

Notations

Dans tout le problème on désigne par \mathbb{N} l'ensemble des entiers naturels, par \mathbb{R} le corps des nombres réels et par $\mathcal{M}_{m,n}(\mathbb{R})$ l'espace vectoriel des matrices à coefficients réels avec m lignes et n colonnes. Lorsque $m = n$, on écrira plus simplement $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ au lieu de $\mathcal{M}_{n,n}(\mathbb{R})$.

On note $\mathcal{C}^k(I, F)$ l'espace vectoriel des applications de classe \mathcal{C}^k sur l'intervalle I et à valeurs dans un espace vectoriel normé F de dimension finie.

Pour $f \in \mathcal{C}^0([a, b], F)$, on notera $\int_a^b f(t)dt$ l'intégrale de f sur $[a, b]$.

Notations et rappels sur les équations différentielles

Les équations différentielles étudiées par la suite sont définies pour des fonctions d'une variable x à valeurs dans l'intervalle $I = [0, 1]$. Dans ce cadre, nous adoptons les définitions suivantes.

- Une équation différentielle linéaire scalaire du premier ordre d'inconnue $y \in \mathcal{C}^1([0, 1], \mathbb{R})$ est du type

$$y' + uy = v \quad \text{avec } (u, v) \in \mathcal{C}^0([0, 1], \mathbb{R})^2.$$

La fonction v est le second membre de l'équation. Si $v = 0$, on dit que l'équation est homogène.

- Une équation différentielle linéaire scalaire du deuxième ordre d'inconnue $y \in \mathcal{C}^2([0, 1], \mathbb{R})$ est du type

$$y'' + uy' + vy = w \quad \text{avec } (u, v, w) \in \mathcal{C}^0([0, 1], \mathbb{R})^3.$$

La fonction w est le second membre de l'équation. Si $w = 0$, on dit que l'équation est homogène.

- Soit $n \geq 2$ un entier. Une équation différentielle linéaire matricielle du premier ordre d'inconnue $Y \in \mathcal{C}^1([0, 1], \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R}))$ est du type

$$Y' + UY = V \quad \text{avec } U \in \mathcal{C}^0([0, 1], \mathcal{M}_n(\mathbb{R})) \text{ et } V \in \mathcal{C}^0([0, 1], \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})).$$

La fonction V est le second membre de l'équation. Si $V = 0$, on dit que l'équation est homogène.

Soient $U \in \mathcal{C}^0([0, 1], \mathcal{M}_n(\mathbb{R}))$ et $V \in \mathcal{C}^0([0, 1], \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R}))$. Pour $x_0 \in [0, 1]$ et $Y_0 \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$, on appelle problème de Cauchy la recherche d'une fonction $Y \in \mathcal{C}^1([0, 1], \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R}))$ vérifiant

$$\begin{cases} Y' + UY = V \\ Y(x_0) = Y_0 \end{cases} \quad (1)$$

Dans ce cadre, on rappelle le théorème de Cauchy pour les équations différentielles linéaires matricielles (aussi appelées vectorielles) du premier ordre, qui pourra être utilisé tout au long du sujet :

Théorème de Cauchy

Soient $U \in \mathcal{C}^0([0, 1], \mathcal{M}_n(\mathbb{R}))$ et $V \in \mathcal{C}^0([0, 1], \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R}))$, ainsi que $x_0 \in [0, 1]$ et $Y_0 \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$.

Il existe une unique solution $Y \in \mathcal{C}^1([0, 1], \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R}))$ définie sur $[0, 1]$ du problème de Cauchy (1).

Présentation du problème de Sturm-Liouville

Par la suite, et jusqu'à la fin du problème, a, b, c et d désignent quatre réels fixés tels que $(a, b) \neq (0, 0)$ et $(c, d) \neq (0, 0)$.

- On note \mathcal{E} l'espace préhilbertien $\mathcal{C}^0([0, 1], \mathbb{R})$ muni du produit scalaire $\langle f, g \rangle = \int_0^1 fg$. La norme associée est notée $\| \cdot \|_2$.
- On note \mathcal{E}_2 le sous-espace vectoriel de \mathcal{E} constitué des fonctions g de $\mathcal{C}^2([0, 1], \mathbb{R})$ telles que

$$ag(0) + bg'(0) = 0 \text{ et } cg(1) + dg'(1) = 0.$$

Pour $p \in \mathcal{C}^0([0, 1], \mathbb{R})$, on définit l'application linéaire

$$H_p : \begin{cases} \mathcal{E}_2 & \longrightarrow & \mathcal{E} \\ y & \longmapsto & -y'' + py. \end{cases}$$

Par extension, et bien que H_p ne soit pas un endomorphisme (les espaces vectoriels de départ et d'arrivée sont distincts), on dit que le réel λ est une valeur propre de H_p s'il existe un élément y non nul de \mathcal{E}_2 vérifiant $H_p(y) = \lambda y$. Dans ce cas, y est un vecteur propre de H_p associé à λ et $\{y \in \mathcal{E}_2 / H_p(y) = \lambda y\}$ est le sous-espace propre de H_p associé à λ .

Enfin, pour $f \in \mathcal{E}$, on considère le problème de Sturm-Liouville, d'inconnue $y \in \mathcal{C}^2([0, 1], \mathbb{R})$

$$\begin{cases} -y'' + py = f \\ ay(0) + by'(0) = 0 \\ cy(1) + dy'(1) = 0. \end{cases} \quad SL_p(f)$$

Ainsi, $y \in \mathcal{C}^2(0, 1], \mathbb{R})$ est une solution du problème $SL_p(f)$ si et seulement si $y \in \mathcal{E}_2$ et si $H_p(y) = f$.

L'objectif de ce problème est d'étudier l'existence et/ou l'unicité de solutions du problème de Sturm-Liouville.

- La partie **I** met en place des résultats classiques pour l'étude des équations différentielles linéaires.
- La partie **II** traite d'un exemple et pose le problème de l'existence et de l'unicité d'une solution à un problème de Sturm-Liouville explicite.
- Une étude spectrale de l'application H_p est proposée à la partie **III** et, lorsque cet opérateur est bijectif, une étude spectrale de l'inverse est menée en partie **V**.
- La partie **IV** étudie le problème de Sturm-Liouville lorsque l'application H_p est injective.
- La question initiale est traitée dans la partie **VI**, en lien avec le spectre de l'application H_p .

I. Exercices préliminaires

Il s'agit de résultats classiques utiles par la suite. Bien entendu, ces résultats sont à établir, même s'ils apparaissent explicitement au programme du concours.

1. Les affirmations suivantes sont-elles vraies ou fausses? On justifiera soigneusement les réponses.

(a) Affirmation : « la fonction $x \mapsto e^x - 4$, définie sur \mathbb{R} , est solution de l'équation différentielle $y' = y + 4$. »

C'est vrai. Cette fonction que nous notons f est bien dérivable sur \mathbb{R} et pour tout $x \in \mathbb{R}$, $f'(x) = e^x = f(x) + 4$.

(b) Affirmation : « l'unique solution du système de Cauchy

$$\begin{cases} y' = y + 4 \\ y(0) = 1 \end{cases}$$

est la fonction $x \mapsto e^x - 4$, définie sur \mathbb{R} . »

C'est faux. Cette fonction f ne vérifie pas $f(0) = 1$.

(c) Affirmation : « l'équation différentielle $y' = y + 4$ possède une unique solution définie sur \mathbb{R} . »

C'est faux. Les fonctions $x \mapsto e^x - 4$ et $x \mapsto -4$ sont deux solutions distinctes de cette équation différentielle.

(d) Affirmation : « l'ensemble des solutions de l'équation $y' = y + 4$ est un sous-espace vectoriel de $\mathcal{C}^1(\mathbb{R}, \mathbb{R})$. »

C'est faux : la fonction nulle n'est pas solution de cette équation différentielle.

2. (a) On étudie l'équation différentielle scalaire homogène du premier ordre $y' + py = 0$, avec $p \in \mathcal{C}^0([0, 1], \mathbb{R})$.

En considérant, pour $y \in \mathcal{C}^1([0, 1], \mathbb{R})$, la fonction $z : x \mapsto y(x)e^{\int_0^x p(t)dt}$, déterminer l'ensemble des solutions de cette équation différentielle.

