736 INTÉ INTÉ INTÉ

plusieurs variables indépendantes, les dérivées des fonctions inconnues sont prises par rapport aux différentes variables indépendantes séparément; les équations données sont alors des équations aux différences ou aux différentielles partielles; dans le cas contraire, les équations données ne reçoivent aucune qualification.

Le nombre des équations données doit toujours être égal au nombre des fonctions inconnues. Lorsque la question comporte plusieurs fonctions inconnues, les équations données forment système; elles sont simultanées.

Lorsque l'on se propose la recherche d'une seule fonction définie par une équation différentielle, l'ordre de cette équation est l'indice de la dérivée de rang le plus élevé qui entre dans l'équation. Une équation différentielle ordinaire du premier ordre est de la forme

$$f\left(x,y,\frac{dy}{dx}\right)=0;$$

une équation aux différentielles partielles du premier ordre est telle que

$$f\left(x,y,\frac{dz}{dx},\frac{dz}{dy}\right)=0.$$

L'équation différentielle ordinaire proposée peut ne pas contenir la fonction inconnue; elle est alors mise sous la forme

$$f\left(x,\frac{dy}{dx}\right)=0.$$

Si l'on peut la résoudre par rapport à $\frac{dy}{dx}$, elle donne

$$\frac{dy}{dx}=\varphi(x)$$

ou

$$dy=\varphi(x)dx.$$

L'*intégration* d'une pareille équation porte le nom de quadrature, parce que l'intégrale

$$y=\int_{x_0}^{x}\varphi(x)dx$$

représente l'aire de la courbe dont l'équation en coordonnées rectangulaires serait

$$y=\varphi(x),$$

cette aire étant comptée à partir de $x=x_0$.

L'*intégration* est rarement possible, quel que soit d'ailleurs le cas que l'on considère; elle ne repose au reste, le plus souvent, que sur des transformations de calcul propres à ramener l'équation proposée à quelqu'un des types connus d'équations provenant de la différentiation directe d'équations en quantités finies.

Nous allons passer en revue les méthodes d'*intégration* propres aux différents cas, en commençant par les plus simples.

— *Intégration par substitution.* Lorsque la fonction $f(x)$ placée sous le signe $\int$ se rapproche de l'un des types connus des dérivées des fonctions simples, on cherche à l'y faire rentrer complétement, au moyen d'un changement de variable. Soit

$$y=\int_{x_0}^{x}f(x)dx.$$

Si l'on pose $x=\varphi(t)$, d'où $dx=\varphi'(t)\,dt$, les éléments de l'intégrale

$$\int f\left[\varphi(t)\right]\varphi'(t)dx$$

étant respectivement égaux à ceux de

$$\int f(x)dx,$$

les deux intégrales auront même valeur, pourvu que les limites se correspondent; on pourra donc substituer l'une à l'autre.

Exemples : soit l'intégrale

$$\int(ax+b)^m dx.$$

Si l'on pose $ax+b=t$, d'où $dx=\frac{dt}{a}$, elle deviendra

$$\int t^m\frac{dt}{a}=\frac{1}{a}\int t^m dt=\frac{1}{a}\,\frac{t^{m+1}}{m+1}$$
$$+C=\frac{(ax+b)^{m+1}}{(m+1)a}+C.$$

Soit encore

$$\int\frac{x\,dx}{\sqrt{a^2+x^2}}.$$

Si l'on pose

$$\sqrt{a^2+x^2}=t,$$

d'où $a^2+x^2=t^2$ et $x\,dx=t\,dt$, il vient

$$\int\frac{x\,dx}{\sqrt{a^2+x^2}}=\int dt=t+C=\sqrt{a^2+x^2}+C.$$

— *Intégration par parties.* Lorsque la fonction placée sous le signe $\int$ est le produit de deux facteurs, dont l'un est une dérivée exacte, on peut en profiter pour transformer l'intégrale. Soit

$$y=\int vu'dx,$$

u' désignant le facteur qui se trouve être la dérivée exacte d'une fonction connue u, et v étant d'ailleurs quelconque : l'identité

$$\mathfrak{D}_x(uv)=u\,\mathfrak{D}_x v+v\,\mathfrak{D}_x u=uv'+vu'$$

donne

$$vu'=\mathfrak{D}_x(uv)-uv',$$

ou

$$\int vu'dx=\int\mathfrak{D}_x(uv)dx-\int uv'dx=uv-\int uv'dx;$$

on pourra donc remplacer l'intégrale proposée par

$$uv-\int uv'dx.$$

Les limites, si l'intégrale est définie, devront être les mêmes dans la proposée et dans la transformée.

