

### L3 MASS 2005/06. Systèmes dynamiques. TD 3

**Exercice 1** On considère l'équation différentielle dans le plan

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = ax + by \\ \frac{dy}{dt} = cx + dy \end{cases} \quad \text{avec } a, b, c, d \in \mathbb{R} \quad \text{t.q.} \quad (a+d)^2 > 4(ad-bc) \quad (1)$$

1. On pose  $X = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$ . Vérifier que

$$(1) \iff \frac{dX}{dt} = A X$$

où  $A$  désigne une matrice  $(2 \times 2)$  que l'on explicitera.

2. Déterminer les valeurs propres  $\lambda_1$ , et  $\lambda_2$ , de la matrice  $A$  en fonction de sa trace  $\text{tr}(A)$ , et de son déterminant  $\det(A)$ .
3. Soit  $V_1$ , et  $V_2$  deux vecteurs propres associés aux valeurs propres  $\lambda_1$ , et  $\lambda_2$ . Montrer que  $(V_1, V_2)$  forment une base de  $\mathbb{R}^2$ . Résoudre le système différentiel (1) dans cette base.
4. Décrire les portraits de phases, et discuter le comportement des solutions, dans les trois cas suivants :

$$1) \lambda_1 < \lambda_2 < 0 \quad 2) 0 < \lambda_1 < \lambda_2 \quad 3) \lambda_1 < 0 < \lambda_2$$

**Exercice 2** Résoudre et analyser la stabilité des équations différentielles suivantes :

$$\begin{aligned} 1) \quad x'' + 5x' + x &= 0 \\ 2) \quad x'' + 5x' + 4x &= 0 \\ 3) \quad x'' + 4x' + 2x &= 0 \end{aligned}$$

**Exercice 3** 1) Résoudre et étudier la stabilité de l'équation différentielle suivante :

$$x'' = d x' + c x \quad \text{avec } c, d > 0$$

2) On suppose maintenant  $c = 0, d \geq 0$ . En cherchant une solution particulière, donner la solution générale de l'équation avec second membre

$$x'' = d x' + e^{rt}.$$

En fonction des valeurs de  $d$ , on discutera suivant que  $r$  est ou n'est pas racine de l'équation caractéristique associée.

**Exercice 4** Etudier la stabilité de l'origine pour les équations différentielles suivantes

$$1) \begin{cases} \frac{dx}{dt} = 2x \\ \frac{dy}{dt} = y \end{cases} \quad 2) \begin{cases} \frac{dx}{dt} = x - y \\ \frac{dy}{dt} = -2x \end{cases} \quad 3) \begin{cases} \frac{dx}{dt} = 2x + y \\ \frac{dy}{dt} = -y \end{cases}$$