Comme p est continue, la fonction $x \mapsto \int_0^x p(t)dt$ est dérivable sur $[0, 1]$ et sa dérivée est p . On en déduit immédiatement que z est dérivable sur $[0, 1]$ et que pour tout $x \in [0, 1]$,

$$z'(x) = y'(x)e^{\int_0^x p(t)dt} + y(x)p(x)e^{\int_0^x p(t)dt} = (y'(x) + p(x))e^{\int_0^x p(t)dt}.$$

Par suite,

$$\begin{aligned} y \text{ est solution de } y' + py = 0 &\iff \forall x \in [0, 1], p'(x) + p(x)y(x) = 0 \\ &\iff \forall x \in [0, 1], z'(x) = 0 \\ &\iff \exists \alpha \in \mathbb{R}, \forall x \in [0, 1], z(x) = \alpha \\ &\iff \exists \alpha \in \mathbb{R}, \forall x \in [0, 1], y(x) = \alpha e^{-\int_0^x p(t)dt} \end{aligned}$$

Ainsi, l'ensemble des solutions de $y' + py = 0$ est

$$\left\{ x \mapsto \alpha e^{-\int_0^x p(t)dt} \mid \alpha \in \mathbb{R} \right\}.$$

- (b) On considère à présent une équation différentielle scalaire du premier ordre $y' + py = f$, avec $(p, f) \in \mathcal{C}^0([0, 1], \mathbb{R})^2$.

En considérant, pour $y \in \mathcal{C}^1([0, 1], \mathbb{R})$, la fonction $z : x \mapsto y(x)e^{\int_0^x p(t)dt}$, établir que les solutions de l'équation sont les fonctions du type

$$y : x \mapsto \alpha e^{-\int_0^x p(t)dt} + \int_0^x f(u)e^{\int_x^u p(t)dt} du$$

où α est une constante réelle arbitraire.

Nous avons montré à la question précédente que z est dérivable sur $[0, 1]$ et donné sa dérivée. On en déduit que

$$\begin{aligned} & y \text{ est solution de } y' + py = f \\ \iff & \forall x \in [0, 1], p'(x) + p(x)y(x) = f(x) \\ \iff & \forall x \in [0, 1], z'(x) = f(x)e^{\int_0^x p(t)dt} \\ \iff & \exists \alpha \in \mathbb{R}, \forall x \in [0, 1], z(x) = \alpha + \int_0^x f(u)e^{\int_0^u p(t)dt} du \\ \iff & \exists \alpha \in \mathbb{R}, \forall x \in [0, 1], y(x) = \alpha e^{-\int_0^x p(t)dt} + e^{-\int_0^x p(t)dt} \int_0^x f(u)e^{\int_0^u p(t)dt} du \\ \iff & \exists \alpha \in \mathbb{R}, \forall x \in [0, 1], y(x) = \alpha e^{-\int_0^x p(t)dt} + \int_0^x e^{-\int_0^x p(t)dt} f(u)e^{\int_0^u p(t)dt} du \\ \iff & \exists \alpha \in \mathbb{R}, \forall x \in [0, 1], y(x) = \alpha e^{-\int_0^x p(t)dt} + \int_0^x f(u)e^{-\int_0^x p(t)dt + \int_0^u p(t)dt} du \\ \iff & \exists \alpha \in \mathbb{R}, \forall x \in [0, 1], y(x) = \alpha e^{-\int_0^x p(t)dt} + \int_0^x f(u)e^{\int_x^u p(t)dt} du, \end{aligned}$$

ce qui donne le résultat annoncé.

Jusqu'à la fin de cette partie, pour p un élément de $\mathcal{C}^1([0, 1], \mathbb{R})$, q et f des éléments de $\mathcal{C}^0([0, 1], \mathbb{R})$, on considère les équations différentielles linéaires

$$\begin{aligned} & y'' + py' + qy = f & (E) & & y'' + py' + qy = 0 & (EH) \\ \left(\begin{array}{c} z_1 \\ z_2 \end{array} \right)' + \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ q & p \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ f \end{pmatrix} & (S) & & \left(\begin{array}{c} z_1 \\ z_2 \end{array} \right)' + \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ q & p \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix} = 0 & (SH). \end{aligned}$$

On note $\mathcal{S}(E)$, $\mathcal{S}(EH)$, $\mathcal{S}(S)$ et $\mathcal{S}(SH)$ les ensembles des solutions de (E), (EH), (S) et (SH) respectivement.

3. (a) Vérifier que si y est solution de (E), alors $\begin{pmatrix} y \\ y' \end{pmatrix}$ est solution de (S).

Si y est solution de (E), alors

$$\begin{pmatrix} y \\ y' \end{pmatrix}' + \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ q & p \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y' \\ y'' \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ q & p \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y' - y' \\ y'' + qy + py' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ f \end{pmatrix},$$

donc $\begin{pmatrix} y \\ y' \end{pmatrix}$ est solution de (S).

- (b) Réciproquement, montrer que si $\begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}$ est solution de (S), alors z_1 est solution de (E) et $z_2 = z_1'$.

Par hypothèse,

$$\begin{pmatrix} z_1' - z_2 \\ z_2' + qz_1 + pz_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ f \end{pmatrix},$$

donc $z_1' = z_2$ et $z_2' + qz_1 + pz_2 = f$. Ainsi $z_2 = z_1'$ et $z_1'' + qz_1 + pz_1 = f$ et z_1 est bien solution de (E).

4. En déduire le résultat fondamental pour les équations différentielles linéaires scalaires d'ordre deux suivant :

Pour $x_0 \in [0, 1]$ et $(\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2$, il existe une unique solution de (E) vérifiant $y(x_0) = \alpha$ et $y'(x_0) = \beta$.

Existence. Par le théorème de Cauchy, (S) possède une solution $\begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}$ telle que $z_1(0) = \alpha$ et $z_2(0) = \beta$. Par la question 3. (b), z_1 est solution de (E) et de plus, $z_2 = z_1'$. Donc $z_1(0) = \alpha$ et $z_1'(0) = \beta$.

Unicité. Soient y_1 et y_2 deux solutions de (E) telles que $y_1(0) = y_2(0) = \alpha$ et $y_1'(0) = y_2'(0) = \beta$.

Alors $\begin{pmatrix} y_1 \\ y_1' \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} y_2 \\ y_2' \end{pmatrix}$ sont deux solutions de (S) d'après la question 3.(a) et vérifient toutes les

deux $z_1(0) = \alpha$ et $z_2(0) = \beta$. D'après le théorème de Cauchy, $\begin{pmatrix} y_1 \\ y_1' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_2 \\ y_2' \end{pmatrix}$ et donc $y_1 = y_2$.

5. (a) Établir que l'ensemble $\mathcal{S}(EH)$ des solutions de (EH) est un sous-espace vectoriel de \mathcal{E} de dimension 2.

L'ensemble $\mathcal{S}(EH)$ est le noyau de l'application linéaire $y \mapsto y'' + py' + qy$ définie de $\mathcal{C}^2([0, 1], \mathbb{R})$ dans $\mathcal{C}^0([0, 1], \mathbb{R})$: il s'agit donc d'un sous-espace de $\mathcal{C}^2([0, 1], \mathbb{R})$.

On considère l'application

$$\begin{cases} \mathcal{S}(EH) & \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ y & \mapsto \begin{pmatrix} y(0) \\ y'(0) \end{pmatrix}. \end{cases}$$

Elle est évidemment linéaire et, d'après la question 4, elle est bijective. Donc $\mathcal{S}(EH)$ et \mathbb{R}^2 ont la même dimension, c'est-à-dire 2.

- (b) Montrer que l'ensemble des solutions de (E) est un sous-espace affine de \mathcal{E} de direction $\mathcal{S}(EH)$.

D'après la question 4, $\mathcal{S}(E)$ est non vide. Soit $y_0 \in \mathcal{S}(E)$. Pour tout $y \in \mathcal{C}^2([0, 1], \mathbb{R})$,

$$\begin{aligned} y \in \mathcal{S}(E) &\iff y'' + py' + qy = f \\ &\iff y'' + py' + qy = y_0'' + py_0' + qy_0 \\ &\iff (y - y_0)'' + p(y - y_0)' + q(y - y_0) = 0 \\ &\iff y - y_0 \in \mathcal{S}(EH). \end{aligned}$$

Donc $\mathcal{S}(E)$ est le sous-espace affine de \mathcal{E} de direction $\mathcal{S}(EH)$ et passant par y_0 .

