

Examen

Présentation : (1 point)

Exercice 1 : (6 points)

On considère le système homogène

$$Y'(t) = A(t)Y(t) \quad \text{où} \quad Y'(t) = \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad Y(t) = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \quad A(t) = \begin{pmatrix} 2t & 1 & 1 \\ 0 & 2t & 1 \\ 0 & 0 & 2t \end{pmatrix}$$

1- Résoudre le système différentiel homogène.

2- On considère la fonction B définie pour tout $t \in \mathbb{R}$ par $B = \begin{pmatrix} 1 \\ t \\ 0 \end{pmatrix}$

Peut-on appliquer la méthode des coefficients indéterminés pour résoudre le système différentiel $Y' = AY + B$? Justifier votre réponse.

Exercice 2 : (5 points)

Montrer que l'équation de Bernoulli suivante se ramène à une équation linéaire.

$$y' + a(x)y + b(x)y^n = 0, n \in \mathbb{Z}, n \neq 0, n \neq 1$$

Trouver les solutions de l'équation $xy' + y - xy^3 = 0$

Exercice 3 : (4 points)

Mettre l'équation différentielle $y'' - 2y' + 2y = 0$ sous forme d'un système différentiel du premier ordre puis le résoudre dans \mathbb{C} .

Exercice 4: (4 points)

Considérons le système gradient suivant :

$$\begin{cases} x' = -2x \\ y' = -2y(2y^2 - 3y + 1) \end{cases}$$

Etudier la stabilité du système.

Exercice 1 (06 pts)

$$Y'(t) = A(t)Y(t) \quad Y'(t) = \begin{pmatrix} u' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} \quad Y(t) = \begin{pmatrix} u \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$A(t) = \begin{pmatrix} 2t & 1 & 1 \\ 0 & 2t & 1 \\ 0 & 0 & 2t \end{pmatrix}$$

Résolution du système différentiel.

$$Y'(t) = A(t)Y(t)$$

l'est carac déstique

$$P(\lambda) = (\lambda - 2t)^3 = 0 \Rightarrow \lambda = 2t \text{ racine triple}$$

$$\text{d'après Cayley Hamilton on a } P(A) = (A - 2tI)^3 = 0 \quad (0,5)$$

$$\text{on pose } B = A - 2tI \Rightarrow B^3 = 0, B \text{ nilpotente} \quad (0,5)$$

$$\text{Donc la solution est } Y = Ce^{tA} \quad (0,5)$$

$$\text{on a } B = A - 2tI \Rightarrow A = B + 2tI$$

$$tA = tB + 2t^2 I$$

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$B^2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$tA = tB + 2t^2 I$$

$$e^{tA} = e^t \cdot e^{tB}$$

$$e^{tB} = I + tB + \frac{t^2 B^2}{2} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & t & t \\ 0 & 0 & t \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & 0 & \frac{t^2}{2} \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$e^{tB} = \begin{pmatrix} 1 & t & t + \frac{t^2}{2} \\ 0 & 1 & t \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (0,5)$$

$$e^{2t^2 I} = \begin{pmatrix} e^{2t^2} & 0 & 0 \\ 0 & e^{2t^2} & 0 \\ 0 & 0 & e^{2t^2} \end{pmatrix} \quad (0,5)$$

Finalement

$$e^{tA} = e^{t^2 I} \cdot e^{tB} = \begin{pmatrix} e^{2t^2} & & \\ 0 & e^{2t^2} & 0 \\ 0 & 0 & e^{2t^2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & t & t + \frac{t^2}{2} \\ 0 & 1 & t \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} e^{2t^2} & te^{2t^2} & \left(t + \frac{t^2}{2}\right)e^{2t^2} \\ 0 & e^{2t^2} & te^{2t^2} \\ 0 & 0 & e^{2t^2} \end{pmatrix} \quad \text{(OJ)}$$

donc

$$y = e^{tA} C = e^{tA} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix}$$

D'où

$$y = \begin{pmatrix} c_1 e^{2t^2} + c_2 t e^{2t^2} + c_3 \left(t + \frac{t^2}{2}\right) e^{2t^2} \\ c_2 e^{2t^2} + c_3 t e^{2t^2} \\ c_3 e^{2t^2} \end{pmatrix} \quad \text{(OI)}$$