Exemple : soit l'intégrale

$$\int x^2\cos x\,dx;$$

en remarquant que $\cos x\,dx$ est la différentielle exacte de $\sin x$, on aura

$$\int x^2\cos x\,dx=x^2\sin x-2\int x\sin x\,dx;$$

en remarquant ensuite que $\sin x\,dx$ est la différentielle exacte de $-\cos x$, on aura de même

$$-2\int x\sin x\,dx=2x\cos x-2\int\cos x\,dx$$
$$=2x\cos x-2\sin x+C,$$

et, en substituant, on aura définitivement

$$\int x^2\cos x\,dx=x^2\sin x+2x\cos x$$
$$-2\sin x+C.$$

— *Intégration des différentielles rationnelles.* Les fonctions rationnelles se décomposent en parties appartenant aux types

$$Ax^m,\quad\frac{A}{x-a},\quad\frac{A}{(x-a)^n},$$
$$\frac{Mx+N}{(x-a)^2+\beta^2},\quad\frac{Mx+N}{(x-a)^n+\beta^2)^n}.$$

(v. FRACTIONS rationnelles) : l'*intégration* d'une différentielle rationnelle se ramène donc à la recherche des intégrales

$$\int Ax^m dx,\quad\int\frac{A}{x-a}dx,\quad\int\frac{A}{(x-a)^n}dx,$$
$$\int\frac{Mx+N}{(x-a)^2+\beta^2}dx\qquad\int\frac{Mx+N}{((x-a)^2+\beta^2)^n}.$$

La première et la seconde s'obtiennent immédiatement :

$$\int Ax^m dx=A\int x^m dx=A\,\frac{x^{m+1}}{m+1}$$

et

$$\int\frac{A}{x-a}dx=A\int\frac{d(x-a)}{x-a}$$
$$=A\log\text{ nép }(x-a).$$

La troisième

$$\int\frac{A}{(x-a)^n}dx$$

peut s'écrire

$$A\int(x-a)^{-n}dx$$

ou

$$A\int(x-a)^{-n}d(x-a);$$

elle a donc pour valeur

$$\frac{A(x-a)^{-n+1}}{n-1}.$$

L'intégrale

$$\int\frac{Mx+N}{(x-a)^2+\beta^2}$$

peut se mettre sous la forme

$$\int\frac{M(x-a)}{(x-a)^2+\beta^2}dx+(Ma+N)\int\frac{dx}{(x-a)^2+\beta^2};$$

or,

$$\int\frac{M(x-a)dx}{(x-a)^2+\beta^2}=\frac{M}{2}\int\frac{\varphi(x-a)d(x-a)}{(x-a)^2+\beta^2}$$
$$=\frac{M}{2}\log\text{ nép }\left[(x-a)^2+\beta^2\right);$$

d'un autre côté,

$$(Ma+N)\int\frac{dx}{(x-a)^2+\beta^2}$$
$$=\frac{Ma+N}{\beta}\int\frac{d\left(\frac{x-a}{\beta}\right)}{1+\left(\frac{x-a}{\beta}\right)^2}$$
$$=\frac{Ma+N}{\beta}\text{ arc tang }\frac{x-a}{\beta}$$

donc

$$\int\frac{Mx+N}{(x-a)^2+\beta^2}=\frac{M}{2}\log\text{ nép }\left[(x-a)^2+\beta^2\right]$$
$$+\frac{Ma+N}{\beta}\text{ arc tang }\frac{x-a}{\beta}.$$

Enfin

$$\int\frac{Mx+N}{\left[(x-a)^2+\beta^2\right]^n}=\int\frac{M(x-a)dx}{\left[(x-a)^2+\beta^2\right]^n}$$
$$+(Ma+N)\int\frac{dx}{\left[(x-a)^2+\beta^2\right]^n};$$

or,

$$\int\frac{M(x-a)dx}{\left[(x-a)^2+\beta^2\right]^n}$$
$$=\frac{M}{2}\int\left[(x-a)^2+\beta^2\right]^{-n}d\left[(x-a)^2+\beta^2\right)$$
$$=-\frac{M}{2(n-1)}\left[(x-a)^2+\beta^2\right]^{-n+1}.$$