- (c) Pour tout couple de solutions (y_1, y_2) de (EH), on définit le wronskien w de ce couple de solutions par

$$\forall x \in [0, 1], w(x) = \begin{vmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y_1'(x) & y_2'(x) \end{vmatrix}.$$

Montrer que les conditions suivantes sont équivalentes :

- i. (y_1, y_2) est une base de $\mathcal{S}(EH)$.
- ii. Pour tout $x \in [0, 1]$, $w(x)$ est non nul.
- iii. Il existe $x \in [0, 1]$ tel que $w(x)$ est non nul.

Indication : on pourra travailler sur le système (SH) équivalent à (EH).

i. \implies ii. On raisonne par contraposée. S'il existe $x \in [0, 1]$ tel que $w(x) = 0$, alors $\left(\begin{pmatrix} y_1(x) \\ y_1'(x) \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} y_2(x) \\ y_2'(x) \end{pmatrix} \right)$ est liée dans $\mathcal{S}(SH)$. Il existe $(u, v) \in \mathbb{R}^2 - \{(0, 0)\}$ tel que $u \begin{pmatrix} y_1(x) \\ y_1'(x) \end{pmatrix} + v \begin{pmatrix} y_2(x) \\ y_2'(x) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$. Par unicité de la solution du problème de Cauchy, la fonction $uy_1 + vy_2$ est donc nulle sur $[0, 1]$ et (y_1, y_2) est une famille liée.

ii. \implies iii. Évident.

iii. \implies i. On raisonne par contraposée. Supposons qu'il existe $(u, v) \in \mathbb{R}^2 - \{(0, 0)\}$ tel que $u \begin{pmatrix} y_1 \\ y_1' \end{pmatrix} + v \begin{pmatrix} y_2 \\ y_2' \end{pmatrix}$ soit la fonction nulle. Alors, pour tout $x \in [0, 1]$, $w(x) = 0$.

Un tel couple (y_1, y_2) de solutions de (EH) est appelé système fondamental de solutions de (EH).

6. On considère à nouveau l'équation avec second membre (E).

Montrer qu'il existe une fonction $u \in \mathcal{C}^2([0, 1],]0, +\infty[)$ telle que la proposition suivante est vraie :

la fonction y est solution de (E) si et seulement si la fonction z définie par $y = uz$ est solution d'une équation du type $-z'' + rz = g$.

Les fonctions r et g seront explicitées à partir de p, q et f .

Analyse. Si u existe, alors si z vérifie $y = uz$, on obtient

$$y'' + py' + qy = uz'' + (2u' + pu)z' + (u'' + pu' + qu)z.$$

Il convient donc de prendre pour u une solution de l'équation différentielle $2u' + pu = 0$.

Synthèse. On choisit $u : t \mapsto e^{-\frac{1}{2} \int_0^t p(x) dx}$. Cette fonction est strictement positive sur $[0, 1]$, de classe \mathcal{C}^2 et vérifie $2u' + pu = 0$. Par suite, si $y \in \mathcal{C}^2([0, 1], \mathbb{R})$, on définit une fonction $z \in \mathcal{C}^2([0, 1], \mathbb{R})$ par $y = uz$ et, de plus,

$$y'' + py' + qy = uz'' + (2u' + pu)z' + (u'' + pu' + qu)z = uz'' + (u'' + pu' + qu)z,$$

donc y est solution de (E) si et seulement si z est solution de $-z'' + rz = g$, avec $r = -\frac{u'' + pu' + qu}{u}$ et $g = \frac{f}{u}$.

7. Établir que le wronskien $w = y_1 y_2' - y_1' y_2$ d'un système fondamental de solutions (y_1, y_2) d'une équation du type $-y'' + py = 0$ est une fonction constante non nulle.

C'est un calcul direct : $w = y_1 y_2' - y_1' y_2$ et donc $w' = y_1 y_2'' - y_1'' y_2 = p(y_1 y_2 - y_1 y_2) = 0$. Le wronskien est donc constant sur $[0, 1]$ et nécessairement non nul d'après la question 5.(c).

Ainsi, la résolution d'une équation telle que (E) est équivalente à la résolution d'une équation du type $-y'' + py = f$. C'est cette équation réduite qui sera étudiée par la suite.

II. Étude d'un exemple d'équation de Sturm-Liouville

Dans cette partie, exceptée la dernière question, on étudie le problème de Sturm-Liouville $SL_p(f)$ dans le cas particulier $p = 0, a = c = 1$ et $b = d = 0$:

$$\begin{cases} -y'' = f \\ y(0) = 0 \\ y(1) = 0. \end{cases} \quad SL_0(f)$$

8. Déterminer la solution y_1 de l'équation différentielle $y'' = 0$ vérifiant $y_1(0) = 0$ et $y_1'(0) = 1$.
De même, déterminer la solution y_2 de $y'' = 0$ vérifiant $y_2(1) = 0$ et $y_2'(1) = -1$.
On obtient immédiatement $y_1 : x \rightarrow x$ et $y_2 : x \rightarrow 1 - x$.

9. Vérifier que (y_1, y_2) est un système fondamental de solutions de $y'' = 0$ vérifiant

$$\forall x \in [0, 1], \quad y_1'(x)y_2(x) - y_1(x)y_2'(x) = 1$$

Par un calcul direct, pour tout $x \in [0, 1]$,

$$y_1'(x)y_2(x) - y_1(x)y_2'(x) = 1(1 - x) - x(-1) = 1.$$

10. On pose

$$K_0(x, t) = \begin{cases} y_2(x)y_1(t) & \text{si } 0 \leq t \leq x \leq 1, \\ y_1(x)y_2(t) & \text{si } 0 \leq x < t \leq 1. \end{cases}$$

Pour $f \in \mathcal{E}$, on définit $\Phi(f)$ sur $[0, 1]$ par

$$\forall x \in [0, 1], \quad \Phi(f)(x) = \int_0^1 K_0(x, t)f(t)dt.$$

Établir que $\Phi(f)$ est l'unique solution de $SL_0(f)$.

Unicité. Si z_1 et z_2 sont deux solutions de $SL_0(f)$, alors $z = z_1 - z_2$ vérifie $z'' = 0$, donc est un polynôme de degré ≤ 2 . De plus, $z(0) = z(1) = 0$: comme z possède au moins deux racines, $z = 0$, donc $z_1 = z_2$.

Existence. Pour tout $x \in [0, 1]$,

$$\begin{aligned} \Phi(f)(x) &= \int_0^x y_2(x)y_1(t)f(t) dt + \int_x^1 y_1(x)y_2(t)f(t) dt \\ &= y_2(x) \int_0^x y_1(t)f(t) dt - y_1(x) \int_x^1 y_2(t)f(t) dt. \end{aligned}$$

Comme y_1, y_2 et f sont continues, par le théorème fondamental de l'analyse $\Phi(f)$ est dérivable et pour tout $x \in [0, 1]$,

$$\begin{aligned}\Phi(f)'(x) &= y_2'(x) \int_0^x y_1(t)f(t) dt + y_2(x)y_1(x)f(x) - y_1'(x) \int_1^x y_2(t)f(t) dt - y_1(x)y_2(x)f(x) \\ &= y_2'(x) \int_0^x y_1(t)f(t) dt - y_1'(x) \int_1^x y_2(t)f(t) dt.\end{aligned}$$

De nouveau par le théorème fondamental de l'analyse $\Phi(f)'$ est dérivable et pour tout $x \in [0, 1]$,

$$\begin{aligned}\varphi(f)''(x) &= y_2''(x) \int_0^x y_1(t)f(t) dt + y_2'(x)y_1(x)f(x) - y_1''(x) \int_1^x y_2(t)f(t) dt - y_1'(x)y_2(x)f(x) \\ &= (y_2'(x)y_1(x) - y_1'(x)y_2(x))f(x) \\ &= -f(x),\end{aligned}$$

car $y_1' = y_2' = 0$ et $y_2'y_1 - y_1'y_2 = -1$. De plus, comme $y_1(0) = y_2(1) = 0$, $\Phi(f)(0) = \Phi(f)(1) = 0$.

