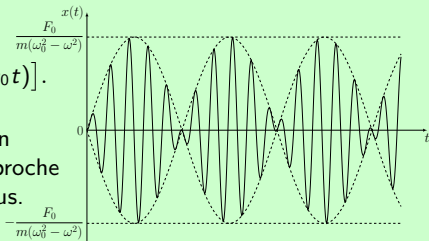
La **solution générale** de (E) s'obtient selon  $x = x_H + x_P$ .

Enfin les **conditions initiales** (CI) permettent de fixer les paramètres  $\lambda$  et  $\mu$ .

- Si  $\omega \neq \omega_0$  :

$$x(t) = \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)} [\cos(\omega t) - \cos(\omega_0 t)].$$

Lorsque  $\omega$  se rapproche de  $\omega_0$ , il y a un phénomène de **battements** qui se rapproche de celui de **résonance** signalé ci-dessous.



## Exemple A.4 (Oscillateur harmonique forcé)

## ③ Résolution du système (E)–(CI)

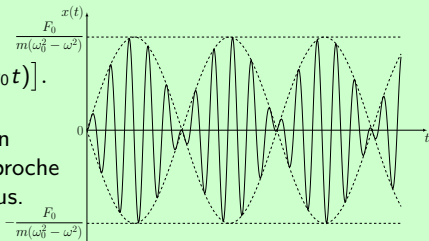
La **solution générale** de (E) s'obtient selon  $x = x_H + x_P$ .

Enfin les **conditions initiales** (CI) permettent de fixer les paramètres  $\lambda$  et  $\mu$ .

- Si  $\omega \neq \omega_0$  :

$$x(t) = \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)} [\cos(\omega t) - \cos(\omega_0 t)].$$

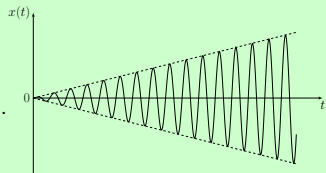
Lorsque  $\omega$  se rapproche de  $\omega_0$ , il y a un phénomène de **battements** qui se rapproche de celui de **résonance** signalé ci-dessous.



- Si  $\omega = \omega_0$  :

$$x(t) = \frac{F_0}{2m\omega_0} t \sin(\omega_0 t).$$

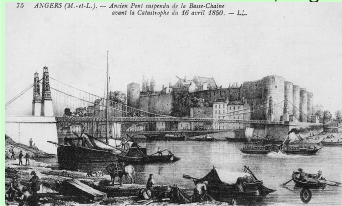
Les vibrations sont amplifiées : il y a **résonance**.  
Ce phénomène pourrait être à l'origine de plusieurs effondrements de ponts suspendus...



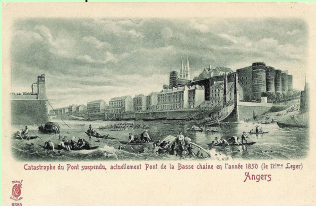
## Exemple A.4 (Effets de la résonance...)

Pont de la Basse Chaîne, Angers – Catastrophe du 16 avril 1850

75 ANGERS (M.-de-L.). — Ancien Pont suspendu de la Basse-Chaîne avant la Catastrophe du 16 avril 1850. — L.L.



Avant la catastrophe

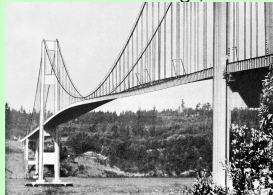


Catastrophe du Pont suspendu, actuellement Pont de la Basse chaîne en l'année 1850 (de l'ill<sup>re</sup> Leger) Angers

Après la catastrophe



Tacoma Narrows Bridge, État de Washington – Catastrophe du 7 novembre 1940



Au début de la catastrophe



Pendant la catastrophe



Albert Bridge, Londres