

I) (a) Résoudre l'équation différentielle suivante

$$y' = -y + 3t + 1 ; y(0) = 1.$$

(b) Tracer la solution et étudier le comportement de la solution en -1 et en +1.

(c) Trouver le point où la solution atteint son minimum sur \mathbb{R} , et donner la valeur de ce minimum.

```
> restart;
ode:=diff(y(t),t)=-y(t)+3*t+1;
#####
> #####
sol:=dsolve({ode, y(0)=1}, y(t));
f(t):=solve(sol,y(t));
tmin:=solve(diff(f(t),t)=0);
#####
with(DEtools):DEplot(ode,y(t),t=-2..2,
[[y(0)=1]],
title=`Solution théorique d'une équation différentielle
ordinaire`,
colour=y,
#labels=[t, y],
arrows=MEDIUM,
linecolor=[gold], scaling=CONSTRAINED
);
```

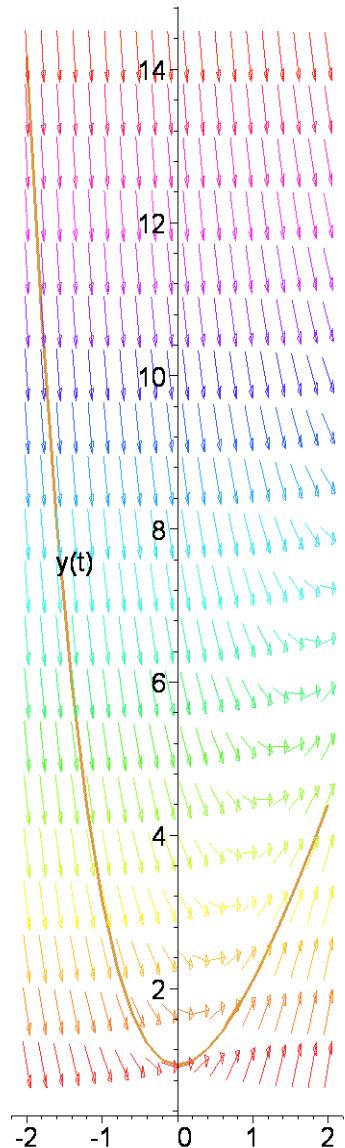
$$ode := \frac{d}{dt} y(t) = -y(t) + 3t + 1$$

$$sol := y(t) = -2 + 3t + 3e^{(-t)}$$

$$f(t) := -2 + 3t + 3e^{(-t)}$$

$$tmin := 0$$

Solution théorique d'une équation différentielle ordinaire



```

> ymin:=eval(f(t),t=tmin);
>
> evalf(ymin);
      ymin := 1
  1.

```

II) Équations différentielles à variables séparées : résoudre l'équation différentielle suivante :
 $(2t + 3)y'(t) + ty^2(t) = 0 ; y(0) = 1.$

```

> restart;
ode:=(t^2+1)*diff(y(t),t)+t*y(t)^2=0;
#####
> #####
sol:=dsolve({ode, y(0)=1}, y(t));
#f(t):=solve(sol,y(t));
#tmin:=solve(diff(f(t),t)=0);

```

```

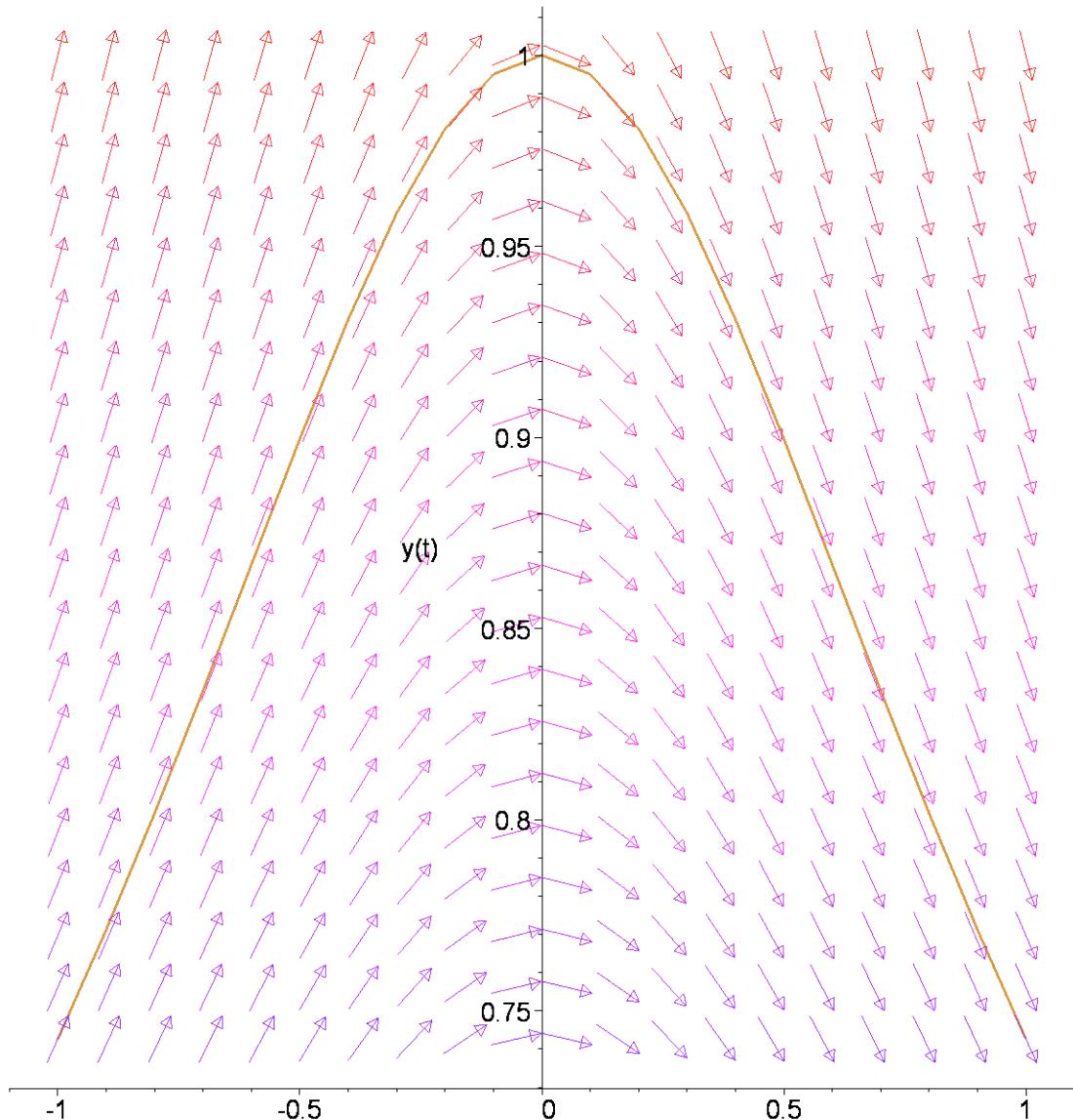
#####
with(DEtools):DEplot(ode,y(t),t=-1..1,
[[y(0)=1]],
title=`Solution théorique d'une équation différentielle
ordinaire`,
colour=y,
#labels=[t, y],
arrows=MEDIUM,
# stepsize=0.01,
linecolor=[gold]#, scaling=CONSTRAINED
);