On cherche à présent à résoudre ce même problème $SL_0(f)$ par une approche spectrale. Sous les hypothèses définies dans cette partie, on a

$$\mathcal{E}_2 = \{g \in \mathcal{C}^2([0, 1], \mathbb{R}) \mid g(0) = g(1) = 0\},$$

et

$$H_0 : \begin{cases} \mathcal{E}_2 & \longrightarrow \mathcal{E} \\ g & \longmapsto -g''. \end{cases}$$

Ainsi, $y \in \mathcal{C}^2([0, 1], \mathbb{R})$ est une solution de $SL_0(f)$ si et seulement si y appartient à \mathcal{E}_2 et $H_0(y) = f$.

11. L'application H_0 est-elle injective ?

Soit $y \in \ker(H_0)$. Alors $y'' = 0$, donc y est un polynôme de degré au plus 2. Comme il appartient à \mathcal{E}_2 , il s'annule en 0 et en 1, donc il est nul. Le noyau de H_0 est réduit à $\{0\}$, donc H_0 est injective.

12. Établir qu'il existe une suite de nombres réels $(\lambda_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ strictement croissante et de limite $+\infty$ tel que l'ensemble des valeurs propres de H_0 est $\{\lambda_n \mid n \in \mathbb{N}^*\}$.

On explicitera la valeur de λ_n ainsi qu'un vecteur propre associé φ_n vérifiant $\|\varphi_n\|_2 = 1$ et $\varphi_n'(0) > 0$ pour tout $n \in \mathbb{N}^*$.

Soit $\lambda \in \mathbb{R}$ et $y \in \mathcal{E}_2$ tels que $H_0(y) = \lambda y$. Alors $y'' + \lambda y = 0$ et on connaît un système fondamental de solutions de cette équation différentielle :

- Si $\lambda < 0$, $y(x) = \alpha \operatorname{sh}(\sqrt{-\lambda}x) + \beta \operatorname{ch}(\sqrt{-\lambda}x)$ qui n'admet que la solution nulle dans \mathcal{E}_2 .
- Si $\lambda = 0$, $y(x) = \alpha x + \beta$ qui n'admet que la solution nulle dans \mathcal{E}_2 .
- Si $\lambda > 0$, $y(x) = \alpha \sin(\sqrt{\lambda}x) + \beta \cos(\sqrt{\lambda}x)$ qui admet pour solutions $y(x) = \alpha \sin(\sqrt{\lambda}x)$ dans \mathcal{E}_2 , $\alpha \in \mathbb{R}$, et seulement si $y(1) = 0$.

Ainsi, les valeurs propres de H_0 sont les $\lambda_n = \pi^2 n^2$, $n \in \mathbb{N}^*$. De plus,

$$\int_0^1 \sin(\pi n t)^2 dt = \int_0^1 \frac{1 - \cos(2\pi n t)}{2} dt = \left[\frac{t}{2} - \frac{\sin(2\pi n t)}{4\pi n} \right]_0^1 = \frac{1}{2}.$$

On normalise en posant $\varphi_n(x) = \sqrt{2} \sin(\pi n x)$.

13. Soit f un élément de \mathcal{E} . Montrer que l'unique solution y du problème $SL_0(f)$ est

$$y : x \mapsto \alpha x - \int_0^x \left(\int_0^u f(t) dt \right) du,$$

où α est une constante réelle que l'on déterminera en fonctions d'intégrales dépendant de f . L'unicité se démontre comme dans la question 10. Par le théorème fondamental de l'analyse, f étant continue, y est deux fois dérivable et pour tout $x \in [0, 1]$,

$$y'(x) = \alpha - \int_0^x f(t) dt, \quad y''(x) = -f(x).$$

De plus, $y(0) = 0$ et pour $\alpha = \int_0^1 \left(\int_0^u f(t) dt \right) du$, $y(1) = 0$. Donc y est solution de $SL_0(f)$.

14. Soit f un élément de \mathcal{E} . Pour $k \in \mathbb{N}^*$, on pose $a_k = \langle f, \varphi_k \rangle$.

(a) Soit $n \in \mathbb{N}^*$. On note f_n la projection orthogonale de f sur le sous-espace vectoriel $F_n = \text{Vect}(\varphi_k; 1 \leq k \leq n)$. Déterminer f_n en fonction des coefficients $(a_k)_{k \in \mathbb{N}^*}$.
La famille $(\varphi_k)_{k \in \mathbb{N}^*}$ est orthonormale et par suite $(\varphi_k)_{1 \leq k \leq n}$ est une base orthonormale de F_n , d'où, $\forall n \in \mathbb{N}$, $f_n = \sum_{k=1}^n a_k \varphi_k$.

(b) Pour $n \in \mathbb{N}^*$, établir que le problème $SL_0(f_n)$ admet une unique solution que l'on écrira à nouveau en fonction de $(a_k)_{k \in \mathbb{N}^*}$. On notera y_n cette solution.
On sait que si la solution existe, alors elle est unique (question 10). Cherchons y_n dans F_n sous la forme $y_n = \sum_{k=1}^n u_k \varphi_k$. Alors $y_n(0) = y_n(1)$ et

$$y_n'' = \sum_{k=1}^n \pi^2 k^2 \varphi_k.$$

Par suite, on choisit $y_n = - \sum_{k=1}^n \frac{a_k}{\pi^2 k^2} \varphi_k$, qui convient.

(c) Vérifier que la suite $(y_n)_{n \in \mathbb{N}^*}$ converge uniformément vers une fonction $y \in \mathcal{E}$.

Pour $k \in \mathbb{N}^*$, obtient

$$\left\| \frac{a_k}{\pi^2 k^2} \varphi_k \right\|_{\infty} \leq \sqrt{2} \frac{|a_k|}{\pi^2 k^2}.$$

De plus,

$$|a_k| \leq \sqrt{2} \int_0^1 |f(t) \sin(\pi n t)| dt \leq \sqrt{2} \|f\|_{\infty},$$

d'où

$$\left\| \frac{a_k}{\pi^2 k^2} \varphi_k \right\|_{\infty} \leq 2 \frac{\|f\|_{\infty}}{\pi^2 k^2}.$$

On obtient la convergence normale sur $[0, 1]$ de la série de terme général $\frac{a_k}{\pi^2 k^2} \varphi_k$ et en conséquence sa convergence uniforme.

(d) Établir que y est la solution de $SL_0(f)$.

Par la question 13, pour tout $x \in [0, 1]$, $y_n(x) = \alpha_n x - \int_0^x \left(\int_0^u f_n(v) dv \right) du$ avec $\alpha_n = \int_0^1 g_n(u) du$ où $g_n(u) = \int_0^u f_n(v) dv$. On pose $g(u) = \int_0^u f(v) dv$ et, pour $u \in [0, 1]$,

$$|g_n(u) - g(u)| \leq \left(\int_0^u |f_n(v) - f(v)|^2 \right)^{1/2} \leq \|f_n - f\|_2 = \left(\sum_{k=n+1}^{+\infty} |a_k|^2 \right)^{1/2}$$

par inégalité de Cauchy-Schwarz, majoration puis égalité de Parseval. Par convergence uniforme, pour $x \in [0, 1]$,

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \int_0^x \left(\int_0^u f_n(v) dv \right) du = \int_0^x \left(\int_0^u f(v) dv \right) du.$$

Et en particulier pour $x = 1$, $(\alpha_n)_{n \in \mathbb{N}}$ converge vers $\alpha = \int_0^1 \left(\int_0^u f(v) dv \right) du$. Un passage à la limite donne

$$y = \alpha x - \int_0^x \left(\int_0^u f(v) dv \right) du$$

qui est bien solution de $SL_0(f)$ par la question 13.

15. Dans cette question seulement, on pose $p_0 : x \mapsto -\pi^2$, $a = c = 1$ et $b = d = 0$ et on s'intéresse au problème de Sturm-Liouville $SL_{p_0}(f)$ suivant :

$$\begin{cases} -y'' - \pi^2 y = f \\ y(0) = 0 \\ y(1) = 0. \end{cases}$$

On considère l'application linéaire

$$H_{p_0} : \begin{cases} \mathcal{E}_2 & \longrightarrow & \mathcal{E} \\ y & \longmapsto & -y'' - \pi^2 y. \end{cases}$$

(a) L'application H_{p_0} est-elle injective?