Quant à l'intégrale

$$\int\frac{dx}{\left[(x-a)^2+\beta^2\right]^n},$$

si l'on pose $x-a=\beta z$, d'où $dx=\beta dz$, elle devient

$$\frac{1}{\beta^{2n-1}}\int\frac{dz}{(1+z^2)^n};$$

on est donc ramené à la recherche de l'intégrale

$$\int\frac{dz}{(1+z^2)^n}.$$

Or,

$$\int\frac{dz}{(1+z^2)^n}=\int\frac{(1+z^2-z^2)dz}{(1+z^2)^n}$$
$$=\int\frac{dz}{(1+z^2)^{n-1}}-\int\frac{z^2dz}{(1+z^2)^n};$$

d'un autre côté,

$$\int\frac{z^2dz}{(1+z^2)^n}=\int z\,\frac{zdz}{(1+z^2)^n}$$

ou, en intégrant par parties, en considérant $\frac{zdz}{(1+z^2)^n}$ comme une différentielle exacte,

$$\int\frac{z^2dz}{(1+z^2)^n}=-\frac{z}{(2n-2)(1+z^2)^{n-1}}$$
$$+\frac{1}{2n-2}\int\frac{dz}{(1+z^2)^{n-1}}.$$

En substituant cette valeur dans l'équation qui donne

$$\int\frac{dz}{(1+z^2)^n}$$

il vient

$$\int\frac{dz}{(1+z^2)^n}=\frac{z}{(2n-2)(1+z^2)^{n-1}}$$
$$+\frac{2n-3}{2n-2}\int\frac{dz}{(1+z^2)^{n-1}}.$$

Ainsi la recherche de

$$\int\frac{dz}{(1+z^2)^n}$$

est ramenée à celle de

$$\int\frac{dz}{(1+z^2)^{n-1}};$$

celle-ci se ramenera de même à celle de

$$\int\frac{dz}{(1+z^2)^{n-2}}$$

et ainsi jusqu'à

$$\int\frac{dz}{1+z^2},$$

qui est arc tang z; l'*intégration* se trouvera donc complétement effectuée.

— *Intégration des différentielles irrationnelles.* Les différentielles irrationnelles qu'on sait intégrer sont celles où n'entrent que des radicaux du second degré au plus, portant sur des expressions du second degré seulement; encore est-il nécessaire que l'expression proposée ne contienne qu'un seul radical, tel que

$$\sqrt{ax^2+bx+c},$$

ou deux radicaux portant sur deux expressions du premier degré,

$$\sqrt{mx+n},\quad\sqrt{px+q}.$$

Le dernier cas se ramène, du reste, au premier; car si l'on pose

$$\sqrt{px+q}=z,$$

d'où

$$x=\frac{z^2-q}{p}$$

et

$$dx=\frac{2}{p}zdz,$$

l'un des radicaux disparaît et l'autre,

$$\sqrt{mx+n},$$

est remplacé par

$$\sqrt{m\,\frac{z^2-q}{p}+n}.$$

Cela posé, la méthode pour intégrer une différentielle algébrique

$$f(x,\sqrt{ax^2+bx+c})dx$$

consiste à la transformer en une différentielle rationnelle, c'est-à-dire à faire disparaître le radical. Il existe pour cela plusieurs moyens, entre lesquels on choisit celui qui permet d'éviter l'introduction d'imaginaires, lorsque la question n'en comporte pas.

On peut d'abord poser

$$\sqrt{ax^2+bx+c}=x\sqrt{a}+z,$$

d'où

$$bx+c=2zx\sqrt{a}+z^2,$$

et, par suite,

$$x=\frac{z^2-c}{b-2z\sqrt{a}},$$

c'est-à-dire

$$\sqrt{ax^2+bx+c}=\frac{z^2-c}{b-2z\sqrt{a}}\sqrt{a}+z.$$

Comme d'ailleurs dx s'exprime rationnellement en fonction de z, la transformation est complète.

On peut encore poser

$$\sqrt{ax^2+bx+c}=xz+\sqrt{c},$$

d'où

$$ax+b=xz^2+2xz\sqrt{c},$$

et, par suite,

$$x=\frac{b}{z^2+2z\sqrt{c}-a},$$

c'est-à-dire

$$\sqrt{ax^2+bx+c}=\frac{bz}{z^2+2z\sqrt{c}-a}+\sqrt{c}.$$

Comme d'ailleurs dx s'exprime encore rationnellement en fonction de z, la transformation est achevée.

