

Équations différentielles

Premier ordre

$$(E) : a y' + b y = f(t)$$

- Résoudre l'équation sans second membre

$$(E_0) : a y' + b y = 0 \Rightarrow y' = \alpha y$$

C'est l'équation dont il ne reste que les termes en y et y' .

$$y_0 = K \cdot e^{-\alpha t}, \quad K \in \mathbb{R}$$

- Trouver une solution particulière de (E) .
On peut l'appeler y_1 . Quand $f(t) = C^{ste}$, y_1 aussi.
- $y = y_1 + y_0$ est solution générale de (E) .
- La condition initiale, souvent $y(0)$, permet de fixer K .

Second ordre

$$(E) : a y'' + b y' + c y = f(t)$$

- Résoudre l'équation sans second membre

$$(E_0) : a y'' + b y' + c y = 0$$

C'est l'équation dont il ne reste que les termes en y , y' et y'' .

Pour cela, chercher les racines de $a r^2 + b r + c = 0$.

(a) Quand $\Delta > 0$, $y_0(t) = A e^{r_1 t} + B e^{r_2 t}$

(b) Quand $\Delta = 0$, $y_0(t) = (A t + B) e^{r_0 t}$

(c) Quand $\Delta < 0$, $y_0(t) = A e^{r_1 t} + B e^{r_2 t}$

Cette écriture est a priori complexe. Il faudrait alors bien choisir A et B pour s'assurer que y_0 reste réel. C'est en général plus simple d'adopter la formulation suivante qui garantit que y_0 sera réel avec A et B réels : $r = a \pm ib \Rightarrow y_0 = e^{a t} (A \cos(b t) + B \sin(b t))$

- Trouver une solution particulière de (E) .
On peut l'appeler y_1 . Quand $f(t) = C^{ste}$, y_1 aussi.
- $y = y_1 + y_0$ est solution générale de (E) .
- Les conditions initiales, souvent $y(0)$ et $y'(0)$, permettent de fixer A et B .