Non, car $x \mapsto \sin(\pi x)$ est dans le noyau de H_{p_0} .

(b) Déterminer explicitement les solutions y_1 et y_2 de l'équation homogène $y'' + \pi^2 y = 0$ vérifiant respectivement

$$\begin{cases} y_1(0) = 1 \\ y_1'(0) = 0 \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} y_2(0) = 0 \\ y_2'(0) = \pi. \end{cases}$$

Vérifier qu'il s'agit d'un système fondamental de l'équation homogène.

On trouve immédiatement $y_1 : x \mapsto \cos(\pi x)$ et $y_2 : x \mapsto \sin(\pi x)$. Le wronskien de y_1 et y_2 est

$$w(x) = \pi \cos(\pi x)^2 + \pi \sin(\pi x)^2 = \pi.$$

Par la question 5.(c), (y_1, y_2) est un système fondamental de solutions.

- (c) Pour $f \in \mathcal{E}$, on veut résoudre l'équation différentielle $y'' + \pi^2 y = -f$ par la méthode dite de variation des constantes.

Pour cela on s'appuie sur le système fondamental (y_1, y_2) obtenu à la question précédente. On cherche alors les solutions de $y'' + \pi^2 y = -f$ sous la forme

$$y = u_1 y_1 + u_2 y_2, \text{ avec } (u_1, u_2) \in \mathcal{C}^2([0, 1], \mathbb{R})^2 \text{ vérifiant } u_1' y_1 + u_2' y_2 = 0.$$

Déterminer une solution particulière de l'équation $y'' + \pi^2 y = -f$ à l'aide d'une ou plusieurs intégrales dépendant de f , puis exprimer la solution générale de cette même équation.

On obtient

$$\begin{aligned} y' &= u_1' y_1 + u_2' y_2 + u_1 y_1' + u_2 y_2' \\ &= u_1 y_1' + u_2 y_2', \\ y'' &= u_1' y_1' + u_1 y_1'' + u_2' y_2' + u_2 y_2'', \\ y'' + \pi^2 y &= u_1 (y_1'' + \pi^2 y_1) + u_2 (y_2'' + \pi^2 y_2) + u_1' y_1' + u_2' y_2' \\ &= u_1' y_1' + u_2' y_2'. \end{aligned}$$

On résout donc le système

$$\begin{cases} y_1 u_1' + y_2 u_2' = 0, \\ y_1' u_1' + y_2' u_2' = -f. \end{cases}$$

Les formules de Cramer donnent

$$\begin{aligned} u_1' &= \frac{\begin{vmatrix} 0 & y_2 \\ -f & y_2' \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}} = \frac{1}{\pi} f(x) \sin(\pi x), \\ u_2' &= \frac{\begin{vmatrix} y_1 & 0 \\ y_1' f & -f \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}} = -\frac{1}{\pi} f(x) \cos(\pi x), \end{aligned}$$

et finalement il existe $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ tels que pour tout $x \in [0, 1]$,

$$\begin{aligned} y(x) &= \alpha \cos(\pi x) + \beta \sin(\pi x) + \frac{\cos(\pi x)}{\pi} \int_0^x f(t) \sin(\pi t) dt - \frac{\sin(\pi x)}{\pi} \int_0^x f(t) \cos(\pi t) dt \\ &= \alpha \cos(\pi x) + \beta \sin(\pi x) + \frac{1}{\pi} \int_0^x f(t) \sin(\pi(t-x)) dt. \end{aligned}$$

- (d) Lorsque $f : x \mapsto \cos(\pi x)$, établir que le problème de Sturm-Liouville $SL_{p_0}(f)$ admet plusieurs solutions que l'on précisera.

On résout d'abord l'équation différentielle en utilisant la question 15. (c).

$$\begin{aligned} \int_0^x \cos(\pi t) \sin(\pi(t-x)) dt &= \frac{1}{2} \int_0^x \sin(\pi(2t-x)) dt + \frac{1}{2} \int_0^x \sin(\pi(-x)) dt \\ &= -\frac{1}{4\pi} [\cos(\pi(2t-x))]_0^x - \frac{x \sin(\pi x)}{2} \\ &= -\frac{x \sin(\pi x)}{2}. \end{aligned}$$

Les solutions de l'équations différentielles sont donc de la forme

$$x \mapsto \alpha \cos(\pi x) + \beta \sin(\pi x) - \frac{x \sin(\pi x)}{2\pi}.$$

Pour une telle solution y ,

$$\begin{cases} y(0) = 0 \\ y(1) = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} \alpha = 0 \\ -\alpha = 0. \end{cases}$$

Les solutions de $SL_{p_0}(f)$ sont donc les fonctions de la forme $x \mapsto \beta \sin(\pi x) - \frac{x}{2\pi} \sin(\pi x)$ avec $\beta \in \mathbb{R}$.

- (e) Lorsque $f : x \mapsto \sin(\pi x)$, établir que le problème de Sturm-Liouville $SL_{p_0}(f)$ n'admet aucune solution.

On résout d'abord l'équation différentielle en utilisant la question 15. (c).

$$\begin{aligned} \int_0^x \sin(\pi(t-x))f \sin(\pi t) dt &= \frac{1}{2} \int_0^x \cos(\pi(2t-x)) dt - \frac{1}{2} \int_0^x \cos(\pi(-x)) dt \\ &= \frac{1}{4\pi} [\sin(\pi(2t-x))]_0^x - \frac{x \cos(\pi x)}{2} \\ &= \frac{\sin(\pi x)}{2\pi} - \frac{x \cos(\pi x)}{2}. \end{aligned}$$

Les solutions de l'équations différentielles sont donc de la forme

$$y(x) = \alpha \cos(\pi x) + \beta \sin(\pi x) - \frac{x \cos(\pi x)}{2\pi}.$$

Pour une telle solution y ,

$$\begin{cases} y(0) = 0 \\ y(1) = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} \alpha = 0 \\ -\alpha = \frac{1}{2}. \end{cases}$$

Le problème de Cauchy $SL_{p_0}(f)$ n'a donc aucune solution.

III. Une étude spectrale de l'application H_p

On considère à présent le cas général où p est une fonction appartenant à $\mathcal{C}^0([0, 1], \mathbb{R})$ et a, b, c, d sont quatre nombres réels tels que $(a, b) \neq (0, 0)$ et $(c, d) \neq (0, 0)$.

16. Un calcul préliminaire. Soit $y \in \mathcal{C}^1([0, 1], \mathbb{R})$ et $\alpha > 0$.

- (a) Établir l'inégalité

$$2 \int_0^1 |y(t)y'(t)| dt \leq \alpha \int_0^1 y(t)^2 dt + \frac{1}{\alpha} \int_0^1 y'(t)^2 dt.$$

Indication : On pourra remarquer que pour $\delta > 0$, pour tout $x \in [0, 1]$, on a

$$\left(\delta |y(x)| - \frac{1}{\delta} |y'(x)| \right)^2 \geq 0.$$

On tire de l'indication que pour tout $\delta > 0$, pour tout $x \in [0, 1]$,

$$\delta^2 |y(x)|^2 + \frac{1}{\delta^2} |y'(x)|^2 \geq 2|y(x)y'(x)|.$$

On choisit alors $\delta = \sqrt{\alpha}$ et on intègre cette inégalité sur $[0, 1]$.

- (b) Vérifier l'égalité $y^2(0) + y^2(1) = - \int_0^1 z'(x) dx$, où $z : x \mapsto y^2(x) \cos(\pi x)$ et en déduire que pour tous réels u et v il existe une constante $C(u, v)$ telle que

$$uy^2(0) + vy^2(1) \leq C(u, v) \int_0^1 y(t)^2 dt + \int_0^1 y'(t)^2 dt.$$

Par le théorème fondamental de l'analyse,

$$- \int_0^1 z'(x) dx = z(0) - z(1) = y^2(0) + y^2(1).$$

Il vient

$$\begin{aligned} y^2(0) + y^2(1) &= \pi \int_0^1 y^2(x) \sin(\pi x) dx - 2 \int_0^1 y(x)y'(x) \cos(\pi x) dx \\ &\leq \pi \int_0^1 |y^2(x) \sin(\pi x)| dx + 2 \int_0^1 |y(x)y'(x) \cos(\pi x)| dx \\ &\leq \pi \int_0^1 |y^2(x)| dx + 2 \int_0^1 |y(x)y'(x)| dx \\ &\leq (\pi + \alpha) \int_0^1 |y^2(x)| dx + \frac{1}{\alpha} \int_0^1 |y(x)y'(x)|^2 dx, \end{aligned}$$

en utilisant la question 16. (a). Si $(u, v) \neq (0, 0)$, on obtient

$$uy^2(0) + vy^2(1) \leq (|u| + |v|)(y^2(0) + y^2(1)) \leq C(u, v) \int_0^1 |y^2(x)| dx + \int_0^1 |y'(x)|^2 dx$$

en choisissant $\alpha = (|u| + |v|)$ et $C(u, v) = (|u| + |v|)(\pi + (|u| + |v|))$. Enfin, $C(0, 0) = 0$ convient.

