

## Partiel du 13 mars 2014

Durée : 3 h. Documents et calculatrices interdits.

### Exercice 1 STABILITÉ PAR FONCTION DE LYAPUNOV

On considère l'équation différentielle ordinaire (\*)  $\begin{cases} X' = f(X), \\ X(t_0) = X_0 \end{cases}$  avec  $f : \mathbb{R}^d \mapsto \mathbb{R}^d$  localement Lipschitzienne, et un équilibre  $\bar{X}$  de (\*).

Question 1 : vérifiez que pour toute condition initiale  $X_0 \in \mathbb{R}^d$ , (\*) admet une unique solution  $X(t)$  définie sur un intervalle  $]T_*, T^*[$ .

Pour  $\varepsilon > 0$ , on note  $\mathcal{B}_\varepsilon := \{X \in \mathbb{R}^d, \|X - \bar{X}\|_{\mathbb{R}^d} < \varepsilon\}$ .

On suppose qu'il existe  $\rho > 0$  et une fonction continue  $L : X \in \bar{\mathcal{B}}_\rho \mapsto L(X) \in \mathbb{R}$  telle que

- (a)  $L(\bar{X}) = 0$  et  $L(X) > 0$  pour tout  $X \in \bar{\mathcal{B}}_\rho$
- (b) pour tout  $X(t)$  solution de (\*) avec  $X_0 \in \bar{\mathcal{B}}_\rho$ ,  $L(X(t))$  est une fonction décroissante.

L'objectif des questions suivantes est de démontrer que sous ces conditions,  $\bar{X}$  est un équilibre stable.

Question 2 : pour  $\eta > 0$ , on note  $U_\eta := \{X \in \bar{\mathcal{B}}_\rho, L(X) < \eta\}$ . Montrez que pour tout  $\varepsilon$ ,  $0 < \varepsilon < \rho$ , il existe  $\eta_\varepsilon > 0$  tel que  $U_{\eta_\varepsilon} \subset \mathcal{B}_\varepsilon$ .

Question 3 : on prend  $\varepsilon$  et  $\eta_\varepsilon$  comme à la question précédente. Montrez que si  $X(t)$  est solution de (\*) avec  $X_0 \in U_{\eta_\varepsilon}$ , alors  $X(t) \in U_{\eta_\varepsilon}$  pour tout  $t \in [t_0, T^*[$ . En déduire que  $T^* = +\infty$ .

Question 4 : déduire des questions 2 et 3 que  $\bar{X}$  est un équilibre stable.

### Exercice 2 ÉTUDE D'UNE ÉQUATION DIFFÉRENTIELLE BI-DIMENSIONNELLE

On s'intéresse à l'équation différentielle 2d

$$(1) \begin{cases} X' = V(X) \\ X(t_0) = X_0 \end{cases}$$

avec  $X := \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$ , et  $V : \mathbb{R}^2 \mapsto \mathbb{R}^2$  défini par  $V(X) := \begin{pmatrix} -y\sqrt{x^2+y^2} - x(x^2+y^2) \\ x\sqrt{x^2+y^2} - y(x^2+y^2) \end{pmatrix}$ .

Question 1 : vérifiez que (1) admet une unique solution  $X(t)$  définie sur  $]T_*, T^*[$ .

Question 2 : montrez que (1) admet pour unique équilibre  $\bar{X} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ . Montrez que  $L(X) := \frac{(x^2+y^2)^2}{4}$  vérifie les hypothèses (a) et (b) de l'exercice précédent. En déduire que  $\bar{X}$  est un équilibre stable.

On va montrer que  $\bar{X}$  est un équilibre asymptotiquement stable. Pour cela, on va faire un changement de variable polaire : on pose

$$X(t) = r(t)\mathbf{e}_r(t), \quad r(t) := \sqrt{x^2(t) + y^2(t)}, \quad \mathbf{e}_r(t) := \begin{pmatrix} \cos(\theta(t)) \\ \sin(\theta(t)) \end{pmatrix}$$

où  $\theta(t)$  est l'angle entre les vecteurs  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  et  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ . On pose également

$$X_0 := r_0 \begin{pmatrix} \cos(\theta_0) \\ \sin(\theta_0) \end{pmatrix}, \quad r_0 > 0, \quad \theta_0 \in [0, 2\pi[.$$

Question 3 : montrez que (1) est équivalent au système

$$(2) \begin{cases} r' = -r^3, & r(0) = r_0 \\ \theta' = r, & \theta(0) = \theta_0. \end{cases}$$

Résoudre (2). En déduire que  $T^* = +\infty$  et que  $\lim_{t \rightarrow +\infty} X(t) = \bar{X}$ . Que vaut  $T_*$  ?

