

Exemple
$$\begin{cases} x' = -y \\ y' = x + y - y(x^2 + y^2) \end{cases}$$

Les solutions maximales sont définies sur des intervalles de la forme $] \alpha, +\infty[$

$\alpha \in \mathbb{R}$.

Soit $(x(t), y(t))$ une solution

$$v(t) = x^2(t) + y^2(t)$$

$$v'(t) \leq 2v(t)$$

Lemme de Gronwall $v(t) \leq v(t_0) e^{2(t-t_0)}$

si $t_1 = \beta < +\infty$ alors $v(t)$ est

borné \Rightarrow la solution est bornée

Par le théorème de sortie de compact $\beta = +\infty$.

Remarque: $x(t) = 0, y(t) = 0$ est solution.
 $\Rightarrow (0,0)$ est point d'équilibre

Supposons $(x(t), y(t))$ ne passe pas par $(0,0)$. On introduit de coordonnées polaires:

$$(x(t), y(t)) = (r(t) \cos \theta(t), r(t) \sin \theta(t))$$

$$r :] \alpha, +\infty[\longrightarrow \mathbb{R}_+^*$$

$$\theta :] \alpha, +\infty[\longrightarrow \mathbb{R}$$

On trouve les eq. différentielles satisfaites

par r et θ .

$$x(t) + iy(t) = r e^{i\theta(t)}$$

$$x'(t) + iy'(t) = r'(t) e^{i\theta(t)} + r i e^{i\theta(t)} \cdot \theta'(t)$$

$$-y + i(x + y - y(x^2 + y^2)) = r'(\cos\theta + i\sin\theta) + r i \theta'(\cos\theta + i\sin\theta)$$

$$-r \sin\theta + i(r \cos\theta + r \sin\theta - r^3 \sin\theta)$$

$$\Rightarrow \begin{cases} -r \sin\theta = r' \cos\theta - r \sin\theta \theta' \\ r(\cos\theta + i\sin\theta) - r^3 \sin\theta = r' \sin\theta + r \theta' \cos\theta \end{cases}$$

On obtient :

$$\Rightarrow \begin{cases} r' = r(1 - r^2) \sin^2\theta \\ \theta' = 1 + \frac{1 - r^2}{2} \sin 2\theta \end{cases} *$$

Soit $X :]\alpha, +\infty[\rightarrow \mathbb{R}^2$ une solution maximale

i) s'il existe t_0 t.q. $\|X(t_0)\| = 1$
alors la trajectoire maximale est le cercle unité et $\alpha = -\infty$

$$\rightarrow X(t_0) = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \quad a^2 + b^2 = 1$$

$$\text{alors } \begin{pmatrix} \cos(t-t_0) & -\sin(t-t_0) \\ \sin(t-t_0) & \cos(t-t_0) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$$

est une solution du problème de

1.

Cauchy.

* a come solution $r(t) = 1$
 $\theta(t) = t + C$
 \hookrightarrow constante

ii) Si il existe t_0 t.q. $\|X(t_0)\| < 1$

alors $\forall t \in \mathbb{R}$ on a $\|X(t)\| < 1$

et $\boxed{\lim_{t \rightarrow -\infty} X(t) = 0}$ ($\alpha = -\infty$).

preuve:

Il est impossible que $\|X(t)\| = 1$

car par i) la solution serait

contenue dans le cercle unité.

$\Rightarrow \|X(t)\| < 1 \quad \forall t \in]\alpha, +\infty[$,

par le théorème de sortie de compacte

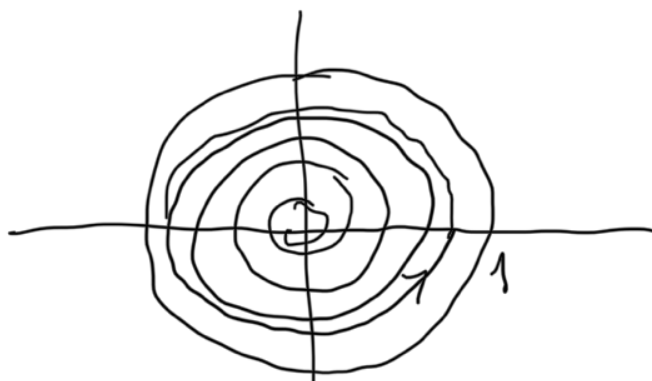
$\boxed{\alpha = -\infty}$

On observe que $\boxed{r(t) = r(1-r^2)\sin^2\theta} > 0$

$\Rightarrow r(t)$ est croissant.

