

Éléments de réflexion | Pistes de recherche

Les éléments développés ci-après ne sont souvent que des indications pour aboutir à la solution, qui détaillent la plupart du temps un cheminement à suivre pour montrer le résultat demandé. La plupart des calculs sont laissés aux lecteurs... La mise en forme de certains calculs est faite de sorte à économiser de l'espace et donc du papier, mais il conviendrait de ne pas les écrire en ligne notamment comme cela l'est parfois.

Un peu de technique

EX. 1 | Réf. 2312

Soit (E) l'équation différentielle : $(E) : y'' - 3y' + 2y = \frac{e^{2x} - e^{-2x}}{2}$.

1. Résoudre (E) sur \mathbb{R} .
2. Déterminer la solution f de (E) qui vérifie $f(0) = 1$ et $f'(0) = -1$.

EX. 1 | Éléments de correction | Réf. 2312

1. L'équation différentielle (E) est une équation différentielle linéaire d'ordre 2 à coefficients constants. Le second membre de (E) est clairement défini et continue sur \mathbb{R} . On peut donc tenter de résoudre (E) sur \mathbb{R} .

- **Résolution de l'équation homogène** : soit $(E_H) : y'' - 3y' + 2y = 0$ l'équation homogène associée en (E) , et $(E_C) : r^2 - 3r + 2 = 0$ l'équation caractéristique associée.

Les solutions de (E_C) sont les deux réels $r_1 = 1$ et $r_2 = 2$. On en conclut ainsi que les solutions sur \mathbb{R} de (E_H) sont les fonctions définies sur \mathbb{R} par :

$$x \mapsto C_1 e^{2x} + C_2 e^x \text{ où } (C_1, C_2) \in \mathbb{R}^2$$

- **Recherche d'une solution particulière de (E)** : on remarque que pour tout $x \in \mathbb{R}$, $\frac{e^{2x} - e^{-2x}}{2} = \frac{e^x}{2} - \frac{e^{-x}}{2}$.

On va donc utiliser le principe de superposition des solutions pour déterminer une solution particulière de (E) .

On note alors $\begin{cases} (E_1) : y'' - 3y' + 2y = \frac{e^{2x}}{2} \\ (E_2) : y'' - 3y' + 2y = -\frac{e^{-2x}}{2} \end{cases}$ et on va ainsi chercher une solution particulière y_1 sur \mathbb{R} de

(E_1) , et une solution particulière y_2 de (E_2) sur \mathbb{R} . D'après le principe de superposition des solutions, la fonction y_0 définie par $y_0 = y_1 + y_2$ est alors une solution de (E) sur \mathbb{R} .

↪ **Recherche d'une solution particulière de (E_1)** : le second membre de (E_1) étant de la forme $x \mapsto C e^{\omega x}$ avec $C = \frac{1}{2}$ et $\omega = 2$, puisque ω est racine simple de l'équation caractéristique, on va chercher y_1 sous la forme

$$y_1(x) = \alpha x e^{2x} \text{ où } \alpha \in \mathbb{R} \text{ est à déterminer. On a : } \begin{aligned} \forall x \in \mathbb{R}, y_1(x) &= \alpha x e^{2x} \\ \forall x \in \mathbb{R}, y_1'(x) &= \alpha e^{2x} + 2\alpha x e^{2x} \\ \forall x \in \mathbb{R}, y_1''(x) &= 2\alpha e^{2x} + 2\alpha e^{2x} + 4\alpha x e^{2x} \\ &= 4\alpha e^{2x} + 4\alpha x e^{2x} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Ainsi : } y_1 \text{ est solution de } (E_1) \text{ sur } \mathbb{R} &\Leftrightarrow \forall x \in \mathbb{R}, y_1''(x) - 3y_1'(x) + 2y_1(x) = \frac{e^{2x}}{2} \\ &\Leftrightarrow \forall x \in \mathbb{R}, 4\alpha e^{2x} + 4\alpha x e^{2x} - 3(\alpha e^{2x} + 2\alpha x e^{2x}) + 2\alpha x e^{2x} = \frac{e^{2x}}{2} \\ &\Leftrightarrow \forall x \in \mathbb{R}, \alpha e^{2x} = \frac{e^{2x}}{2} \end{aligned}$$