17. Soient $\lambda \in \mathbb{R}$ et y dans \mathcal{E}_2 vérifiant $-y'' + py = \lambda y$.

- (a) Établir l'égalité

$$y'(1)y(1) - y'(0)y(0) = \int_0^1 y'(t)^2 dt + \int_0^1 (p(t) - \lambda)y(t)^2 dt.$$

Comme $y'' = py - \lambda y$, $y''y = (p - \lambda)y^2$. En intégrant par parties, y et y' étant de classe C^1 ,

$$\begin{aligned} \int_0^1 (p(t) - \lambda)y(t)^2 dt &= \int_0^1 y''(t)y(t) dt \\ &= [y'(t)y(t)]_0^1 - \int_0^1 y'(t)^2 dt \\ &= y'(1)y(1) - y'(0)y(0) - \int_0^1 y'(t)^2 dt, \end{aligned}$$

ce qui implique immédiatement l'égalité demandée.

- (b) En déduire l'existence d'une constante λ_0 dépendant de a, b, c, d , et de la fonction p , telle que, pour $\lambda < \lambda_0$, en posant $q : x \mapsto p(x) - \lambda$, le problème $SL_q(0)$ n'a que l'application $y = 0$ comme solution. *Indication : on pourra traiter à part le cas $bd = 0$.*

Supposons dans un premier temps $bd \neq 0$. Il vient

$$\int_0^1 y'^2 + \int_0^1 (p - \lambda)y^2 = y'(1)y(1) - y'(0)y(0) \leq \left| \frac{c}{d} \right| y^2(1) + \left| \frac{a}{b} \right| y^2(0) \leq C \int_0^1 y^2 + \int_0^1 y'^2,$$

avec $C = C \left(\left| \frac{c}{d} \right|, \left| \frac{a}{b} \right| \right)$. Ainsi, $\int_0^1 (C - p(t) + \lambda)y^2(t) dt \geq 0$. On pose $\lambda_0 = -C - \|p\|_\infty$. Si $\lambda < \lambda_0$, pour tout $x \in [0, 1]$, $C - p(x) + \lambda < 0$ et la seule solution possible dans \mathcal{E}_2 est $y = 0$. Si $bd = 0$, la méthode s'adapte immédiatement avec $y(0) = 0$ ou $y(1) = 0$.

On rappelle que H_p est l'application linéaire définie par

$$H_p : \begin{cases} \mathcal{E}^2 & \longrightarrow \mathcal{E} \\ y & \longmapsto -y'' + py. \end{cases}$$

18. Montrer que H_p vérifie la relation de symétrie

$$\forall (y, z) \in \mathcal{E}_2^2, \langle H_p(y), z \rangle = \langle y, H_p(z) \rangle.$$

On obtient en intégrant par parties, y' et z étant de classe C^1 ,

$$\begin{aligned} \langle H_p(y), z \rangle &= - \int_0^1 y''(t)z(t) dt + \int_0^1 p(t)y(t)z(t) dt \\ &= -y'(1)z(1) + y'(0)z(0) + \int_0^1 y'(t)z'(t) dt + \int_0^1 p(t)y(t)z(t) dt. \end{aligned}$$

De même,

$$\begin{aligned} \langle y, H_p(z) \rangle &= - \int_0^1 y''(t)z(t) dt + \int_0^1 p(t)y(t)z(t) dt \\ &= -y(1)z'(1) + y(0)z'(0) + \int_0^1 y'(t)z'(t) dt + \int_0^1 p(t)y(t)z(t) dt \end{aligned}$$

et finalement

$$\langle H_p(y), z \rangle - \langle y, H_p(z) \rangle = (y'(0)z(0) - y(0)z'(0)) - (y'(1)z(1) - y(1)z'(1)).$$

Par hypothèse, $(y(0), y'(0))$ et $(z(0), z'(0))$ sont tous les deux colinéaires à $(-b, a)$ (car orthogonaux à (a, b)), donc sont colinéaires : $y'(0)z(0) - y(0)z'(0) = 0$. De même, $y'(1)z(1) - y(1)z'(1) = 0$. Finalement, $\langle H_p(y), z \rangle = \langle y, H_p(z) \rangle$.

19. Établir que deux sous-espaces propres associés à deux valeurs propres distinctes de H_p sont orthogonaux.

Si $\lambda \neq \mu$ sont deux valeurs propres distinctes associées aux vecteurs propres respectifs y et z , alors $\langle H_p(y), z \rangle = \lambda \langle y, z \rangle = \langle y, H_p(z) \rangle = \mu \langle y, z \rangle$ et comme $\lambda \neq \mu$, $\langle y, z \rangle = 0$.

20. Démontrer que tout sous-espace propre de H_p est de dimension 1.

Par construction, si λ est une valeur propre de H_p , la dimension du sous-espace propre associé est au moins 1. Si la dimension était supérieure ou égale à 2, alors on aurait deux solutions y_1 et y_2 de l'équation différentielle $-y'' + (p - \lambda)y = 0$ linéairement indépendantes dans \mathcal{E}_2 . L'ensemble des solutions \mathcal{S}_λ de cette équation différentielle linéaire d'ordre 2 étant un espace vectoriel de dimension 2, (y_1, y_2) est une base de \mathcal{S}_λ et cet espace est donc inclus dans \mathcal{E}_2 . On obtient que toute solution de $-y'' + (p - \lambda)y = 0$ vérifie $ay(0) + by'(0) = 0$. Or, par le théorème de Cauchy, il existe une solution vérifiant $y(0) = a$ et $y'(0) = b$, ce qui donne $a^2 + b^2 = 0$: ceci contredit $(a, b) \neq (0, 0)$. Donc les espaces propres de H_p sont de dimension 1.

IV. Fonction de Green

Dans toute cette partie, on considère une fonction $q \in \mathcal{C}^0([0, 1], \mathbb{R})$ telle que le problème $SL_q(0)$ n'a que la fonction $y = 0$ comme solution.

On rappelle que a, b, c et d sont des réels tels que $(a, b) \neq (0, 0)$ et $(c, d) \neq (0, 0)$.

21. Vérifier que l'application $H_q : \mathcal{E}_2 \rightarrow \mathcal{E}$ est injective.

Par hypothèse, le noyau de H_q est nul.

22. (a) Établir l'existence de deux éléments non nuls y_1 et y_2 de $\mathcal{C}^2([0, 1], \mathbb{R})$ tels que

$$\begin{cases} -y_1'' + qy_1 = 0 \\ ay_1(0) + by_1'(0) = 0 \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} -y_2'' + qy_2 = 0 \\ cy_2(1) + dy_2'(1) = 0. \end{cases}$$

Indication : On pourra chercher à résoudre deux problèmes de Cauchy bien choisis.

On résout les deux problèmes de Cauchy

$$\begin{cases} -y'' + qy = 0, \\ y(0) = b, \\ yd'(0) = -a, \end{cases} \quad \begin{cases} -y'' + qy = 0, \\ y(0) = d, \\ y'(0) = -c, \end{cases}$$

dont les solutions sont notées y_1 et y_2 . Alors y_1 et y_2 conviennent et sont non nulles, puisque $(a, b) \neq (0, 0)$ et $(c, d) \neq (0, 0)$.