Soit $\lambda = \lim_{t \rightarrow -\infty} r(t)$

$\mu = \lim_{t \rightarrow +\infty} r(t)$



$$\theta' = 1 + \frac{1-r^2}{2} \sin 2\theta$$

$$r < 1 \Rightarrow \theta' \geq \frac{1}{2}$$

$$\Rightarrow \lim_{t \rightarrow +\infty} \theta = +\infty, \quad \lim_{t \rightarrow -\infty} \theta = -\infty$$

a) On montre que $\lambda \neq 0$ si $r(t_1) = \frac{1}{2} < 1$

$$\int_{t_1}^{t_2} r'(t) dt = \int_{-\infty}^{t_1} \lambda (1-r^2) \sin^2 \theta dt$$

$$r(t_1) - \lim_{t \rightarrow -\infty} r(t) \geq \left(\int_{-\infty}^{t_1} \sin^2 \theta dt \right) \cdot \lambda \left(1 - \frac{1}{2} \right)$$

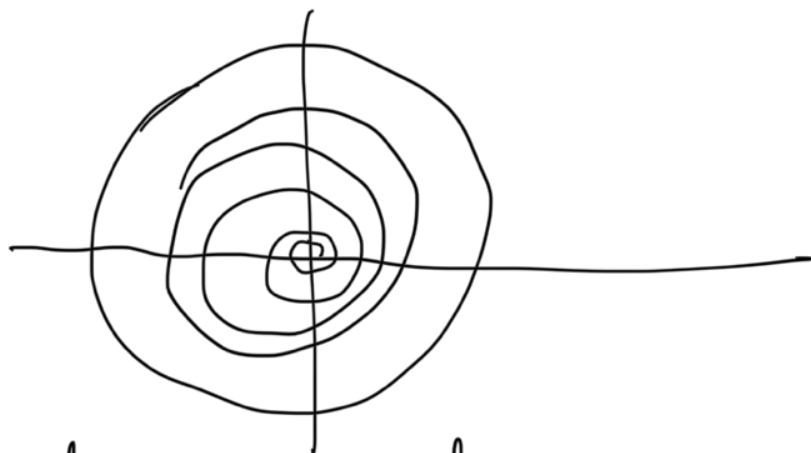
$$r(t_1) - \lambda \geq \lambda \left(1 - \frac{1}{4} \right) \int_{-\infty}^{t_1} \sin^2 \theta dt$$

mais $\int_{-\infty}^{t_1} \sin^2 \theta(t) dt \rightarrow +\infty$

$$= \int_{-\infty}^{t_1} \sin^2 \theta \left(\frac{dt}{d\theta} \right) d\theta$$

car $\frac{1}{2} \leq \frac{d\theta}{dt} \leq \frac{3}{2}$

$r(t_1) - \lambda$ n'est pas borné
contradiction.
si $\lambda \neq 0$

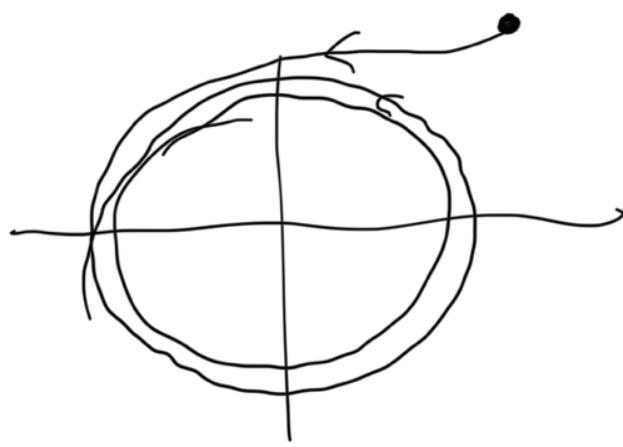


Maintenant on montre que $\mu = 1$.

(exercice) même argument.

iii) s'il existe t_0 t.q. $\|x(t_0)\| > 1$

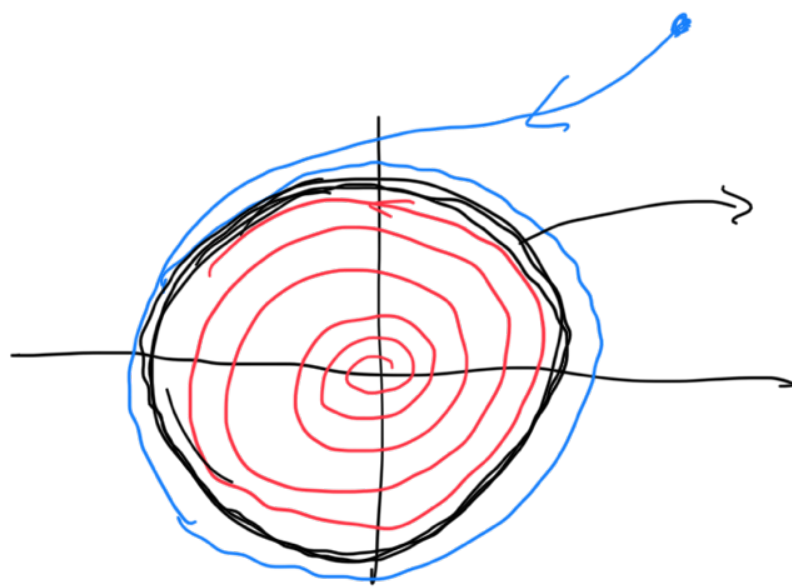
alors par la partie i $\|x(t)\| > 1$



r est décroissant

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} r(t) = \rho$$

on montre que $\rho = 1$ (exercice même argument)