Enfin, si l'on a décomposé ax^2+bx+c en facteurs du premier degré, on peut poser

$$\sqrt{ax^2+bx+c}=\sqrt{a(x-\alpha)(x-\beta)}=(x-\alpha)z,$$

d'où

$$a(x-\beta)=(x-\alpha)z^2,$$

et par suite

$$x=\frac{\alpha\beta-\alpha z^2}{a-z^2},$$

c'est-à-dire

$$\sqrt{ax^2+bx+c}=\left(\frac{\alpha\beta-\alpha z^2}{a-z^2}-\alpha\right)z$$
$$=\frac{a(\beta-\alpha)z}{a-z^2},$$

dx s'exprimant toujours rationnellement en fonction de z, la transformation est complète.

Si le trinôme placé sous le radical n'est pas décomposable en facteurs réels, on peut le mettre sous la forme

$$(x-\alpha)^2+\beta^2,$$

et, en posant

$$\sqrt{(x-\alpha)^2+\beta^2}=(x-\alpha)+z,$$

d'où

$$x-\alpha=\frac{\beta^2-z^2}{2z},$$

on fait encore disparaître le radical.

— *Intégration des différentielles totales.* La différentielle totale d'une fonction u de trois variables indépendantes x, y, z, par exemple, se présente sous la forme

$$du=Mdx+Ndy+Pdz.$$

M, N, P devant être les dérivées partielles par rapport à x, à y et à z d'une même fonction, ces expressions doivent, par suite, remplir certaines conditions (v. INTÉGRABILITÉ) consistant dans les identités

$$\frac{dM}{dy}=\frac{dN}{dx},\quad\frac{dM}{dz}=\frac{dP}{dx}\quad\text{et}\quad\frac{dN}{dz}=\frac{dP}{dy}.$$

Lorsque ces conditions sont remplies, l'intégration est possible, sinon faisable.

La dérivée de la fonction cherchée u, par rapport à x, devant être M, cette fonction sera comprise dans la formule générale

$$\int Mdx+\varphi(y,z),$$

l'intégrale devant être prise comme si y et z étaient des constantes et la fonction φ restant complétement inconnue. Soit $f(x,y,z)$ l'intégrale $\int Mdx$, la fonction φ devra satisfaire à la condition

$$\frac{df}{dy}+\frac{d\varphi}{dy}=N$$

ou

$$\frac{d\varphi}{dy}=N-\frac{df}{dy};$$

elle sera donc comprise dans la forme

$$\int\left(N-\frac{df}{dy}\right)dy+\psi(z),$$

l'intégrale devant être prise comme si z était une constante et la fonction δ restant inconnue. Soit $f_1(x,y,z)$ la somme des intégrales

$$\int Mdx$$

et

$$\int\left(N-\frac{df}{dy}\right)dy;$$

la fonction ψ devra satisfaire à la condition

$$\frac{df_1}{dz}+\frac{d\psi}{dz}=P$$

ou

$$\frac{d\psi}{dz}=P-\frac{df_1}{dz},$$

elle sera donc

$$\int\left(P-\frac{df_1}{dz}\right)dz+\text{const.}$$

L'analyse qui précède montre que l'hypothèse même, que la différentielle proposée soit intégrable, entraîne nécessairement comme conséquences que x n'entre pas dans $N-\frac{df}{dy}$ et que de même x et y disparaissent complétement de $P-\frac{df_1}{dz}$. Mais il est facile de voir que ces circonstances se présenteront toujours dès que les conditions d'intégrabilité seront remplies. En effet, la fonction f, obtenue par l'intégration, peut être mise sous la forme

$$f=\varphi_1(y,z)+\int_{x_1}^{x}Mdx;$$

il en résulte

$$\frac{df}{dy}=\frac{d\varphi_1}{dy}+\int_{x_1}^{x}\frac{dM}{dy}dx;$$

mais, par hypothèse, $\frac{dM}{dy}$ est identique à $\frac{dN}{dx}$, par conséquent

$$\frac{df}{dy}=\frac{d\varphi_1}{dy}+\int_{x_1}^{x}\frac{dN}{dx}dx=\frac{d\varphi_1}{dy}+N-N_1;$$

$N-\frac{df}{dy}$ se réduit donc à $\frac{d\varphi_1}{dy}-N_1$, c'est-à-dire à une fonction de y et de z. On verrait de même que $P-\frac{df_1}{dz}$ se réduit à une fonction de z seul.