```

$$ode := (t^2 + 1) \left(\frac{d}{dt} y(t) \right) + t y(t)^2 = 0$$

$$sol := y(t) = -\frac{2}{-\ln(t^2 + 1) - 2}$$

Solution théorique d'une équation différentielle ordinaire



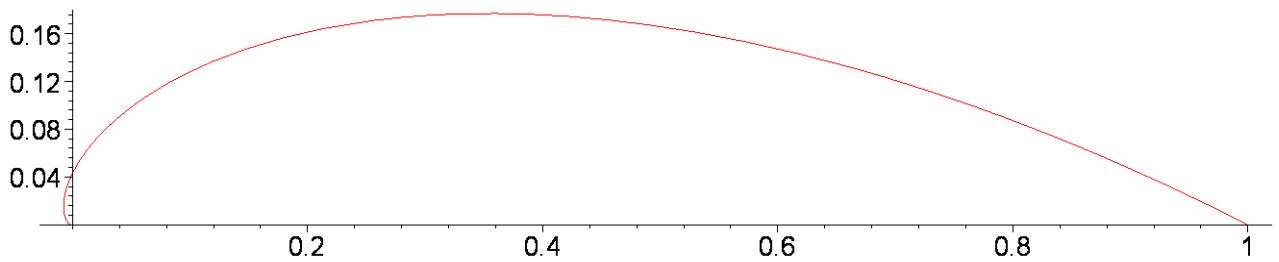
III) Soit la courbe plane Γ définie par $x(t) = \exp(-2t) \cos(t)$, $y(t) = \exp(-2t) \sin(t)$ pour $t \in [0, \pi]$.

Calculer la longueur de Γ puis la courbure en tout point.

$$\text{Réponses: la longueur} = \frac{15}{2} \left(e^{(2\pi)} - 1 \right) e^{(-2\pi)}$$

$$\text{la courbure} = \frac{15}{5} e^{(2t)}$$

```
> plot([exp(-2*t)*cos(t), exp(-2*t)*sin(t), t=0..Pi],  
      scaling=CONSTRAINED);
```



```

> with(VectorCalculus):
SetCoordinates( 'cartesian' ):ArcLength(
<exp(-2*t)*cos(t),exp(-2*t)*sin(t)>, t=0..Pi ) ;
Warning, the assigned names <,> and <|> now have a global binding
Warning, these protected names have been redefined and unprotected: *, +, ., D,
Vector, diff, int, limit, series


$$\frac{1}{2} \sqrt{5} (e^{(2\pi)} - 1) e^{(-2\pi)}$$


> with(VectorCalculus):
SetCoordinates( 'cartesian' );
K:=simplify(Curvature( <exp(-2*t)*cos(t),exp(-2*t)*sin(t)> ))
assuming t::positive ;
                                         cartesian

```

$$K := \frac{1}{5} \sqrt{5} e^{(2t)}$$

[>

IV) Calculer l'intégrale curviligne

\int_\gamma (2 + y^2) dx + (1 + 2xy) dy

où γ est le cercle de centre $(0, 0)$ et de rayon 6 parcouru dans le sens positif.

Réponse: 0

> **restart:F:=2*x+y+x*y^2; 'P'=diff(F,x); 'Q'=diff(F,y);**

$$F := 2x + y + xy^2$$

$$P = 2 + y^2$$

$$Q = 1 + 2xy$$