S' orbite fermée
orbite périodique

On appelle le cercle $S' = \{(x, y) \mid x^2 + y^2 = 1\}$ un cycle limite de l'équation différentielle.

Définition: Soit $X(t)$ une orbite d'une équation différentielle.

$\{ p \in \mathbb{R}^2 \mid \exists t_n \ t_n \rightarrow +\infty \ X(t_n) \rightarrow p \}$
est l'ensemble ω -limite de $X(t)$.

Théorème de Poincaré-Bendixon :

(i) $X(t)$ reste dans un compact de \mathbb{R}^2

sans points d'équilibre dans l'ensemble
 ω -limite de $X(t)$ est une orbite
fermé.

Exemple:
$$\begin{cases} x' = -y \\ y' = x(1+y) \end{cases} \parallel$$

1) points d'équilibre ?

$$\begin{aligned} -y &= 0 \\ x(1+y) &= 0 \end{aligned}$$

$\Rightarrow (0, 0)$

2) linéarisé en $(0, 0)$:

$$\begin{aligned} x' &= -y \\ y' &= x \end{aligned}$$

$A = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ eq. linéaire

valeurs propres de A : $\det(A - \lambda Id) = 0$

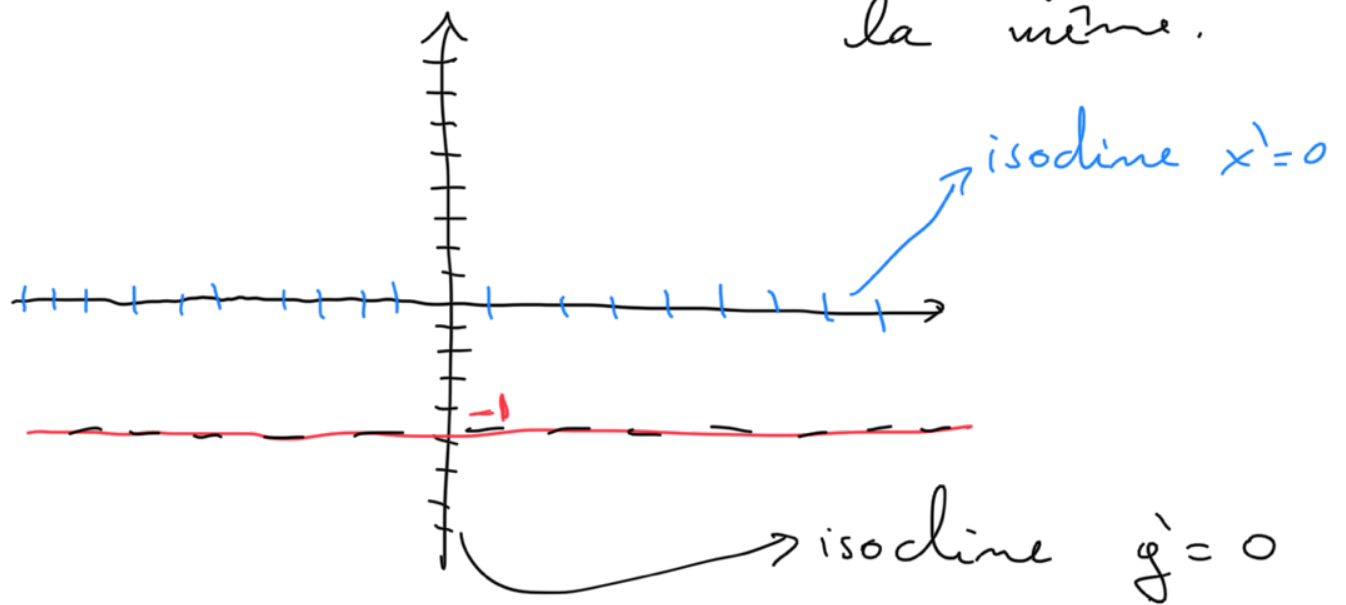
$$\lambda^2 + 1 = 0$$

$\lambda = \pm i$

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} &= e^{tA} \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \cos t & -\sin t \\ \sin t & \cos t \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} \end{aligned}$$



3) Tracer des isoclines ; points tels que la direction du champ est la même.