— *Intégration de l'équation différentielle du premier ordre.* Une équation différentielle du premier ordre est de la forme

$$f\left(x,y,\frac{dy}{dx}\right)=0.$$

Lorsqu'elle est résolubie par rapport à $\frac{dy}{dx}$, elle se décompose en équations rentrant dans le type

$$Mdx+Ndy=0,$$

où M et N désignent deux fonctions de x et de y. Pour intégrer une pareille équation, il faut en rendre le premier membre une différentielle exacte par l'introduction d'un facteur convenable. Soit P ce facteur :

$$PMdx+PNdy$$

devant être une différentielle exacte, il faut qu'il y ait identité entre

$$M\frac{dP}{dy}+P\frac{dM}{dy}$$

et

$$N\frac{dP}{dx}+P\frac{dN}{dx};$$

mais P dépendant généralement de x et de y, l'équation

$$M\frac{dP}{dy}+P\frac{dM}{dy}=N\frac{dP}{dx}+P\frac{dN}{dx}$$

est aux différentielles partielles, et, par conséquent, plus difficile à intégrer que l'équation proposée elle-même. Si l'on suppose que P ne dépende pas de y, par exemple, $\frac{dP}{dy}$ étant identiquement nul, l'équation précédente se réduit à

$$\frac{dP}{P}=\left(\frac{dM}{dy}-\frac{dN}{dx}\right)dx;$$

mais, pour que l'hypothèse soit admissible, il faut que y disparaisse de $\frac{dM}{dy}-\frac{dN}{dx}$. Dans tous les cas où cette circonstance se présentera, en désignant par $\varphi'(x)$ l'expression

$$\frac{dM}{dy}-\frac{dN}{dx},$$

on pourra poser

$$\frac{dP}{P}=\varphi'(x)dx,\text{ ou log nép }P=\varphi(x),$$

ou encore

$$P=e^{\varphi(x)};$$

l'expression

$$e^{\varphi(x)}(Mdx+Ndy)$$

sera alors la différentielle exacte d'une fonction u, et l'intégrale de l'équation proposée sera

$$u=\text{const.}$$

— *Équation homogène.* L'équation du premier ordre $Mdx+Ndy=0$ est dite homogène lorsque M et N sont des fonctions homogènes et du même degré de x et de y. On peut toujours ramener l'intégration de l'équation homogène à une quadrature. En effet, si m est le degré commun de M et de N, l'équation peut s'écrire

$$x^m\left[\varphi\left(\frac{y}{x}\right)dx+\psi\left(\frac{y}{x}\right)dy\right]=0,$$

ou simplement

$$\varphi\left(\frac{y}{x}\right)dx+\psi\left(\frac{y}{x}\right)dy=0.$$

Si l'on pose $y=ux$, d'où $dy=udx+xdu$, l'équation se transforme en

$$\varphi(u)dx+\psi(u)(udx+xdu)=0$$

ou

$$\frac{dx}{x}=-\frac{\psi(u)du}{\varphi(u)+u\psi(u)}=f'(u)du;$$

on en déduit

$$x=e^{f(u)},$$

et, par suite,

$$x=e^{f\left(\frac{y}{x}\right)}.$$

Équation linéaire. L'équation du premier ordre est dite linéaire lorsqu'elle se ramène à la forme

$$\frac{dy}{dx}+Py=Q,$$

P et Q ne dépendant que de x; on peut toujours ramener l'intégration de l'équation linéaire à une quadrature. En effet, si l'on pose $y=uz$, d'où

$$\frac{dy}{dx}=z\frac{du}{dx}+u\frac{dz}{dx},$$

il vient

$$u\frac{dz}{dx}+z\left(\frac{du}{dx}+Pu\right)=Q.$$

Comme z et u sont indéterminés et doivent seulement donner pour produit y, on peut joindre à l'équation précédente telle équation que l'on veut. On peut poser, par exemple,

$$\frac{du}{dx}+Pu=0,$$

d'où

$$\frac{du}{u}=Pdx$$

et

$$u=e^{\int Pdx};$$

il en résulte alors

$$dz=Qe^{-\int Pdx}dx,$$

d'où

$$z=\int Qe^{-\int Pdx}dx.$$

Si les intégrations peuvent se faire, on aura y en fonction de x.

