

# Planche n° 16. Equations différentielles linéaires

\* très facile \*\* facile \*\*\* difficulté moyenne \*\*\*\* difficile  
I : Incontournable T : pour travailler et mémoriser le cours

## Exercice n° 1 (\*\*IT)

Résoudre sur l'intervalle I de  $\mathbb{R}$  proposé les équations différentielles suivantes :

- |   |  |
|---|--|
| 1) $x \ln x y' + y = x$ , $I = ]1, +\infty[$      | 2) $xy' + 3y = \frac{1}{1+x^2}$ , $I = ]0, +\infty[$ |
| 3) $(1-x)^2 y' = (2-x)y$ , $I = ]-\infty, 1[$     | 4) $x(xy' + y - x) = 1$ , $I = ]-\infty, 0[$         |
| 5) $2xy' + y = x^4$ , $I = ]-\infty, 0[$          | 6) $y' + 2y = x^2 - 3x$ , $I = \mathbb{R}$           |
| 7) $y' + y = \frac{1}{1+2e^x}$ , $I = \mathbb{R}$ | 8) $y' \sin x - y \cos x + 1 = 0$ , $I = ]0, \pi[$   |

## Exercice n° 2 (\*\*IT)

- Déterminer la solution sur  $\mathbb{R}$  de l'équation différentielle  $y' + y \operatorname{th} x = 0$  prenant la valeur 1 en 0.
- Déterminer la solution sur  $\mathbb{R}$  de l'équation différentielle  $y' + y \operatorname{th} x = x \operatorname{th} x$  prenant la valeur 0 en 0.

## Exercice n° 3 (\*\*I)

Résoudre l'équation différentielle  $(1-x^2)y' - 2xy = x^2$  sur chacun des intervalles I suivants :  $I = ]1, +\infty[$ ,  $I = ]-1, 1[$ ,  $I = ]-1, +\infty[$ ,  $I = \mathbb{R}$ .

## Exercice n° 4 (\*\*\*)

Résoudre sur  $] -\infty, 0[$  et sur  $]0, +\infty[$  l'équation différentielle :  $|x|y' + (x-1)y = x^3$ .

## Exercice n° 5 (\*\*)

Résoudre sur  $\mathbb{R}$  les équations différentielles :

- |  |                              |  |
|--|------------------------------|--|
| 1) $y'' - 2y' + 2y = \cos x \operatorname{ch} x$                               | 2) $y'' + 6y' + 9y = e^{2x}$ | 3) $y'' - 2y' + y = \operatorname{ch} x$ |
| 4) $y'' - 2ky' + (1+k^2)y = e^x \sin x$ , $k \in \mathbb{R} \setminus \{1\}$ . |                              |  |

## Exercice n° 6 (\*\*IT) (d'après Mines d'Alès 2005)

On note  $(E_1)$  l'équation différentielle :

$$-x^2 z' + xz = z^2.$$

On cherche les solutions de  $(E_1)$  sur  $]1, +\infty[$  qui ne s'annulent pas sur  $I = ]1, +\infty[$ .

- On pose  $y = \frac{1}{z}$ . Vérifier que  $y$  est solution sur I d'une équation différentielle linéaire du premier ordre notée  $(E_2)$ .
- Résoudre  $(E_2)$  sur I puis déterminer les solutions de  $(E_1)$  sur  $]1, +\infty[$  qui ne s'annulent pas sur  $I = ]1, +\infty[$ .

## Exercice n° 7 (\*\*IT) (\*\*\*)

On considère l'équation différentielle  $(E) : ax^2y'' + bxy' + cy = 0$  ( $a, b, c$  réels,  $a \neq 0$ ) pour  $x \in ]0, +\infty[$ .

- Soit  $y$  une fonction deux fois dérivable sur  $]0, +\infty[$ . Pour  $t \in \mathbb{R}$ , on pose  $z(t) = y(e^t)$ . Vérifier que  $y$  est deux fois dérivable sur  $]0, +\infty[$  si et seulement si  $z$  est deux fois dérivable sur  $\mathbb{R}$ .
- Effectuer le changement d'inconnue précédent dans l'équation différentielle  $(E)$  et vérifier que la résolution de  $(E)$  se ramène à la résolution d'une équation linéaire du second ordre à coefficients constants.
- Résoudre sur  $]0, +\infty[$ , l'équation différentielle  $x^2y'' - xy' + y = 0$ .

## Exercice n° 8 (\*\*\*)

Soit  $a$  un réel non nul. Soit  $f$  continue sur  $\mathbb{R}$  et périodique de période  $T \neq 0$ . Montrer que l'équation différentielle  $y' + ay = f$  admet une et une seule solution périodique sur  $\mathbb{R}$ , de période  $T$ .

**Exercice n° 9 (\*\*IT)** (quelques équations différentielles en physique)

Résoudre :

1) L'équation classique du premier ordre (activité radioactive, cinétique chimique du 1er ordre, freinage avec frottement fluide, circuits RL, ...)

$$\dot{x} + \frac{x}{\tau} = \frac{x_{\infty}}{\tau} \text{ avec } x(0) = x_0$$

où  $x_{\infty}$  et  $x_0$  sont deux réels (ou  $\dot{v} + \frac{v}{\tau} = \frac{v_{\infty}}{\tau}$  avec  $v(0) = v_0$ ).

2) Equation de la charge d'un condensateur

$$RC \frac{dU}{dt} + U = E \text{ avec } U(0) = U_0.$$

3) Oscillateur harmonique

a)  $\ddot{x} + \omega_0^2 x = 0$  où  $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} > 0$  avec  $x(t_0) = x_0$  et  $\dot{x}(t_0) = v_0$ .

b)  $\ddot{x} + \omega_0^2 x = A$  où  $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} > 0$  avec  $x(t_0) = x_0$  et  $\dot{x}(t_0) = v_0$ .

4) Circuits RLC

$\ddot{q} + 2\lambda\dot{q} + \omega_0^2 q = \frac{E}{L}$  avec  $q(0) = 0$  et  $\dot{q}(0) = 0$  ( $\lambda = \frac{R}{2L}$  est le coefficient d'amortissement et  $\omega_0 = \frac{1}{\sqrt{LC}}$  est la pulsation propre).