4) symétries $x' = -y = F_1(x, y)$
 $y' = x(1+y) = F_2(x, y)$

$$F_1(-x, y) = F_1(x, y)$$

$$F_2(-x, y) = -F_2(x, y)$$

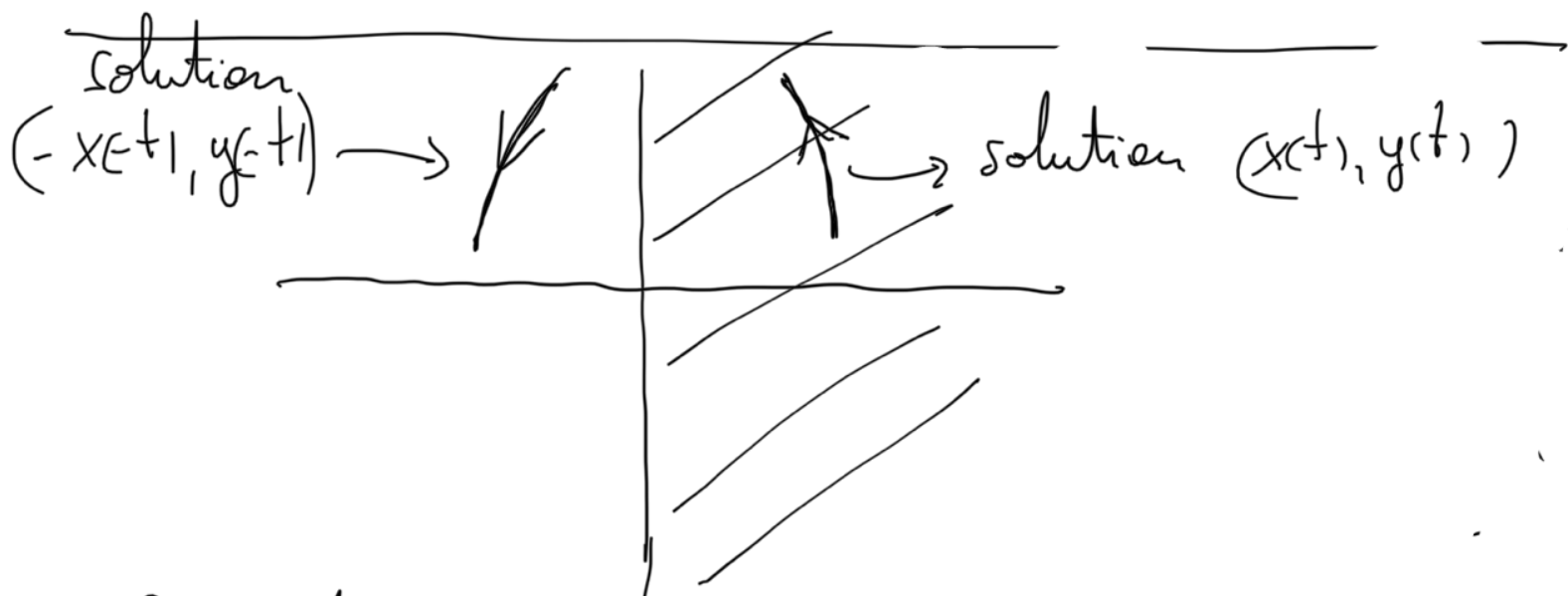
on observe alors que si $(x(t), y(t))$
 est solution alors $(-x(-t), y(-t))$

est solution :

