

IRIS 2 – corrigé du devoir en classe n° 1

EXERCICE 1 – recherche de la transformée de LAPLACE d'une fonction

$$f(t) = t\mathcal{U}(t) - (t-2)\mathcal{U}(t-2) \text{ avec } t \in \mathbb{R}$$

1. Expressions de f sur les intervalles $]-\infty; 0[$, $0[$, $[0; 2[$ et $[2; +\infty[$

$$f(t) = \begin{cases} 0 & \text{si } t < 0 \\ t & \text{si } 0 \leq t < 2. \\ 2 & \text{si } t \geq 2 \end{cases}$$

3. Image F par la transformation de LAPLACE de la fonction f

$$\text{Pour tout réel } p > 0, F(p) = \frac{1 - e^{-2p}}{p^2}.$$

EXERCICE 2 – recherches d'images et d'originaux

1. Images par la transformation de LAPLACE des fonctions g_1 , g_2 et g_3

$$\begin{aligned} g_1(t) &= \sin(t) \mathcal{U}(t) & G_1(p) &= \frac{1}{p^2 + 1} \\ g_2(t) &= e^{-t} \sin(t) \mathcal{U}(t) = g_1(t)e^{-t} & G_2(p) &= G_1(p+1) = \frac{1}{p^2 + 2p + 2} \\ g_3(t) &= e^{-(t-1)} \sin(t-1) \mathcal{U}(t-1) = g_2(t-1) & G_3(p) &= G_2(p)e^{-p} = \frac{e^{-p}}{p^2 + 2p + 2}. \end{aligned}$$

2. Originaux par la transformation réciproque de LAPLACE des fonctions H_1 , H_2 et H_3

$$\begin{aligned} H_1(p) &= \frac{1}{p^2} & h_1(t) &= t \mathcal{U}(t) \\ H_2(p) &= \frac{1}{(p+1)^2} = H_1(p+1) & h_2(t) &= h_1(t)e^{-t} = te^{-t} \mathcal{U}(t) \\ H_3(p) &= \frac{e^{-p}}{(p+1)^2} = H_2(p)e^{-p} & h_3(t) &= h_2(t-1) = (t-1)e^{-(t-1)} \mathcal{U}(t-1). \end{aligned}$$

EXERCICE 3 – résolution d'une équation différentielle avec la transformation de LAPLACE

$$(E) : x' + 3x = [3 \cos(t) - \sin(t)] \mathcal{U}(t) \text{ avec } x(0+) = 2$$

1. Image par la transformation de LAPLACE de la fonction $t \mapsto \varphi(t) = [3 \cos(t) - \sin(t)] \mathcal{U}(t)$

En utilisant le formulaire et la linéarité de la transformation de LAPLACE, l'image de φ est la fonction ϕ définie par $\Phi(p) = \frac{3p-1}{p^2+1}$.

2. Recherche de l'image X par la transformation de LAPLACE de la solution x de l'équation (E)

En transformant l'équation (E), on obtient $pX(p) - 2 + 3X(p) = \frac{3p-1}{p^2+1}$. On résout et on a, pour tout réel $p > 0$, $X(p) = \frac{2p^2 + 3p + 1}{(p^2+1)(p+3)}$.

3. Décomposition de $X(p)$

Par identification, on obtient $a = b = 1$, donc, pour tout réel $p > 0$, $X(p) = \frac{1}{p+3} + \frac{p}{p^2+1}$.

4. Expression de $x(t)$

La solution cherchée est la fonction x définie sur \mathbb{R} par $x(t) = \mathcal{L}^{-1}(X(p)) = [\cos(t) + e^{-3t}] \mathcal{U}(t)$.