

et les équations

$$(E_1) \quad y'' - 11y' + 10y = te^{-t}, \quad t \in \mathbb{R},$$

et

$$(E_2) \quad y'' - 11y' + 10y = e^t, \quad t \in \mathbb{R}.$$

(1) Ecrire l'équation caractéristique associée à l'équation homogène (E_0).

(2) Résoudre l'équation homogène associée.

(3) (Attention! Dans cette question, toute faute dans vos réponses donnera des points négatifs!)

(QCM) Vrai ou faux?

a) On peut trouver une solution particulière $y_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ de l'équation (E_1) en la cherchant sous la forme $y_1(t) = (at + b)e^{-t}$, $\forall t \in \mathbb{R}$, avec $a, b \in \mathbb{R}$ des constantes inconnues.

vrai

b) On peut trouver une solution particulière $y_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ de l'équation (E_1) en la cherchant sous la forme $y_1(t) = ae^{-t}$, $\forall t \in \mathbb{R}$, avec $a \in \mathbb{R}$ une constante inconnue.

faux

c) On peut trouver une solution particulière $y_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ de l'équation (E_2) la cherchant sous la forme $y_2(t) = ate^t$, $\forall t \in \mathbb{R}$, avec $a \in \mathbb{R}$ une constante inconnue.

vrai

d1) On peut trouver une solution particulière $y_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ de l'équation (E_2) en la cherchant sous la forme $y_2(t) = (at + b)e^t$, $\forall t \in \mathbb{R}$, avec $a, b \in \mathbb{R}$ des constantes inconnues.

vrai

d2) On peut trouver une solution particulière $y_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ de l'équation (E_2) en la cherchant sous la forme $y_2(t) = ae^t$, $\forall t \in \mathbb{R}$, avec $a \in \mathbb{R}$ une constante inconnue.

faux

e) Si $y_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E_1) et $y_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E_2), alors $y_1 + y_2$ est une solution de (E).

vrai

f) Si $y_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ et $y_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sont deux solutions de (E) alors $y_1 - y_2$ est une solution de (E_1).

faux

g) Si $y_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ et $y_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sont deux solutions de (E) alors $y_1 - y_2$ est aussi une solution de (E).

faux

h) Si $y_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ et $y_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sont deux solutions de (E) alors $y_1 - y_2$ est une solution de (E_0).

vrai

i) Si $y : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E) et $y_0 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E_0) alors $y + y_0$ est une solution de (E).

vrai

j) Si $y : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E) et $y_0 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E_0) alors $y + 2y_0$ est une solution de (E).

vrai

k) Si $y : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E) et $y_0 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E_0) alors $y_0 + 2y$ est une solution de (E).

faux

et les équations

$$(E_1) \quad y'' - 11y' + 10y = te^{-t}, \quad t \in \mathbb{R},$$

et

$$(E_2) \quad y'' - 11y' + 10y = e^t, \quad t \in \mathbb{R}.$$

(1) Ecrire l'équation caractéristique associée à l'équation homogène (E_0).

(2) Résoudre l'équation homogène associée.

(3) (Attention! Dans cette question, toute faute dans vos réponses donnera des points négatifs!)

(QCM) Vrai ou faux?

a) On peut trouver une solution particulière $y_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ de l'équation (E_1) en la cherchant sous la forme $y_1(t) = (at + b)e^{-t}$, $\forall t \in \mathbb{R}$, avec $a, b \in \mathbb{R}$ des constantes inconnues.

vrai

b) On peut trouver une solution particulière $y_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ de l'équation (E_1) en la cherchant sous la forme $y_1(t) = ae^{-t}$, $\forall t \in \mathbb{R}$, avec $a \in \mathbb{R}$ une constante inconnue.

faux

c) On peut trouver une solution particulière $y_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ de l'équation (E_2) la cherchant sous la forme $y_2(t) = ate^t$, $\forall t \in \mathbb{R}$, avec $a \in \mathbb{R}$ une constante inconnue.

vrai

d1) On peut trouver une solution particulière $y_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ de l'équation (E_2) en la cherchant sous la forme $y_2(t) = (at + b)e^t$, $\forall t \in \mathbb{R}$, avec $a, b \in \mathbb{R}$ des constantes inconnues.

vrai

d2) On peut trouver une solution particulière $y_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ de l'équation (E_2) en la cherchant sous la forme $y_2(t) = ae^t$, $\forall t \in \mathbb{R}$, avec $a \in \mathbb{R}$ une constante inconnue.

faux

e) Si $y_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E_1) et $y_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E_2), alors $y_1 + y_2$ est une solution de (E).

vrai

f) Si $y_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ et $y_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sont deux solutions de (E) alors $y_1 - y_2$ est une solution de (E_1).

faux

g) Si $y_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ et $y_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sont deux solutions de (E) alors $y_1 - y_2$ est aussi une solution de (E).

faux

h) Si $y_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ et $y_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sont deux solutions de (E) alors $y_1 - y_2$ est une solution de (E_0).

vrai

i) Si $y : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E) et $y_0 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E_0) alors $y + y_0$ est une solution de (E).