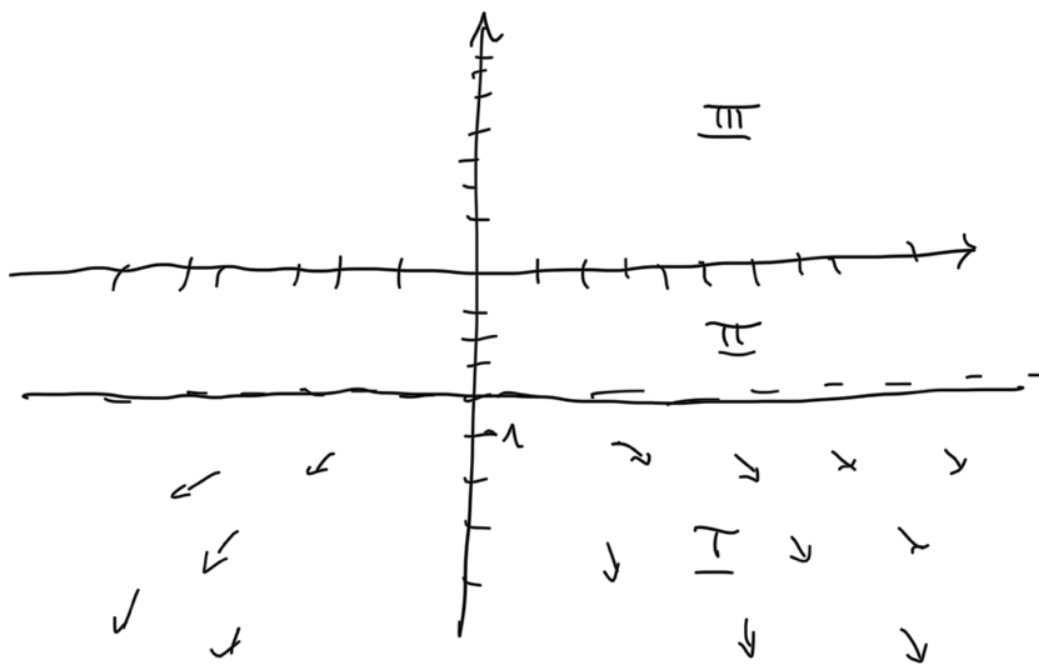
$$\begin{aligned} \frac{d}{dt}(-x(-t)) &= -x'(-t)(-1) \\ &= \boxed{-(-y(-t))(-1)} \\ &= -y(-t) \quad \text{OK} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt}y(-t) &= y'(-t)(-1) \\ &= x(-t)(1+y(-t))(-1) \end{aligned}$$

$$= \underbrace{(-x(-t))}_{\circ} (1 + y(-t))$$



On définit trois régions



$$\text{I} = \{ (x, y) \mid x > 0, y < -1 \}$$

$$x' = -y > 0$$

$$y' \leq 0$$

deux possibilités pour $x(t)$: $\lim_{t \rightarrow t_+} x(t) = x_0 < \infty$

$$\lim_{t \rightarrow t_+} x(t) = \infty$$

||

$y(t) : \lim_{t \rightarrow t_+} y(t) = y_0 < \infty$

$$\lim_{t \rightarrow t_+} y(t) = -\infty$$

observez que si $\left. \begin{array}{l} \lim x(t) = x_0 \\ \lim y(t) = y_0 \end{array} \right\}$
 par sortie de compact $t_+ = +\infty$

on obtient une contradiction

car

$$\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = y_0$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} y(t) = x_0 (1 + y_0)$$

lemme: si $x(t)$ est de classe C^1

$$\text{et } \lim_{t \rightarrow +\infty} x(t) = x_0 \quad \text{et } \left(\lim_{t \rightarrow +\infty} \dot{x}(t) = l \right)$$

alors $l = 0$.

preuve: si $l > 0$ ($l < 0$ est analogue)

$$x(t_1) - x(t_0) = \int_{t_0}^{t_1} \dot{x}(s) ds > (l - \epsilon)(t_1 - t_0)$$

pour un choix de t suffisamment grand
 contradiction. \square

3 possibilités: $\begin{array}{l} t \rightarrow t_+ \\ x(t) \rightarrow x_0, \quad y(t) \rightarrow -\infty \\ x(t) \rightarrow +\infty, \quad y(t) \rightarrow y_0 \\ x(t) \rightarrow +\infty, \quad y(t) \rightarrow -\infty. \end{array}$

On exclut les deux premières possibilités:

lemme: supposons $\lim_{x \rightarrow +\infty} y(x) = \underline{l} \text{ (ou } \infty)$
 alors $\lim_{x \rightarrow +\infty} y'(x) = l$

ou bien $\exists x, t, a$

preuve. on veut $\epsilon > 0$ $\forall x > x_1$

$$\forall x > x_1, |y'(x) - l| < \epsilon$$

$$y(x) - y(x_1) = \int_{x_1}^x y'(s) ds$$

$$\frac{y(x)}{x} - l = \frac{y(x_1)}{x} + \frac{1}{x} \int_{x_1}^x y'(s) ds$$

$$\begin{aligned} & \downarrow 0 \\ & \left(\int_{x_1}^x (y'(s) - l) ds + \int_{x_1}^x l ds \right) \\ & \downarrow 0 \qquad \qquad \downarrow l \\ & \downarrow 0 \end{aligned}$$