La méthode des coefficients indéterminés ne s'applique que dans les circonstances où les coefficients de la matrice (A) sont tous des constantes donc on ne peut pas appliquer pour résoudre le système

$$y \in A(t)y + B(t)$$

(OI)

$$\text{On a } \int_0^t A(s) ds = \begin{pmatrix} t^2 & t & t \\ 0 & t^2 & t \\ 0 & 0 & t^2 \end{pmatrix} = M$$

Déf' caract $P(\lambda) = (t^2 - \lambda)^3 \Rightarrow \lambda = t^2$ racine triple.

d'où $P(M) = (M - t^2 I) = 0$ Cayley Hamilton

$$B = M - t^2 I \Rightarrow M = B + t^2 I \Rightarrow M = t^2 I + B$$

la solution $y = e^M e^{-B}$

$$e^M = e^B e^{-t^2 I}$$

$$B = \begin{pmatrix} 0 & t & t \\ 0 & 0 & t \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\text{Nilpotent } e^B = I + Bt + \frac{B^2 t^2}{2}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & t^2 & t^2 \\ 0 & 0 & t^2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Exercice 2: Monter que l'éq't de Bernoulli suivante
se ramène à une éq't linéaire.

$$y' + a(x)y + b(x)y^n = 0, \quad n \in \mathbb{Z}, \quad n \neq 0, \quad n \neq 1$$

Trouver les solutions de l'équation

Sol : $xy' + y - xy^3 = 0$

On pose $y^{1-n} = z \Rightarrow z' = (1-n)y'y^{-n}$

l'éq't devient

$$\frac{y'}{y^n} + a(x)\frac{z}{y^n} + b(x) = 0$$

d'où $\frac{z'}{(1-n)} + a(x)z + b(x) = 0$ (01) est linéaire

$$xy' + y - ny^2 = 0$$

$$\frac{ny'}{y^2} + \frac{y}{y^3} - n = 0 \quad |z = \bar{y}^2 \Rightarrow z' = -2\bar{y}^3 y'$$

$$-\frac{1}{2}n z' + z = x$$

$$z = u \cdot v \Rightarrow z' = u'v + v'u$$

on obtient

$$v = x^2 \text{ et } u = \frac{2}{x} + K$$

$$z = u \cdot v = 2x + Kx^2$$

$$z = \frac{1}{y^2} \Rightarrow y^2 = \frac{1}{z} \Rightarrow y^2 = \frac{1}{2x + Kx^2}$$

$$y = \frac{1}{\sqrt{2x + Kx^2}}$$

$$-\frac{1}{2}xz' + z = x$$

$$z = u, v \Rightarrow z' = u'v + uv'$$

$$-\frac{1}{2}x(u'v + uv) + uv = x$$

$$-\frac{1}{2}xu'v - \frac{1}{2}xuv' + uv = x$$

$$u\left(v - \frac{x}{2}v'\right) - \frac{x}{2}uv' = x$$

$$v = \frac{x}{2}v' \Rightarrow \frac{x}{2}v' = v \Rightarrow \frac{v'}{v} = \frac{2}{x}$$

$$\ln|v| = 2\ln|x| \Rightarrow \ln v = \ln x^2 \Rightarrow v = x^2$$

$$-\frac{x}{2}u'(x^2) = x \Rightarrow -x^3u' = 2x \Rightarrow -x^2u' = 2$$

$$u' = \frac{-2}{x^2} \Rightarrow u = \frac{2}{x} + K$$

$$z = u, v = x^2\left(\frac{2}{x} + K\right) = 2x + Kx^2$$

$$z = \frac{1}{y^2} = 2x + Kx^2 \Rightarrow y^2 = \frac{1}{2x + Kx^2}$$

$$y = \frac{1}{\sqrt{2x + Kx^2}}$$

Exercice 03 (4 pts)

Mettre l'éq't différentielle $y'' - 2y' + 2y = 0$ sous forme d'un système différentiel du premier ordre puis le résoudre dans \mathbb{C} .

$$y'' - 2y' + 2y = 0 \Rightarrow y'' = 2y' - 2y$$

$$\begin{pmatrix} y \\ y' \end{pmatrix}' = \begin{pmatrix} y' \\ y'' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y \\ y' \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -2 & 2 \end{pmatrix}$$