(b) Montrer qu'un tel couple (y_1, y_2) est un système fondamental de solution de $-y'' + qy = 0$ et qu'il est possible de choisir ce couple de sorte que

$$\forall x \in [0, 1], w(x) = y_1(x)y_2'(x) - y_1'(x)y_2(x) = -1.$$

Supposons y_1 et y_2 colinéaires. Comme y_2 et y_1 sont non nuls, il existe $\alpha \in \mathbb{R}$ tel que $y_2 = \alpha y_1$. Par suite, $y_2 \in \mathcal{E}_2$ et $y_2 = 0$ par hypothèse sur H_q , ce qui est aboutit à une contradiction.

Le wronskien est constant et non nul (question 7), il suffit de multiplier y_1 par une constante non nulle adaptée pour obtenir un nouveau couple (y_1, y_2) de wronskien -1 .

Jusqu'à la fin de cette partie, le couple (y_1, y_2) fait référence à un système fondamental de solutions de l'équation $-y'' + qy = 0$ tel que définis à la question 22.(b).

23. Soit f un élément de \mathcal{E} .

(a) Vérifier que les solutions de l'équation différentielle $-y'' + qy = f$ sont exactement les fonctions de la forme

$$y : x \mapsto \left(\alpha + \int_x^1 f(t)y_2(t)dt \right) y_1(x) + \left(\beta + \int_0^x f(t)y_1(t)dt \right) y_2(x),$$

où (α, β) sont deux constantes réelles arbitraires. Déterminer une forme analogue pour la dérivée y' de la solution précédente y .

L'ensemble des solutions de cette équation différentielle est un espace affine de dimension 2, dont l'espace vectoriel sous-jacent a pour base (y_1, y_2) . Pour le déterminer, il suffit de trouver une solution particulière. On considère

$$z \mapsto y_1(x) \int_x^1 f(t)y_2(t) dt + y_2(x) \int_0^x f(t)y_1(t) dt.$$

Par le théorème fondamental de l'analyse, z est deux fois dérivable et pour tout $x \in [0, 1]$,

$$\begin{aligned} y'(x) &= y_1'(x) \int_x^1 f(t)y_2(t) dt - y_1(x)y_2(x)f(x) + y_2'(x) \int_0^x f(t)y_1(t) dt + y_2(x)y_1(x)f(x) \\ &= y_1'(x) \int_x^1 f(t)y_2(t) dt + y_2'(x) \int_0^x f(t)y_1(t) dt, \\ y''(x) &= y_1''(x) \int_x^1 f(t)y_2(t) dt - y_1'(x)y_2(x)f(x) + y_2''(x) \int_0^x f(t)y_1(t) dt + y_2'(x)y_1(x)f(x) \\ &= y_1''(x) \int_x^1 f(t)y_2(t) dt + y_2''(x) \int_0^x f(t)y_1(t) dt - f(x) \\ &= q(x) \left(y_1(x) \int_x^1 f(t)y_2(t) dt + y_2(x) \int_0^x f(t)y_1(t) dt \right) - f(x) \\ &= -q(x)y(x) - f(x). \end{aligned}$$

Donc y est solution de $-y'' + qy = f$. Le résultat demandé en découle.

(b) En déduire que $SL_q(f)$ admet une unique solution y qui s'écrit sous la forme

$$y : x \mapsto \int_0^1 K_q(x, t)f(t)dt$$

où l'on a posé

$$K_q(x, t) = \begin{cases} y_1(t)y_2(x) & \text{si } 0 \leq t \leq x \leq 1, \\ y_1(x)y_2(t) & \text{si } 0 \leq x < t \leq 1. \end{cases}$$

On dit que K_q est la fonction de Green associée au problème $SL_q(f)$.

Utilisons la forme des solutions de $-y'' + qy = f$ de la question précédente. On obtient immédiatement

$$\begin{cases} ay(0) + by'(0) = 0 \\ cy(1) + dy(1) = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} \beta(ay_2(0) + by_2'(0)) = 0 \\ \alpha(cy_1(1) + dy_1(1)) = 0. \end{cases}$$

Or, $ay_2(0) + by_2'(0) = 0$ entraînerait $y_2 \in \mathcal{E}_2$ avec $H_q(y_2) = 0$ puis $y_2 = 0$ par hypothèse sur H_q , ce qui contredit la non nullité de y_2 . On en déduit que $\beta = 0$. Pour la même raison, $\alpha = 0$. Il n'existe donc qu'une seule solution et elle vérifie $\alpha = \beta = 0$. L'unique solution du problème $SL_q(f)$ est donc donnée par

$$\begin{aligned} y(x) &= y_1(x) \int_x^1 f(t)y_2(t)dt + y_2(x) \int_0^x f(t)y_1(t)dt \\ &= \int_x^1 f(t)y_2(t)y_1(x)dt + \int_0^x f(t)y_1(t)y_2(x)dt \\ &= \int_x^1 K_q(x,t)f(t) dt + \int_0^x K_q(x,t)f(t) dt \\ &= \int_0^1 K_q(x,t)f(t) dt. \end{aligned}$$

(c) Établir que $K_q : [0, 1]^2 \rightarrow \mathbb{R}$ est une application continue sur $[0, 1]^2$.

Il est immédiat que K_q est continue sur les deux triangles

$$T_1 = \{(x, t) \in [0, 1]^2 \mid 0 \leq t \leq x \leq 1\}, \quad T'_2 = \{(x, t) \in [0, 1]^2 \mid 0 \leq x < t \leq 1\},$$

par continuité de y_1 et y_2 . De plus, K_q se prolonge par continuité sur

$$T_2 = \{(x, t) \in [0, 1]^2 \mid 0 \leq x \leq t \leq 1\}$$

en posant $K_q(x, x) = y_1(x)y_2(x)$ pour tout $x \in [0, 1]$. Comme ce prolongement par continuité coïncide avec K_q sur la diagonale $\{(x, x) \mid x' \in [0, 1]\}$, K_q est continue sur $T_1 \cup T_2 = [0, 1]^2$.

V. Analyse spectrale de l'application $\Phi_q = H_q^{-1}$

Dans toute cette partie, on considère une fonction $q \in \mathcal{C}^0([0, 1], \mathbb{R})$ telle que le problème $SL_q(0)$ n'a que la fonction $y = 0$ comme solution.

Pour rappel, l'espace vectoriel \mathcal{E} est muni du produit scalaire $\langle f, g \rangle = \int_0^1 f(t)g(t)dt$ et on note $\| \cdot \|_2$ la norme associée.

D'après la partie précédente, pour $f \in \mathcal{E}$, le problème $SL_q(f)$ admet une unique solution, à savoir $\Phi_q(f)$ définie de la façon suivante :

$$\Phi_q : \begin{cases} \mathcal{E} & \longrightarrow & \mathcal{E}_2 \\ f & \longmapsto & \left(x \longmapsto \int_0^1 K_q(x,t)f(t)dt \right). \end{cases}$$

Dans la mesure où \mathcal{E}_2 est un sous-espace vectoriel de \mathcal{E} , on pourra considérer que Φ_q est un endomorphisme de \mathcal{E} et introduire ses valeurs propres et ses espaces propres, par exemple, comme cela a été fait pour H_q précédemment.

24. Vérifier que H_q et Φ_q sont deux isomorphismes réciproques l'un de l'autre.

Les deux applications H_q et Φ_q sont clairement linéaires. Il suffit de vérifier que $H_q \circ \Phi_q = Id_{\mathcal{E}}$ et $\Phi_q \circ H_q = Id_{\mathcal{E}_2}$.

Pour $f \in \mathcal{E}$, $\Phi(f)$ est la solution de $SL_q(f)$ et par suite $\Phi(f) \in \mathcal{E}_2$ avec $H_q \circ \Phi_q(f) = f$, d'où $H_q \circ \Phi_q = Id_{\mathcal{E}}$.

Pour $g \in \mathcal{E}_2$, posons $f = H_q(g) \in \mathcal{E}$. Le problème $SL_q(f)$ admet une unique solution qui est précisément g car $g \in \mathcal{E}_2$. Il vient donc $\Phi_q(H_q(g)) = g$, c'est à dire $\Phi_q \circ H_q = Id_{\mathcal{E}_2}$.