$$\left| \frac{y(x)}{x} - l \right| \rightarrow 0$$

si x est grand

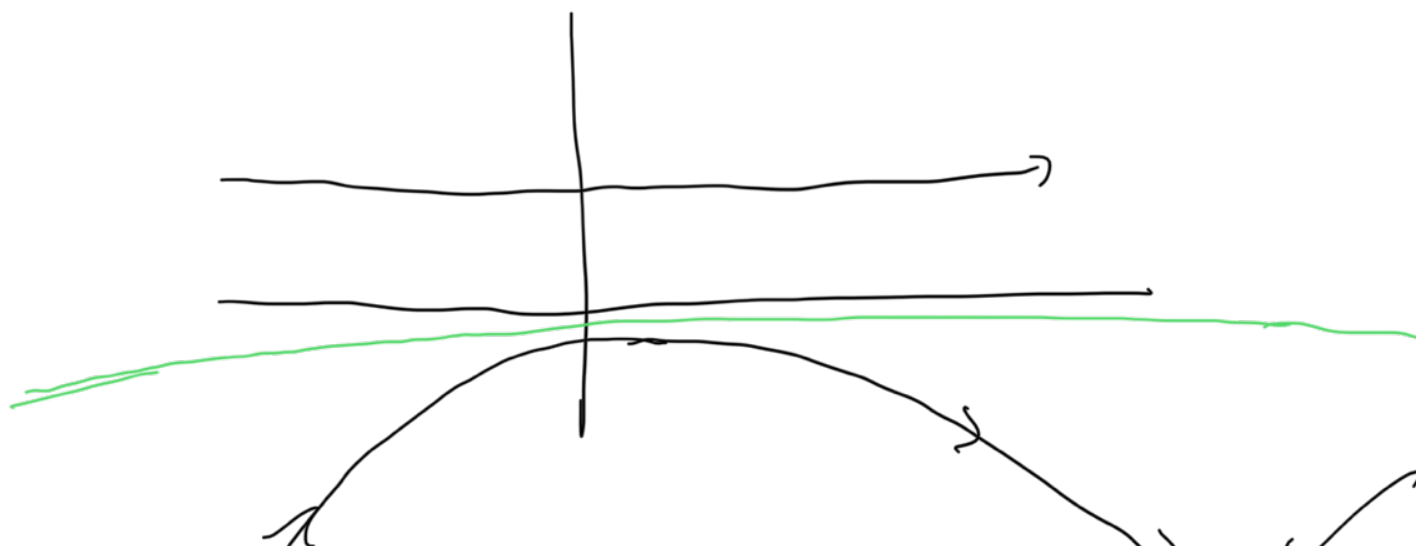
$$\text{si } \left\{ \begin{array}{l} x(t) \rightarrow +\infty \\ y(t) \rightarrow y_0 < 0 \end{array} \right. \Rightarrow y'(t) = x(t+y) \rightarrow -\infty$$

$$\frac{dy(x)}{dx} = \frac{y'(t)}{x'(t)} = \frac{x(t)(1+y(t))}{-y(t)} \rightarrow -\infty$$

$$\frac{y(x)}{x} = \frac{y(t)}{x(t)} \rightarrow 0$$

contradiction avec le lemme.

Analogiquement $x(t) \rightarrow x_0$ et $y(t) \rightarrow -\infty$ est impossible



On étudie la fonction $v(x) = \frac{y(x)}{x}$

On montre que $\lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{v(x)}{x} = -\infty$

On étudie $v'(x)$:

$$y'(x) = \frac{y'(x)}{x(x)} = \frac{x(1+y)}{-y}$$

$$v' = \frac{y'x - y}{x^2} = \frac{1}{x^2} \left(x \frac{x(1+y)}{-y} - y \right)$$

On obtient

$$v' + \frac{1}{x}v = -\frac{(1+y)}{y} = -1 - \frac{1}{y}$$

comme $y \rightarrow -\infty \exists x_0$ t.q. $y(x) \leq -2$

$$\Rightarrow -1 - \frac{1}{y} \leq -1 + \frac{1}{2} = -\frac{1}{2}$$

$$\Rightarrow v' + \frac{1}{x}v \leq -\frac{1}{2}$$

$$\int_{x_0}^x \dots (xv)' \leq -\frac{1}{2}x$$

On intègre :

