

1 Equations différentielles à coefficients constants

1.1 Equations différentielles linéaires d'ordre 1

Résolution de $(E) : \alpha y'(t) + \beta y(t) = \gamma(t)$,

avec α, β réels et γ une fonction continue sur un intervalle I .

— Equation homogène

— Equation homogène réduite $(EHR) : y' + ay = 0$ avec $a = \frac{\beta}{\alpha}$.

— Résolution de $(EHR) : y_H(t) = k \times e^{-at}$, où $k \in \mathbb{R}$ quelconque.

— Les solutions de (E) sont chacune somme d'une solution particulière de (E) et d'une solution de (EH) .

— Quelques exemples de recherche de y_P dans des cas simples :

. γ constante

. γ est un polynôme

. $\gamma(t) = Ce^{\omega t}$

. $\gamma(t) = C_1 \cos(\omega t) + C_2 \sin(\omega t)$

— Principe de superposition des solutions.

— Problème de Cauchy et condition initiale.

2 Equations différentielles d'ordre 2 à coefficients constants (Uniquement en question de cours cette semaine)

Résolution de $(E) : ay''(t) + by'(t) + cy = \gamma(t)$, avec $a, b, c \in \mathbb{R}$, d continue sur I .

— Equation homogène $(EH) : ay'' + by' + cy = 0$

— Equation caractéristique associée $(EC) : ar^2 + br + c = 0$

— Résolution de (EH) selon les valeurs du discriminant de (EC) : trois formes possibles pour y_H .