On pose $y = x_1$, $y' = x_2$

$$x_1' = y' = x_2 \text{ et } y'' = x_2' = 2y' - 2y = 2x_2 - 2x_1$$

le système d'équation est:

$$\begin{cases} x_1' = x_2 \\ x_2' = 2x_2 - 2x_1 = -2x_1 + 2x_2 \end{cases} \quad x'(t) = A \times(t)$$

avec $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -2 & 2 \end{pmatrix}$

les valeurs propres $\lambda_1 = 1+i$, $\lambda_2 = 1-i$

les vecteurs propres

$$\underline{\lambda_1 = 1+i}$$

$$V_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1+i \end{pmatrix} \quad \textcircled{0,5}$$

$$\lambda_2 = 1-i$$

$$V_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1-i \end{pmatrix} \quad \textcircled{0,5}$$

$$x = G \begin{pmatrix} 1 \\ 1+i \end{pmatrix} e^{(1+i)t} + c_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1-i \end{pmatrix} e^{(1-i)t} \quad \textcircled{e 1}$$

Exercice 7 (04 pts)

Considérons le système gradient suivant :

$$\begin{cases} x' = -2x \\ y' = -2y(2y^2 - 3y + 1) \end{cases}$$

Etudier la stabilité du système.

On remarque que $(0,0)$ est un point d'équilibre 0,5

Le système gradient est $\begin{cases} x' = -\frac{\partial G}{\partial x}(x,y) \\ y' = -\frac{\partial G}{\partial y}(x,y) \end{cases}$ 0,5

On obtient $\begin{cases} \frac{\partial G}{\partial x} = 2x \\ \frac{\partial G}{\partial y} = 2y(2y^2 - 3y + 1) \end{cases} \Rightarrow$

$$\frac{\partial G}{\partial x} = 2x \Rightarrow G(x,y) = x^2 + \varphi(y)$$

$$\frac{\partial G}{\partial y} = 2y(2y^2 - 3y + 1) = 4y^3 - 6y^2 + 2y$$

$$\frac{\partial G}{\partial y} = \varphi'(y) \Rightarrow 2y(2y^2 - 3y + 1) = 4y^3 - 2y^2 + y^2$$

$$\varphi(y) = y^4 - 2y^3 + y^2$$

$$\text{alors } G(x,y) = x^2 + y^4 - 2y^3 + y^2 = x^2 + y^2(y^2 - 2y + 1) = x^2 + y^2(y-1)^2 > 0$$

0,1

donc la fonction $G(x,y)$ est définie positive on

peut choisir G comme fonction de Liapounov

la stabilité du système

$$\text{On a } \frac{\partial G}{\partial t} = \frac{\partial G}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial t} + \frac{\partial G}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial t}$$

$$\begin{aligned}
 \text{Dra } \frac{\partial G}{\partial t} &= \frac{\partial G}{\partial u} \cdot \frac{\partial u}{\partial t} + \frac{\partial G}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial t} \\
 &= \frac{\partial G}{\partial u} \left(-\frac{\partial u}{\partial u} \right) \cdot \frac{\partial G}{\partial y} \left(-\frac{\partial y}{\partial y} \right) \quad (1.5) \\
 &= -\left[\left(\frac{\partial G}{\partial u} \right)^2 + \left(\frac{\partial G}{\partial y} \right)^2 \right] < 0 \quad H(u,y) \neq 0
 \end{aligned}$$

$(0,0)$ ist asymptotisch stabil

$$\begin{cases} x_0 = 26 \\ y_0 = 26 \end{cases} \quad \left\{ \begin{array}{l} f_1(x_0, y_0) = 0 \\ f_2(x_0, y_0) = 0 \end{array} \right.$$

$$(f_1)_x + x_0 = (f_1)_y \Leftrightarrow x_0 = 26$$

$$(f_2)_x + y_0 = (f_2)_y \Leftrightarrow (f_2)_x = 26$$

$$(f_1)_y + y_0 = (f_1)_x \Leftrightarrow y_0 = 26$$

$$(f_2)_y + x_0 = f_2(x_0, y_0) = 0 \Leftrightarrow (f_2)_y = -26$$

$$0 < (f_1)_y + y_0 =$$

Die $(0,0)$ ist ein stabiles

monotoniepunkt \Rightarrow stabil

stetig abhängt von

$$\frac{f_1(0,0) + f_2(0,0)}{2} = 26 \quad \text{oder}$$