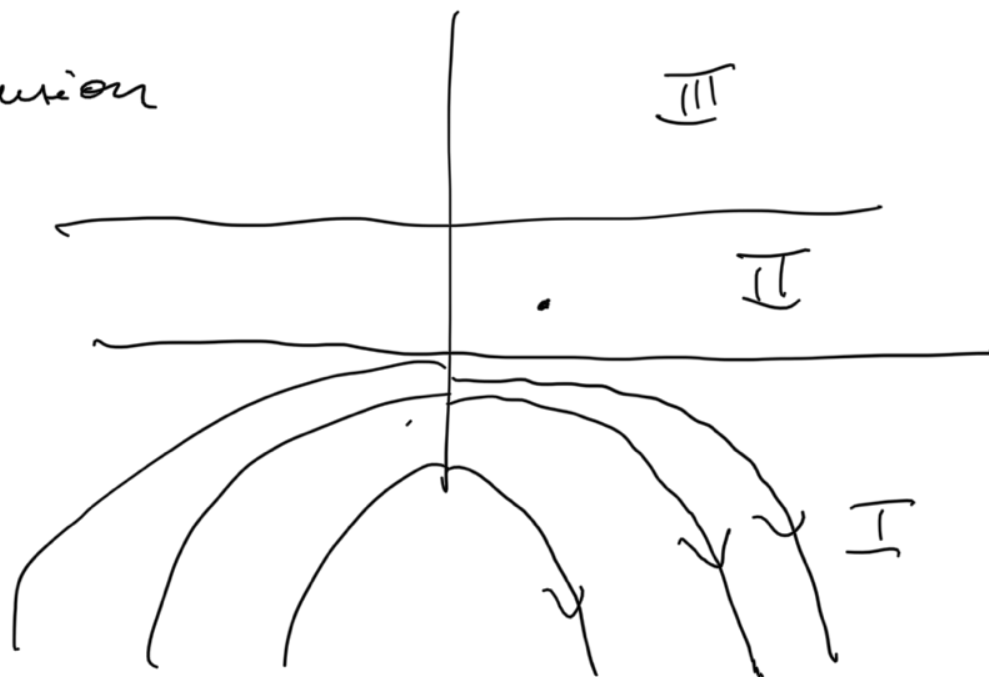
$$xv(x) - x_0v(x_0) \leq -\frac{1}{2} \left(\frac{x^2}{2} - \frac{x_0^2}{2} \right)$$

$$xv(x) \leq x_0v(x_0) - \frac{1}{4}x^2 + \frac{x_0^2}{2}$$

$$\Rightarrow U(x) \leq \frac{x_0 U(x_0)}{x} - \frac{1}{4}x + \frac{x_0^2}{4}$$

$\rightarrow -\infty$

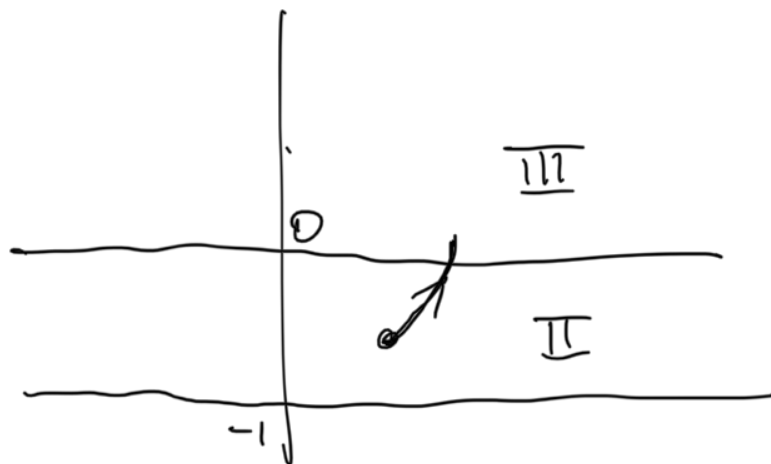
conclusion



$$U(x) = \frac{y(x)}{x}$$

Analyse de la région II :