On parvient quelquefois par des transformations préalables à ramener l'équation différentielle que l'on traite soit à une équation homogène, soit à une équation linéaire.

— *Intégration d'un équation linéaire d'ordre supérieur.* L'équation linéaire de l'ordre m a la forme

$$(1)\quad\frac{d^my}{dx^m}+P\frac{d^{m-1}y}{dx^{m-1}}+Q\frac{d^{m-2}y}{dx^{m-2}}+\ldots\ldots$$
$$+T\frac{dy}{dx}+Uy=V,$$

P, Q,...., T, U, V désignant des fonctions de x.

Pour intégrer une pareille équation, on cherche d'abord à faire disparaître le second membre V. On pose pour cela $y=u+v$, v désignant l'intégrale générale, supposée connue, de l'équation

$$(2)\quad\frac{d^my}{dx^m}+P\frac{d^{m-1}y}{dx^{m-1}}+\ldots\ldots+Uy=0,$$

et u une fonction de x que l'on déterminera après avoir obtenu x.

L'équation (2) jouit d'une propriété remarquable qui en facilite quelquefois l'intégration : la somme de plusieurs solutions de cette équation en est encore une solution. En effet, si y_1 et y_2, par exemple, désignent deux fonctions de x satisfaisant à l'équation, on aura séparément

$$\frac{d^my_1}{dx^m}+P\frac{d^{m-1}y_1}{dx^{m-1}}+\ldots\ldots+Uy_1=0$$

et

$$\frac{d^my_2}{dx^m}+P\frac{d^{m-1}y_2}{dx^{m-1}}+\ldots\ldots+Uy_2=0,$$

d'où, en ajoutant,

$$\frac{d^m(y_1+y_2)}{dx^m}+P\frac{d^{m-1}(y_1+y_2)}{dx^{m-1}}+\ldots\ldots$$
$$+U(y_1+y_2)=0.$$

On conclut de là qu'il suffit, pour avoir l'intégrale générale de l'équation (2), d'en connaître m intégrales particulières $y_1, y_2, \ldots, y_m$. L'intégrale générale, en effet, doit être alors

$$y=C_1y_1+C_2y_2+\ldots\ldots+C_my_m,$$

$C_1, C_2, \ldots, C_m$ désignant m constantes arbitraires.

Cela posé, soit

$$u=C_1'y_1+C_2'y_2+\ldots\ldots+C_m'y_m,$$

$C_1', C_2', \ldots, C_m'$ désignant maintenant des fonctions inconnues de x. Si l'on détermine ces fonctions par les conditions

$$(A)\quad\begin{cases}y_1dc_1'+y_2dc_2'+\ldots\ldots+y_mdc_m'=0,\\ dy_1dc_1'+dy_2dc_2'+\ldots\ldots+dy_mdc_m'=0,\\ \ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\\ d^{m-1}y_1dc_1'+d^{m-1}y_2dc_2'+\ldots\ldots\\ \qquad+d^{m-1}y_mdc_m'=0,\\ d^{m-1}y_1dc_1'+d^{m-1}y_2dc_2'+\ldots\ldots\\ \qquad+d^{m-1}y_mdc_m'=Vdx^m,\end{cases}$$

il est clair que la fonction u satisfera à l'équation (1) : en y ajoutant l'intégrale générale de l'équation (2)

$$v=C_1y_1+C_2y_2+\ldots\ldots+C_my_m,$$

on aura l'intégrale générale de l'équation (1). On remarquera que le système des équations A fournissant pour $\frac{dC_p}{dx}$ une fonction de x facile à obtenir, les fonctions $C_1', C_2', \ldots, C_m'$ s'obtiendront toujours par de simples quadratures. On ne peut généralement intégrer l'équation (2), mais l'intégration s'en ramène à une simple question d'algèbre lorsque les coefficients P, Q,...., U se trouvent être des constantes. En effet, si l'on pose $y=e^{ax}$, a désignant une constante, on voit aisément que la condition à remplir par a est contenue dans l'équation