### Exercice 3 ÉTUDE D'UNE ÉQUATION DE TRANSPORT

On s'intéresse à l'équation de transport 1d

$$(\mathcal{ET}) \begin{cases} \partial_t u(t, x) + c(t, x) \partial_x u(t, x) = 0 \text{ pour } x \in \mathbb{R}, t > 0 \\ u(0, x_0) = u_0(x_0) \text{ pour } x_0 \in \mathbb{R} \end{cases}$$

avec  $c(t, x) = \sin(t) \sin(x)$  et  $u_0 \in C^1(\mathbb{R})$ . Les caractéristiques associées vérifient donc l'équation différentielle ordinaire

$$(\mathcal{EDO}) \begin{cases} \partial_t X(t; t_0, x_0) = c(t, X(t; t_0, x_0)) \\ X(t_0; t_0, x_0) = x_0. \end{cases}$$

Question 1 : vérifiez que  $(\mathcal{EDO})$  admet une unique solution définie sur  $]T_*; T^*]$ .

Question 2 : montrez que  $X(t; t_0, k\pi) = k\pi$ ,  $k \in \mathbb{Z}$ . En déduire que pour tout  $x_0 \in \mathbb{R}$ , la solution de  $(\mathcal{EDO})$  est globale.

Question 3 : montrez que pour tout  $x_0 \in \mathbb{R}$ , on a

$$\begin{aligned} X(t; t_0, x_0 + 2\pi) &= X(t; t_0, x_0) + 2\pi \\ X(t; t_0, -x_0) &= -X(t; t_0, x_0) \end{aligned}$$

En déduire qu'on peut se restreindre à l'étude de  $(\mathcal{EDO})$  sur  $]0, \pi[$ .

Question 4 : calculez  $X(t; t_0, x_0)$  pour  $x_0 \in ]0, \pi[$ . Indication : on pourra calculer

$$\frac{\partial}{\partial t} \ln \left( \tan \left( \frac{X(t; t_0, x_0)}{2} \right) \right).$$

Question 5 : en déduire la solution de  $(\mathcal{ET})$ .

Question 6 : on suppose que  $\text{supp}(u_0) = [-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$ . Trouvez le support de  $u(t, x)$  en fonction de  $t$ .

### Exercice 4 ÉQUATION DES ONDES

Soient  $c > 0$ ,  $u_0$  une fonction de classe  $C^2$  et  $u_1$  une fonction de classe  $C^1$  sur  $\mathbb{R}$ . On considère sur  $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$  l'équation des ondes

$$(3) \begin{cases} \forall (t, x) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R}, & \frac{\partial^2 u}{\partial t^2}(t, x) - c^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(t, x) = 0, \\ \forall x \in \mathbb{R}, & u(0, x) = u_0(x), \\ \forall x \in \mathbb{R}, & \partial_t u(0, x) = u_1(x). \end{cases}$$

Question 1 : on suppose que  $u \in C^2(\mathbb{R} \times \mathbb{R})$  est solution de (1) et on note  $v = \partial_t u - c \partial_x u$ .

- Montrez que le couple  $(u, v)$  est solution sur  $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$  du problème

$$\begin{cases} \partial_t u - c \partial_x u = v, \\ \partial_t v + c \partial_x v = 0. \end{cases}$$

- En déduire une expression explicite de  $u$  en fonction des données du problème.

Question 2 : montrez que l'équation des ondes (3) admet une unique solution  $C^2$  sur  $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ .

Question 3 : on suppose qu'il existe  $R > 0$  tel que  $u_0$  et  $u_1$  sont à support dans  $[-R, R]$ . Montrez que pour tout  $t > 0$  l'application  $x \mapsto u(t, x)$  est à support compact (contenu dans un intervalle que l'on explicitera en fonction de  $R$  et  $t$ ).