toute orbite commençant dans la région II va dans la région III



Dans II $\dot{x}(t), \dot{y}(t) > 0$

Si la trajectoire reste dans II

on a que $y(t) \leq 0 \quad \forall t \in [t_0, t_+ [$

donc $y(t) \xrightarrow{t \rightarrow t_+} \beta \leq 0$

si $x(t)$ reste borné $x(t) \xrightarrow[t \rightarrow t_+]{\quad} \alpha > 0$

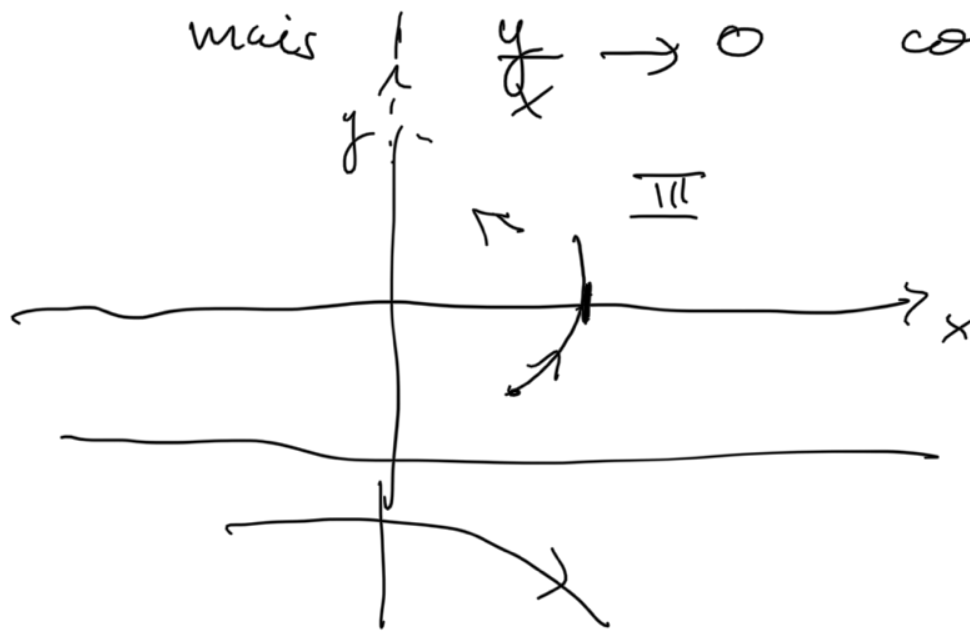
Par suite de compact $t_+ = +\infty$

contradiction: $x(t_+) - x(t_0) = \int_{t_0}^{t_+} \dot{x}(s) ds$
 $= \int_{t_0}^{t_+} -y(s) ds$
 \downarrow
 $+\infty$

On obtient finalement que

et $x(t) \rightarrow +\infty$
alors $\frac{d y(x)}{d x} = \frac{\dot{y}}{\dot{x}} = \frac{-x(1+y)}{y} \rightarrow +\infty$

mais $\frac{y}{x} \rightarrow 0$ contradiction



On montre qu'une trajectoire partant de III touche l'axe $y > 0$ en un temps fini.

preuve: deux possibilités:

i) elle touche l'axe en un temps infini

ii) $\forall t \in [t_0, t_+ [$ $x(t) > 0$

pour exclure i) on utilise le
lemme: Si $(x(t), y(t)) \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} (x_0, y_0)$
 (équations autonomes) alors (x_0, y_0) est un point d'équilibre.

$$\dot{X}(t) = F(X(t))$$

On obtient par le lemme que des points dans l'axe y sont d'équilibre
 contradiction.

pour exclure ii)

$$\text{si } x(t) > 0 \quad \forall t \in [t_0, t_+ [$$

comme $x(t)$ est décroissante $\left(\begin{array}{l} \text{dans III} \\ x < 0 \\ y > 0 \end{array} \right)$

$$x(t) \xrightarrow[t \rightarrow t_+]{} \alpha$$

Mais $y(t)$ est croissante $\Rightarrow y(t) \xrightarrow[t \rightarrow t_+]{} \beta$

Par le théorème de sortie de compact

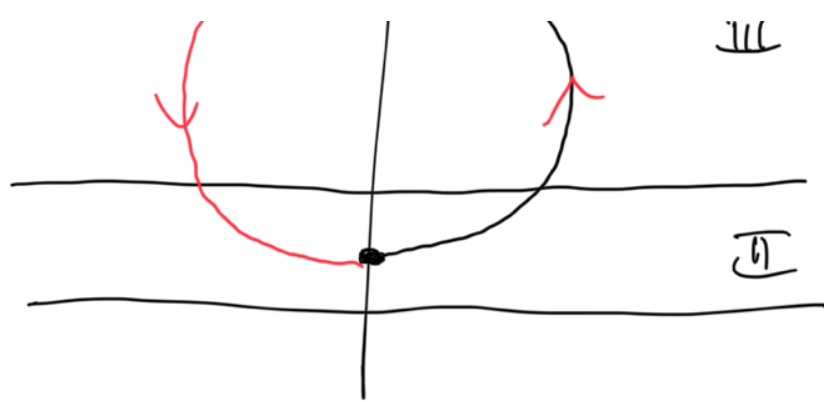
$$\text{on a } y(t) \rightarrow +\infty$$

$$\text{On a } \frac{y}{x} \xrightarrow[t \rightarrow t_+]{} +\infty$$

$$\text{et } \frac{dy(x)}{dx} = \frac{\dot{y}}{\dot{x}} = -\frac{x(1+y)}{y} \rightarrow -\alpha$$

$-\alpha \neq +\infty$ impossible.





On en déduit que les orbites partant de la région II sont fermées (périodiques)

Exemple :

$$\begin{cases} x'(t) = y - F(x) \\ y'(t) = -x \end{cases}$$

Equation de Liénard

cas spécial : $F(x) = x^3 - x$ équation de Van der Pol

1) point d'équilibre,

$$-x = 0, \quad y - F(x) = 0$$

$$y = F(0)$$

$(0, F(0))$ point d'équilibre

2) linéarisation en $(0, F(0))$

$$A = \begin{pmatrix} \frac{dF}{dx}(0) & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

valeurs propres $\lambda = \frac{-F'(0) \pm \sqrt{F'(0)^2 - 4}}{2}$