$$(B)\quad a^m+Pa^{m-1}+\ldots\ldots+Ta+U=0.$$

En désignant donc par $a_1, a_2, \ldots, a_m$ les m racines de cette équation algébrique,

$$y_1=e^{a_1x},\quad y_2=e^{a_2x},\ldots,\ y_m=e^{a_mx}$$

représentent m solutions particulières de l'équation proposée; l'intégrale générale de cette équation est donc

$$y=C_1e^{a_1x}+C_2e^{a_2x}+\ldots\ldots+C_me^{a_mx}.$$

Cette formule, lorsque l'équation (B) aurait des racines égales, ne représenterait plus l'intégrale générale de l'équation proposée, parce que les termes de y, qui correspondraient à deux ou plusieurs racines égales, se confondraient en un seul, et que, par conséquent, y ne contiendrait plus m constantes arbitraires. Mais il sera facile de parvenir encore dans ce cas à l'intégrale générale cherchée. En effet, soit $y_p=C_pe^{a_px}$ le terme auquel se réduisent n termes de la valeur de y; en considérant C_p comme une fonction de x, on aura

$$y_p=C_pe^{a_px},$$
$$\frac{dy_p}{dx}=C_pa_pe^{a_px}+\frac{dC_p}{dx}e^{a_px},$$
$$\frac{d^2y_p}{dx^2}=C_pa_p^2e^{a_px}+2\,\frac{dC_p}{dx}a_pe^{a_px}+\frac{d^2C_p}{dx^2}e^{a_px},$$
$$\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots$$
$$\frac{d^my_p}{dx^m}=C_pa_p^me^{a_px}+m\,\frac{dC_p}{dx}a_p^{m-1}e^{a_px}+\ldots\ldots$$
$$+\frac{d^mC_p}{dx^m}e^{a_px}.$$

En substituant dans l'équation proposée, les termes en

$$C_p,\quad\frac{dC_p}{dx},\quad\ldots\ldots,\quad\frac{d^{n-1}C_p}{dx^{n-1}}$$

s'en iront d'eux-mêmes, puisque a_p sera une racine d'ordre de multiplicité n de l'équation (B) ; il restera donc, pour déterminer C_p, une équation différentielle linéaire à coefficients constants et sans second membre, contenant les dérivées de l'inconnue C_p depuis l'ordre n jusqu'à l'ordre m. On y satisfera aisément en posant $\frac{d^nC_p}{dx^n}=0$, c'est-à-dire

$$C_p=a_p+a_p+1x+a_p+2x^2+\ldots\ldots$$
$$+a_p+n-1x^{n-1}.$$

— *Intégration d'un système d'équations différentielles simultanées.* On peut toujours ramener l'*intégration* d'un système d'équations différentielles simultanées à celle d'autant d'équations séparées ne contenant plus chacune qu'une seule inconnue. En effet, soient, par exemple, deux équations simultanées

$$f\left(x,y,z,\frac{dy}{dx},\frac{dz}{dx},\ldots,\frac{d^my}{dx^m},\frac{d^nz}{dx^n}\right)=0$$

et

$$f_1\left(x,y,z,\frac{dy}{dx},\frac{dz}{dx},\ldots,\frac{d^my}{dx^m},\frac{d^nz}{dx^n}\right)=0,$$

où y et z sont les fonctions inconnues.

En les différentiant m fois l'une et l'autre, on aura un système de $2m+2$ équations contenant y et ses $2m$ premières dérivées ; on pourra donc éliminer complétement y et on tombera ainsi sur une équation en x

$$\varphi\left(x,z,\frac{dz}{dx},\ldots,\frac{d^{m+n}z}{dx^{m+n}}\right)=0$$

d'ordre $m+n$. L'intégrale générale de cette équation contiendra $m+n$ constantes. On voit par là que les intégrales générales d'un système d'équations différentielles simultanées doivent contenir un nombre de constantes arbitraires égal à la somme des nombres qui désignent les ordres les plus élevés des dérivées relatives aux différentes fonctions inconnues.