Ainsi, par identification, il vient $\alpha = \frac{1}{2}$ et par suite : $\forall x \in \mathbb{R}, y_1(x) = \frac{1}{2} x e^{2x}$

↪ **Recherche d'une solution particulière de (E_2)** : le second membre de (E_2) étant de la forme $x \mapsto C e^{\omega x}$ avec $C = \frac{1}{2}$ et $\omega = -2$, puisque ω n'est pas racine de l'équation caractéristique, on va chercher y_2 sous la forme $y_2(x) = \beta e^{2x}$ où $\beta \in \mathbb{R}$ est à déterminer. On a :

$$\begin{aligned} \forall x \in \mathbb{R}, y_2(x) &= \alpha e^{-2x} \\ \forall x \in \mathbb{R}, y_2'(x) &= -2\alpha e^{-2x} \\ \forall x \in \mathbb{R}, y_2''(x) &= 4\alpha e^{-2x} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Ainsi : } y_2 \text{ est solution de } (E_2) \text{ sur } \mathbb{R} &\Leftrightarrow \forall x \in \mathbb{R}, y_2''(x) - 3y_2'(x) + 2y_2(x) = -\frac{e^{-2x}}{2} \\ &\Leftrightarrow \forall x \in \mathbb{R}, 4\alpha e^{-2x} - 3(-2\alpha e^{-2x}) + 2\alpha e^{-2x} = -\frac{e^{-2x}}{2} \\ &\Leftrightarrow \forall x \in \mathbb{R}, 12\alpha e^{-2x} = -\frac{e^{-2x}}{2} \end{aligned}$$

Ainsi, par identification, il vient $\alpha = -\frac{1}{24}$ et par suite : $\forall x \in \mathbb{R}, y_2(x) = -\frac{1}{24} e^{-2x}$

Finalement, la fonction $y_0 : x \mapsto -\frac{1}{24}e^{-2x} + \frac{1}{2}xe^{2x}$ est une solution particulière de (E) sur \mathbb{R} .

- **Solution de (E) sur \mathbb{R}** : les solutions de (E) sur \mathbb{R} sont les fonctions de la forme : $x \mapsto C_1e^{2x} + C_2e^x - \frac{1}{24}e^{-2x} + \frac{1}{2}xe^{2x}$

2. D'après le théorème de Cauchy-Linéaire, il existe une unique solution f de (E) sur \mathbb{R} qui vérifie $f(0) = 1$ et $f'(0) = 1$.

Comme f est solution de (E) sur \mathbb{R} , f est de la forme : $\forall x \in \mathbb{R}, f(x) = C_1e^{2x} + C_2e^x - \frac{1}{24}e^{-2x} + \frac{1}{2}xe^{2x}$ où l'on détermine C_1 et C_2 à l'aide de $f(0) = 1$ et $f'(0) = 1$. On a : $f(0) = \begin{cases} C_1 + C_2 - \frac{1}{24} \text{ d'après l'expression de } f \\ 1 \text{ car c'est ce que l'on veut} \end{cases}$.

On en déduit que $C_1 + C_2 = \frac{25}{24}$.

Par ailleurs, pour tout $x \in \mathbb{R}, f'(x) = 2C_1e^{2x} + C_2e^x + \frac{1}{12}e^{-2x} + \frac{1}{2}e^{2x} + xe^{2x}$.

Ainsi : $f'(0) = \begin{cases} 2C_1 + C_2 + \frac{1}{12} + \frac{1}{2} \text{ d'après l'expression de } f' \\ -1 \text{ car c'est ce que l'on veut} \end{cases}$. On en déduit que $2C_1 + C_2 = -\frac{19}{12}$.

On résout alors le système $\begin{cases} C_1 + C_2 = \frac{25}{24} \\ 2C_1 + C_2 = -\frac{19}{12} \end{cases}$ qui donne $C_1 = -\frac{21}{8}$ et $C_2 = \frac{11}{3}$. Finalement : $\forall x \in \mathbb{R}, f(x) = -\frac{21}{8}e^{2x} + \frac{11}{3}e^{-2x} - \frac{1}{24}e^{-2x} + \frac{1}{2}xe^{2x}$.