25. Établir que pour tout $(f, g) \in \mathcal{E}^2$, on a

$$\langle \Phi_q(f), g \rangle = \langle f, \Phi_q(g) \rangle.$$

On a montré dans la question 18 que pour tout $(y, z) \in \mathcal{E}_2^2$, $\langle H_q(y), z \rangle = \langle y, H_q(z) \rangle$. Soient $(f, g) \in \mathcal{E}^2$. D'après la question 24, en posant $y = \Phi_q(f)$ et $z = \Phi_q(g)$, alors $f = H_q(y)$, $g = H_q(z)$ et

$$\langle f, \Phi_q(g) \rangle = \langle H_q(y), z \rangle = \langle y, H_q(z) \rangle = \langle \Phi_q(f), g \rangle.$$

26. Montrer que Φ_q est une application continue de $(\mathcal{E}, \|\cdot\|_2)$ vers $(\mathcal{E}_2, \|\cdot\|_2)$.

Soit $f \in \mathcal{E}$. On pose $M = \max\{|K(x, t)|, (x, t) \in [0, 1]^2\}$. Comme K est continue sur le compact $[0, 1]^2$ (question 23. (c)), M existe. De plus, d'après la question 23. (b), pour tout $x \in [0, 1]$,

$$\begin{aligned} |\Phi_q(f)(x)| &= \left| \int_0^1 K_q(x, t) f(t) dt \right| \\ &\leq \int_0^1 |K_q(x, t) f(t)| dt \\ &\leq M \int_0^1 |f(t)| dt \\ &\leq M \|f\|_2 \times \|1\|_2 \\ &\leq M \|f\|_2, \end{aligned}$$

en utilisant l'inégalité de Cauchy-Schwarz. En élevant au carré et en intégrant cette inégalité sur $[0, 1]$, on obtient

$$\|\Phi_q(f)\|_2 \leq M \|f\|_2.$$

Donc Φ_q est continue.

27. (a) Vérifier que pour toute valeur propre λ de Φ_q , le sous-espace propre de Φ_q associé à λ est de dimension 1.

Soit $\lambda \in \mathbb{R}$ une valeur propre de Φ_q . Comme Φ_q est injective, λ est non nulle. Pour tout $y \in \mathcal{E}$,

$$\Phi_q(y) = \lambda y \iff y = \lambda H_q(y) \iff H_q(y) = \frac{1}{\lambda} y.$$

Ainsi, l'espace propre de Φ_q associé à λ est égal à l'espace propre associé à la valeur propre $\frac{1}{\lambda}$ de H_q . D'après la question 20, il est de dimension 1.

- (b) Justifier que les sous-espaces propres de Φ_q correspondant à deux valeurs propres distinctes sont orthogonaux.

Soient λ_1 et λ_2 deux valeurs propres distinctes de Φ_q et y_1, y_2 deux vecteurs propres associés.

$$\langle \Phi_q(y_1), y_2 \rangle = \lambda_1 \langle y_1, y_2 \rangle = \langle y_1, \Phi_q(y_2) \rangle = \lambda_2 \langle y_1, y_2 \rangle.$$

Comme $\lambda_1 \neq \lambda_2$, $\langle y_1, y_2 \rangle = 0$.

VI. Solutions de l'équation de Sturm-Liouville $SL_p(f)$

On revient au problème de Sturm-Liouville dans le cas général, c'est-à-dire trouver les solutions du système d'équations d'inconnue $y \in \mathcal{C}^2([0, 1], \mathbb{R})$ suivant :

$$\begin{cases} -y'' + py = f \\ ay(0) + by'(0) = 0 \\ cy(1) + dy'(1) = 0. \end{cases} \quad SL_p(f)$$

où p et f sont des éléments de \mathcal{E} .

28. Vérifier que le noyau et l'image de H_p sont deux sous-espaces vectoriels orthogonaux de \mathcal{E} . Soient $x \in \text{Ker}(H_q)$ et $y \in \text{Im}(H_q)$. Soit $z \in \mathcal{E}$ tel que $y = H_q(z)$. Alors

$$\langle x, y \rangle = \langle x, H_q(z) \rangle = \langle H_q(x), z \rangle = 0.$$

29. Établir l'existence d'un réel λ_0 tel que toute valeur propre λ de H_p vérifie $\lambda > \lambda_0$.

D'après la question 17. (b), il existe $\lambda_0 \in \mathbb{R}$ tel que pour $\lambda < \lambda_0$, $H_p(y) = \lambda y$ n'a que la fonction nulle comme solution (dans \mathcal{E}_2 , donc). Ainsi, toutes les valeurs propres de H_p sont dans $[\lambda_0, +\infty[$.

On fixe à présent une valeur $\lambda < \lambda_0$. Par suite, la fonction $q = p - \lambda$ est telle que les valeurs propres de H_q sont incluses dans \mathbb{R}_+^* .

30. Vérifier que μ est une valeur propre de Φ_q si et seulement si $\frac{1}{\mu} + \lambda$ est une valeur propre de H_p .

Soit $f \in \mathcal{E}$. On constate que

$$\Phi_q(f) = \mu f \iff H_q(f) = \frac{1}{\mu} f \iff H_p(f) = \left(\frac{1}{\mu} + \lambda \right) f,$$

d'où le résultat demandé.

31. Dans cette question uniquement, on suppose que H_p est injective. Montrer que, pour tout $f \in \mathcal{E}$, $SL_p(f)$ admet une unique solution.

C'est la question 23.(b).

32. Dans cette question, on suppose que H_p n'est pas injective et on note $\varphi \in \mathcal{E}_2$ un vecteur propre associé à la valeur propre 0.

(a) Soit $f \in \mathcal{E}$. Montrer que si $\langle f, \varphi \rangle \neq 0$, alors $SL_p(f)$ n'a pas de solution.

Soit y une solution de $SL_p(f)$. Alors $f \in \text{Im}(H_p)$. D'après la question 28, y est orthogonale à φ : c'est une contradiction. Donc $SL_p(f)$ ne possède aucune solution.

(b) Soit $f \in \mathcal{E}$. Montrer que si $\langle f, \varphi \rangle = 0$, alors $SL_p(f)$ admet une infinité de solutions dont on précisera la structure.

La fonction φ est une solution non triviale de $H_p(y) = 0$, que l'on complète en un système fondamental de solutions (φ, ψ) de $H_p(y) = 0$ avec $\varphi\psi' - \varphi'\psi = 1$. D'après la question 20, $\text{Ker}(H_p)$ est de dimension 1, donc engendré par φ . Par suite, $\psi \notin \mathcal{E}_2$. Ainsi $a\psi(0) + b\psi'(0) \neq 0$ ou $c\psi(1) + d\psi'(1) \neq 0$. Supposons, par exemple, $a\psi(0) + b\psi'(0) \neq 0$.

On cherche les solutions de $-y'' + py = f$ dans \mathcal{E}_2 par méthode de variation des constantes, sous la forme $y = u\varphi + v\psi$ avec $u'\varphi + v'\psi = 0$. La condition en 0 sur y donne $v(0) = 0$. Cette résolution donne

$$y(x) = -\varphi(x) \left(A + \int_0^x f(t)\psi(t)dt \right) + \psi(x) \int_0^x f(t)\varphi(t)dt$$

avec un réel A à déterminer, et qui paramètre la direction de la droite affine solution. Il reste à vérifier que la solution particulière

$$y_0(x) = -\varphi(x) \int_0^x f(t)\psi(t)dt + \psi(x) \int_0^x \varphi(t)f(t)dt$$

vérifie les contraintes aux limites. On obtient

$$y'_0(x) = -\varphi'(x) \int_0^x f(t)\psi(t)dt + \psi'(x) \int_0^x f(t)\varphi(t)dt$$

on a bien $ay_0(0) + by'_0(0) = 0$. La condition $\langle f, \varphi \rangle = 0$ s'écrit

$$\int_0^1 f(t)\varphi(t)dt = 0$$

et donc

$$y_0(1) = -\varphi(1) \int_0^1 f(t)\psi(t)dt,$$

$$y'_0(1) = -\varphi'(1) \int_0^1 f(t)\psi(t)dt.$$

Finalement,

$$cy_0(1) + dy'_0(1) = -(c\varphi(1) + d\varphi'(1)) \int_0^1 f(t)\psi(t)dt = 0.$$

Ainsi, l'ensemble des solutions de $SL_p(f)$ est un espace affine de dimension 1, contenant y_0 et dirigé par φ . Le cas $c\psi(1) + d\psi'(1) \neq 0$ se traite de manière analogue.

————— FIN DU SUJET —————