

## Séance 7    Systèmes linéaires différentiels

### 1 Échauffement

1. Diagonaliser la matrice  $A = \begin{pmatrix} 0 & 4 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$  dans  $\mathbb{C}$ . Trouver la matrice diagonale  $D$  et la matrice de passage  $P$ .
2. Résoudre l'équation différentielle  $y''(x) - 4y(x) = 0$ .
3. Écrire sous forme de système différentielle l'équation ci-dessus.
4. Résoudre le système différentiel et donner les solutions de l'équation différentielle.

### 2 Un système du premier ordre

Soit le système différentiel suivant :

$$\begin{cases} y_1' = 2y_1 + y_2 \\ y_2' = -y_1 + y_2 \end{cases}$$

1. Écrire le système différentiel sous forme matricielle.
2. Trouver les valeurs propres de la matrice dans  $\mathbb{C}$ .
3. Diagonaliser la matrice. Donner la matrice diagonale et la matrice de passage.
4. Résoudre le système différentiel.

### 3 Un système du second ordre

Soit le système différentiel suivant :  $\begin{cases} y_1'' = y_1' + y_2 \\ y_2'' = y_1' + y_1 - y_2 \end{cases}$

1. Écrire le système différentiel sous forme matricielle.

2. Trouver les valeurs propres de la matrice dans  $\mathbb{C}$ .
3. Diagonaliser la matrice. Donner la matrice diagonale et la matrice de passage.
4. Résoudre le système différentiel.

## 4 Problème de mécanique

Le mouvement de balancier d'une télécabine de téléphérique est donné par (Voir cours M. Arroyave):

$$\begin{pmatrix} m_1 + m_2 & -m_2 R \cos \alpha \\ -m_2 R \cos \alpha & I_z \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \ddot{\varepsilon}_1 \\ \ddot{\varepsilon}_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \mu_1 & 0 \\ 0 & \mu_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \dot{\varepsilon}_1 \\ \dot{\varepsilon}_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} k & 0 \\ 0 & m_2 R g \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \varepsilon_1 \\ \varepsilon_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

1. Considérer la matrice de masse  $M = \begin{pmatrix} m_1 + m_2 & -m_2 R \cos \alpha \\ -m_2 R \cos \alpha & I_z \end{pmatrix}$ . Inverser cette matrice.
2. Multiplier le système par la matrice  $M^{-1}$  pour isoler les  $\ddot{\varepsilon}$ .
3. Écrire ce système comme un système différentiel d'ordre 1