Mobiliser l'ensemble de ses connaissances

EX. 2 | Réf. 2087

Un embrayage vient appliquer, à l'instant $t = 0$, un couple résistant constant sur un moteur dont la vitesse à vide est de 150 rad/s.

On note $\omega(t)$, la vitesse de rotation du moteur à l'instant t .

La fonction ω est solution de l'équation différentielle :

$$(E) : \frac{1}{200}y'(t) + y(t) = 146$$

où y désigne une fonction dérivable de la variable réelle positive t .

- a. Déterminer la solution générale de l'équation différentielle (E) .
- b. Sachant que $\omega(0) = 150$, montrer que $\omega(t) = 146 + 4e^{-200t}$ pour tout $t \in [0; +\infty[$.
- a. On note $\omega_\infty = \lim_{t \rightarrow +\infty} \omega(t)$. Déterminer la perte de vitesse $\omega(0) - \omega_\infty$ due au couple résistant.
- b. On considère que la vitesse du moteur est stabilisée lorsque l'écart relatif $\left| \frac{\omega(t) - \omega_\infty}{\omega_\infty} \right|$ est inférieur à 1 %.
Calculer le temps mis par le moteur pour stabiliser sa vitesse.
On donnera la valeur exacte et la valeur arrondie au millième.

EX. 2 | Éléments de correction | Réf. 2087

- a. On met l'équation (E) sous forme résolue : $(E) \Leftrightarrow y' + 200y = 29200$.
On reconnaît une équation différentielle linéaire du premier ordre à coefficients constant mise sous forme résolue.
Les solutions de (E) sur \mathbb{R} sont donc les fonctions y définies par :

$$\forall t \in \mathbb{R}, y(t) = Ce^{-200t} + \frac{29200}{200} \text{ soit } y(t) = Ce^{-200t} + 146 \text{ où } C \in \mathbb{R}$$

- b. Puisque ω est solution de (E) sur $[0; +\infty[\subset \mathbb{R}$, il existe une constante réelle C telle que, pour tout $t \in [0; +\infty[$, $\omega(t) = Ce^{-200t} + 146$.
Or on sait que $\omega(0) = 150$, donc on en déduit que : $150 = C \times e^{-200 \times 0} + 146$, soit $C = 4$.
Finalement, pour tout $t \in [0; +\infty[$, $\omega(t) = 4e^{-200t} + 146$.
- a. Puisque $\lim_{t \rightarrow +\infty} e^{-200t} = 0$, on en déduit par opérations sur les limites que $\lim_{t \rightarrow +\infty} \omega(t) = 146$, soit $\omega_\infty = 146$.
Par suite, la perte de vitesse $\omega(0) - \omega_\infty$ vaut $150 - 146 = 4$.

b. Il s'agit donc ici de déterminer le temps t à partir duquel on a $\left| \frac{\omega(t) - \omega_\infty}{\omega_\infty} \right| \leq 0,01$, c'est à dire, résoudre l'équation $\left| \frac{\omega(t) - \omega_\infty}{\omega_\infty} \right| \leq 0,01$, que l'on peut encore écrire $\left| \frac{\omega(t) - 146}{146} \right| \leq 0,01$.

Or, de part l'expression de $\omega(t)$, cette inéquation est équivalente à $|4e^{-200t}| \leq 1,46$ ou encore $4e^{-200t} \leq 1,46$ puisque $4e^{200t} \geq 0$. Ainsi :

$$\begin{aligned} \left| \frac{\omega(t) - 146}{146} \right| \leq 0,01 &\Leftrightarrow 4e^{-200t} \leq 1,46 \\ &\Leftrightarrow e^{-200t} \leq \frac{1,46}{4} \\ &\Leftrightarrow -200t \leq \ln\left(\frac{1,46}{4}\right) \\ &\Leftrightarrow t \geq -\frac{1}{200} \ln\left(\frac{1,46}{4}\right) \end{aligned}$$

Ainsi, le moteur met $t = -\frac{1}{200} \ln\left(\frac{1,46}{4}\right)$ secondes pour stabiliser sa vitesse, soit $t \approx 5 \times 10^{-3}$ secondes approximativement (résultat à méditer...).