

## Feuille 4 : Équations différentielles linéaires du premier ordre Plan affine et espace affine de dimension 3

**Exercice 1.** Résoudre, sur des intervalles que l'on précisera, les équations différentielles suivantes :

$$1. \quad y' = y \qquad 2. \quad y' + 2y = 0 \qquad 3. \quad y' = \frac{y}{1+x^2} \qquad 4. \quad y' + \frac{y}{2x} = 0.$$

**Exercice 2.** Résoudre sur l'intervalle  $]0, \pi[$  l'équation différentielle  $y' = \frac{\cos(x)}{\sin(x)}y$  puis déterminer la solution  $y$  telle que  $y(\pi/6) = 1$ .

**Exercice 3** (Calcul de primitives). On donne ici des méthodes pour calculer des primitives (et donc résoudre des équations différentielles).

(A) La méthode « d'intégration par parties » est la suivante. Sur un intervalle  $I$ , soit donné un produit  $fg$  de fonctions, et supposons qu'on connaisse déjà une primitive  $F$  de  $f$  sur  $I$ . La formule  $(Fg)' = F'g + Fg' = fg + Fg'$  donne :  $\boxed{fg = (Fg)' - Fg'}$  donc si on connaît une primitive  $H$  de  $Fg'$  sur  $I$ , alors  $Fg - H$  est une primitive de  $fg$  sur  $I$ . Illustrons ceci par les exemples suivants :

1. Déterminer une primitive sur  $\mathbb{R}_+^*$  de  $\ln(x)$ . Indication : prendre  $f(x) = 1$  et  $g(x) = \ln(x)$ .
2. Soit  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Déterminer une primitive sur  $\mathbb{R}$  de  $xe^{\lambda x}$ , puis de  $x^2e^{\lambda x}$ .

(B) Soit  $\lambda \in \mathbb{R}^*$  et soit  $P(x)$  un polynôme non nul de degré  $d$ . On peut montrer, en procédant par récurrence sur le degré  $d$  de  $P$ , que les primitives sur  $\mathbb{R}$  de  $f(x) = P(x)e^{\lambda x}$  sont les fonctions  $F(x) = c + Q(x)e^{\lambda x}$ , où  $c$  est un réel arbitraire et  $Q$  un polynôme de degré  $d$  uniquement déterminé par la condition

$$P(x)e^{\lambda x} = F'(x) = (Q'(x) + \lambda Q(x))e^{\lambda x}$$

i.e.  $\boxed{Q' + \lambda Q = P}$ . Si  $P(x) = a_0 + a_1x + \dots + a_dx^d$ , on cherche  $Q$  sous la forme  $Q(x) = b_0 + b_1x + \dots + b_dx^d$ , où les  $b_i \in \mathbb{R}$  sont des coefficients inconnus que l'on détermine en écrivant que

$$Q'(x) + \lambda Q(x) = b_1 + \lambda b_0 + (2b_2 + \lambda b_1)x + \dots + (db_d + \lambda b_{d-1})x^{d-1} + \lambda x^d = a_0 + a_1x + \dots + a_dx^d.$$

3. Déterminer une primitive sur  $\mathbb{R}$  de  $(a_0 + a_1x + a_2x^2 + x^3)e^{\lambda x}$ .

**Exercice 4.** Résoudre, sur des intervalles que l'on précisera, les équations différentielles suivantes :

$$1. \quad y' = y+1 \qquad 2. \quad y'-y = xe^x \qquad 3. \quad y'+y = 2e^x \qquad 4. \quad y'+y = \cos(x)+\sin(x) \qquad 5. \quad y'-2y = x^2$$

$$6. \quad y' - y = \frac{e^{2x}}{e^{2x} + 1} \qquad 7. \quad y' + \frac{y}{1+x^2} = \frac{1-x-x^2}{1+x^2} \qquad 8. \quad y' + \frac{y}{x} = x^2 \qquad 9. \quad y' + \frac{x}{x^2-1}y = \frac{1}{x^2-1}.$$

**Exercice 5.** Soient  $g$  et  $h$  les fonctions définies sur  $]1, +\infty[$  par :  $g(x) = \ln(\ln(x))$  et  $h(x) = \frac{-1}{\ln(x)}$ .

1. Calculer les dérivées des fonctions  $g$  et  $h$ .
2. Résoudre sur  $]1, +\infty[$  l'équation différentielle linéaire :  $y' - \left(x + \frac{1}{x \ln(x)}\right)y = \frac{\exp(x^2/2)}{x \ln(x)}$ .

**Exercice 6.** 1. Donner l'ensemble de définition de la fonction  $g(x) = \ln\left(\frac{x-2}{x}\right)$  et calculer la dérivée de  $g$  sur  $]2, +\infty[$ .

2. Résoudre sur l'intervalle  $]2, +\infty[$  l'équation différentielle linéaire :  $y' = \frac{2}{x(x-2)}y + 2(x-2)$ .

**Exercice 7.** 1. Calculer la dérivée de la fonction  $\phi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $x \mapsto -\frac{1}{2} \ln(1+x^2)$ .

2. Trouver les solutions sur  $\mathbb{R}$  de l'équation différentielle  $(1+x^2)y' + xy = 0$ , puis de  $(1+x^2)y' + xy = 2x$ .

