

## ÉQUATION DIFFÉRENTIELLE TOTALE (A7)

(15 / 11 / 2019, © Monfort, Dicostat2005, 2005-2019)

(i) Soit  $E$  et  $F$  deux **espaces de BANACH** sur  $\mathbf{K} = \mathbf{R}$  (ou  $\mathbf{K} = \mathbf{C}$ ),  $A$  un ouvert de  $E$ ,  $B$  un ouvert de  $F$  et  $\Phi : A \times B \mapsto \mathcal{L}(E, F)$  (espace de BANACH des **applications linéaires** continues de  $E$  dans  $F$ ) (cf **application continue**).

On appelle :

(a) **équation différentielle totale** (d'ordre 1) l'équation :

$$(1) \quad y' = \Phi(x, y);$$

(b) **solution** de l'équation (1) une application différentiable  $\varphi : A \mapsto B$  (cf **différentiabilité**) tq :

$$(2) \quad \varphi'(x) = \Phi(x, \varphi(x)), \quad \forall x \in A.$$

(ii) On dit que (1) est une **équation complètement intégrable** dans  $A \times B$  ssi,  $\forall (a, b) \in A \times B$ , il existe un **voisinage**  $\mathcal{V}_a$  de  $a$ , ouvert dans  $A$ , et tq il existe une solution unique  $\varphi : \mathcal{V}_a \mapsto B$  de (1) vérifiant :

$$(3) \quad \varphi(a) = b.$$

(iii) Le **théorème de G.F. FROBENIUS** donne une **condition d'intégrabilité complète**. En effet, si  $\Phi$  est de **classe**  $C^1$  dans  $A \times B$  lorsque  $\mathbf{K} = \mathbf{R}$  (resp de classe  $C^2$  dans  $A \times B$  lorsque  $\mathbf{K} = \mathbf{C}$ ), alors (1) est complètement intégrable ssi,  $\forall (x, y) \in A \times B$ , on a :

$$(4) \quad \begin{aligned} D_1 \Phi(x, y) \cdot (h_1, h_2) + D_2 \Phi(x, y) \cdot \{\Phi(x, y) \cdot h_1, h_2\} \\ = \\ D_1 \Phi(x, y) \cdot (h_2, h_1) + D_2 \Phi(x, y) \cdot \{\Phi(x, y) \cdot h_2, h_1\}, \end{aligned}$$

pour tout  $(h_1, h_2) \in E^2$ , où  $D_i$  désigne la dérivation pr à l'argument n°  $i$  de  $\Phi$  (avec  $i = 1, 2$ ).

En particulier, si  $E = \mathbf{K}^n$ , l'analogue de (4) pour le **système d'équations aux dérivées partielles** suivant :

$$(5) \quad D_i y = \Phi_i(x, y), \quad \forall i \in N_n^*,$$

avec  $x \in \mathbf{K}^n$ , s'écrit :

$$(6) \quad D_i \Phi_j(x, y) + D_{n+1} \Phi_i(x, y) \cdot \Phi_j(x, y) = D_i \Phi_j(x, y) + D_{n+1} \Phi_j(x, y) \cdot \Phi_i(x, y),$$

pour tout  $(i, j) \in (N_n^*)^2$ .

Si  $n > 1$ , le système (5) n'admet en général aucune solution.

Si  $E = \mathbf{K}$ , on a  $\mathcal{L}(E, F) \approx F$  (**isométrie** de  $\mathcal{L}(E, F)$  et de  $F$ ). Par suite, (1) se réduit à une **équation différentielle** ordinaire.