— *Intégration par série.* Toute fonction pouvant être développée par la série de Taylor

$$y=y_x+\left(\frac{dy}{dx}\right)_x\frac{x-x_x}{1}+\left(\frac{d^2y}{dx^2}\right)_x\frac{(x-x_x)^2}{1.2}+\ldots,$$

on peut se proposer d'obtenir sous cette forme l'intégrale d'une équation différentielle

$$f\left(x,y,\frac{dy}{dx},\ldots,\frac{d^my}{dx^m}\right)=0.$$

Cette équation donne la valeur de $\frac{d^my}{dx^m}$ correspondante à $x=x_x$, en fonction de

$$y_x,\ \left(\frac{dy}{dx}\right)_x,\ \left(\frac{d^2y}{dx^2}\right)_x,\ \ldots,\ \left(\frac{d^{m-1}y}{dx^{m-1}}\right)_x,$$

qui doivent être considérées comme arbitraires. Les différentielles successives de cette même équation fourniront ensuite

$$\left(\frac{d^{m+1}y}{dx^{m+1}}\right)_x,\quad\left(\frac{d^{m+2}y}{dx^{m+2}}\right)_x,\ldots$$

En substituant dans la formule, on aurait la valeur de y, c'est-à-dire l'intégrale générale de l'équation proposée, puisqu'elle contiendrait m constantes arbitraires

$$y_x,\ \left(\frac{dy}{dx}\right)_x,\ \ldots,\ \left(\frac{d^{m-1}y}{dx^{m-1}}\right)_x.$$

Mais, en premier lieu, l'*intégrale* ainsi faite ne pourrait être d'aucune utilité si les coefficients de la série ne suivaient pas une loi connue. En outre, la série ne représenterait l'intégrale cherchée que dans les limites où elle resterait convergente, c'est-à-dire, en général, pour des valeurs de x telles que le module de $x-x_x$ ne dépassât pas une certaine limite pour la détermination de laquelle on ne possède jusqu'ici aucune règle générale. Enfin, si l'équation proposée n'était pas linéaire par rapport à $\frac{d^my}{dx^m}$, comme elle fournirait un certain nombre de valeurs pour cette dérivée, la fonction y, en supposant même que les valeurs de

$$y_x,\ \left(\frac{dy}{dx}\right)_x,\ \ldots,\ \left(\frac{d^{m-1}y}{dx^{m-1}}\right)_x$$

restassent invariables, devrait avoir, pour chaque valeur de x, un nombre égal de valeurs ; la série les fournirait bien séparément, mais sans qu'il fût, en général, possible de distinguer entre elles.

Les principales de ces difficultés ont été levées par M. Marie, dans le cas seulement, il est vrai, où l'équation ne contient pas la fonction inconnue, c'est-à-dire se réduit à

$$f\left(x,\frac{dy}{dx}\right)=0.$$

M. Marie a donné, en effet, une méthode pour déterminer dans ce cas la limite précise de la région de convergence de la série, pour chaque système de valeurs de x, et de $\left(\frac{dy}{dx}\right)_x$. Il en résulte évidemment le moyen de calculer, étapes par étapes, la valeur finale de y, quelle que soit la valeur de x, en évitant, non pas, comme l'avait indiqué M. Puiseux, tous les points où les séries propres à représenter les diverses valeurs de y deviendraient divergentes, mais celui où devient certainement divergente celle que l'on veut calculer.

Mais alors l'*intégration* par segments successifs, au moyen de la série, permettant de franchir tout intervalle quelconque $x-x_0$ les valeurs finales de y pouvaient s'être permutées en chemin ; il était donc indispensable de pouvoir parvenir avec certitude de chacun des couples de valeurs initiales de x et de $\frac{dy}{dx}$ à l'un quelconque des couples de leurs valeurs finales. C'est ce qu'a pu faire M. Marie en assignant un caractère distinctif à la valeur de y fournie par chaque *intégration* partielle.

— *Intégration sous le signe* $\int$. Si la différentielle fdx placée sous le signe $\int$ contient une lettre y, considérée comme constante, dans l'*intégration*, l'intégrale est une fonction de x et de y : il peut y avoir lieu de la considérer comme une dérivée par rapport à y et, dans ce cas, on a à faire les deux *intégrations* indiquées par

$$\int dy\int fdx.$$

Or, on peut toujours intervertir l'ordre des *intégrations* (v. INTERVERSIBILITÉ) et, par conséquent, ramener l'expression à la forme

$$\int dx\int fdy :$$

l'*intégration*, par rapport à y, se fait ainsi sous le signe $\int$, au lieu de se faire postérieurement à l'*intégration* par rapport à x.

— *Intégration des équations aux différentielles partielles du premier ordre.* Les équations aux différentielles partielles les plus in-