**Exercice 8.** 1. Soit  $I = ]-\pi/2, \pi/2[$ . Calculer la dérivée de la fonction  $\phi : I \rightarrow \mathbb{R}, x \mapsto \ln(\cos(x))$ .  
2. Trouver les solutions sur  $I$  de l'équation différentielle  $y' + \tan(x)y = \tan(x)$ .

**Exercice 9.** Résoudre les équations différentielles suivantes :

1.  $\sqrt{1+x^2}y' - y = 1$  sur  $\mathbb{R}$ ,
2.  $\sqrt{x^2-1}y' + y = 1$  sur  $]1, +\infty[$ ,
3.  $\sin(x)^3y' = 2\cos(x)y$  sur  $]0, \pi[$ ,
4.  $x(1 + \ln^2(x))y' + 2\ln(x)y = 1$  sur  $\mathbb{R}_+^*$ ,
5.  $\operatorname{ch}(x)y' - \operatorname{sh}(x)y = \operatorname{sh}^3(x)$  sur  $\mathbb{R}$ .

**Exercice 10.** Former une équation différentielle linéaire du premier ordre, avec second membre, dont les solutions sont les fonctions  $f(x) = \frac{C+x}{1+x^2}$ , avec  $C \in \mathbb{R}$ .

**Exercice 11.** On cherche à résoudre l'équation différentielle (non linéaire)  $y' = 1 + y^2$  sur  $I = ]-\pi/2, \pi/2[$ .

1. En trouver une solution particulière.
2. Soit  $f$  une solution. Pour  $x \in I$ , on pose  $g(x) = \operatorname{Arctan}(f(x))$ . Calculer  $g'(x)$  pour tout  $x \in I$ .
3. En déduire l'ensemble des solutions de l'équation différentielle sur  $I$ .

**Exercice 12.** Lors d'une compétition de plongeon d'une hauteur de 27m, les commentateurs ont dit que les plongeurs arrivaient dans l'eau avec une vitesse d'environ 90km/h. En prenant l'accélération de la pesanteur  $g$  égale à  $10\text{m/s}^2$ , déterminer la vitesse acquise lors d'une chute libre de 27m. Comparer avec la vitesse indiquée plus haut.

**Exercice 13.** On munit le plan d'un repère orthonormé  $(O, \vec{i}, \vec{j})$  et l'on note  $(x, y)$  les coordonnées dans ce repère. On lance à partir de  $O$  un projectile, assimilé à un point matériel, avec un vecteur vitesse initiale  $\vec{v}_0$  non nul et formant avec  $\vec{i}$  un angle  $\theta \in ]0, \pi/2[$ . On note  $v_0$  la norme euclidienne de  $\vec{v}_0$ , de sorte que  $\vec{v}_0 = v_0 \cos(\theta) \vec{i} + v_0 \sin(\theta) \vec{j}$ . On suppose que le projectile n'est soumis qu'à l'action de la pesanteur (i.e. on néglige les forces de frottement dans l'air).

1. Écrire les équations différentielles du mouvement pour les coordonnées  $x(t)$  et  $y(t)$  du mobile à l'instant  $t$ .
2. Soit  $t_0 > 0$  l'instant où le projectile retombe au sol, i.e. où  $y(t_0) = 0$ . On note  $x_{\max} = x(t_0)$  la distance horizontale ainsi atteinte. Exprimer  $x_{\max}$  en fonction de  $v_0$  et  $\theta$ .
3. En supposant  $v_0$  fixé, déterminer la valeur de  $\theta$  pour laquelle  $x_{\max}$  est le plus grand possible.

**Exercice 14.** On munit le plan d'un repère  $\mathcal{R} = (O, \vec{i}, \vec{j})$  et l'on note  $(x, y)$  les coordonnées dans ce repère.

1. Soient  $a, b, c \in \mathbb{R}$  avec  $(a, b) \neq (0, 0)$ , et soit  $\mathcal{D}$  la droite affine d'équation  $ax + by + c = 0$ . Déterminer l'équation de la droite vectorielle associée  $D$ , un vecteur directeur  $\vec{u}$  de  $D$  ainsi qu'un point  $I \in \mathcal{D}$ .
2. Soit  $\vec{u} = 2\vec{i} + 3\vec{j}$  et soit  $A$  le point de coordonnées  $(1, 4)$  dans  $\mathcal{R}$ . Déterminer l'équation de la droite affine  $\mathcal{D} = A + \mathbb{R}\vec{u}$ .

**Exercice 15.** On munit l'espace d'un repère  $\mathcal{R} = (O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  et l'on note  $(x, y, z)$  les coordonnées dans ce repère.

1. Soient  $a, b, c, d \in \mathbb{R}$  avec  $(a, b, c) \neq (0, 0, 0)$ , et soit  $\mathcal{P}$  le plan affine d'équation  $ax + by + cz = d$ . Déterminer l'équation du plan vectoriel  $P$  associé, une base  $(\vec{u}, \vec{v})$  de  $P$ , et un point  $I \in \mathcal{P}$ .
2. On considère les plans affines  $\mathcal{P}$ , d'équation  $x + y + z = 1$  et  $\mathcal{P}'$ , d'équation  $x + 2y + z = 1$ . Déterminer l'intersection  $\mathcal{P} \cap \mathcal{P}'$  et montrer que c'est une droite affine  $\mathcal{D}$ , dont on donnera un vecteur directeur  $\vec{d}$  ainsi qu'un point  $I \in \mathcal{D}$ .