vrai

j) Si $y : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E) et $y_0 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E_0) alors $y + 2y_0$ est une solution de (E).

vrai

k) Si $y : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E) et $y_0 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une solution de (E_0) alors $y_0 + 2y$ est une solution de (E).

faux

si aucune faute

0,5
1
2,4 + 0,2

+0,2 pour chaque bonne réponse
-0,2 pour chaque faute
la note finale de QCM = max{0, 1}
le nombre de points obtenus pour le QCM

Exercice 1

$$A(1) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 4 & 1 \end{pmatrix}, \quad A(2) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 2 \\ 1 & 4 & 4 \end{pmatrix}$$

(1)
 $A(1)$ a deux colonnes identiques (la 1-^{ère} et la 3-^{ème}) $\Rightarrow \det(A(1)) = 0$
 $A(2)$ ——— " ——— (la 2-^{ème} et la 3-^{ème}) $\Rightarrow \det(A(2)) = 0$

(2) $\text{rang } A(1) = \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 1 & 4 & 0 \end{pmatrix}$

$= \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix}$

$= \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix}$

$= \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$

On soustrait ici la 1-^{ère} colonne de la 3-^{ème} colonne. C'est une opération élémentaire qui ne change pas de rang

ici, on effectue l'opération élémentaire $L_3 - L_2$. Cette opération ne change pas de rang

$L_2 - L_1$

$L_3 - 2L_2$

La matrice $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ est échelonnée en lignes avec 2 pivots

donc $\text{rang } A(1) = 2$.

De même $\text{rang } A(2) = \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 2 \\ 1 & 4 & 4 \end{pmatrix} = \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 1 & 4 & 0 \end{pmatrix}$

$= \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix}$ $L_3 - L_2$

la 3-^{ème} colonne \rightarrow la 2-^{ème}

$= \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} = \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \text{rang } A(2) = 2$

$L_2 - L_1$ $L_3 - 2L_2$

①

Corrigé d'examen. Algèbre II, 15 mai 2023

Exercice 1 (1) $A(1) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 4 & 1 \end{pmatrix}$ a deux colonnes identiques $\Rightarrow \det A(1) = 0$

$A(2) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 2 \\ 1 & 4 & 4 \end{pmatrix}$ a deux colonnes identiques $\Rightarrow \det A(2) = 0$

(2) $\text{rang } A(1) = \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{L_3 - L_2} \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{L_2 - L_1} \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{L_3 - 2L_2} \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = 2$ car la matrice $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ est échelonnée en lignes et a 2 pivots

de même $\text{rang } A(2) = \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 2 \\ 0 & 2 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{L_3 - L_2} \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 2 \\ 0 & 2 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{L_2 - L_1} \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 2 \end{pmatrix} \xrightarrow{L_3 - 2L_2} \text{rang} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = 2$

(3) Les matrices $A(1)$ et $A(2)$ ne sont pas inversibles car $\det A(1) = 0$ et $\det A(2) = 0$ (une autre explication: car $\text{rang } A(1) < 3$ et $\text{rang } A(2) < 3$) Rappelons qu'une matrice $A \in M_n(\mathbb{R})$ est inversible $\Leftrightarrow \det A \neq 0 \Leftrightarrow \text{rang } A = n$

(4) $\det A(x) = \det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & x \\ 1 & 4 & x^2 \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & x-1 \\ 0 & 3 & x^2-1 \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} 1 & x-1 \\ 3 & x^2-1 \end{pmatrix} = x^2 - 1 - 3(x-1) = x^2 - 3x + 2 = (x-1)(x-2)$
donc $\det A(x) = 0 \Leftrightarrow (x=1 \text{ ou } x=2)$

(5) D'après (4), $\det A(3) \neq 0$. Donc $\text{rang } A(3) = 3$ (car $A(3) \in M(\mathbb{R})_3$)

(6) $A(3)$ est inversible car $\det A(3) \neq 0$.
Cherchons $A(3)^{-1}$: $A(3) \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 + x_2 + x_3 = y_1 \\ x_1 + 2x_2 + 3x_3 = y_2 \\ x_1 + 4x_2 + 9x_3 = y_3 \end{cases}$

\Rightarrow ...

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = 3y_1 - \frac{5}{2}y_2 + \frac{1}{2}y_3 \\ x_2 = -3y_1 + 4y_2 - y_3 \\ x_3 = y_1 - \frac{3}{2}y_2 + \frac{1}{2}y_3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = A(\mathcal{B}) \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$$

On a donc

$$A(\mathcal{B})^{-1} = \begin{pmatrix} 3 & -\frac{5}{2} & \frac{1}{2} \\ -3 & 4 & -1 \\ 1 & -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

(7) Les vecteurs de la famille \mathcal{B} sont les colonnes de la matrice $A_{\mathcal{B}} \in M(\mathbb{R})$. On a vu que $\text{rang } A(\mathcal{B}) = 3 = \dim \mathbb{R}^3$.
Donc les vecteurs colonnes de $A(\mathcal{B})$ forment une base dans \mathbb{R}^3 .

Exercice II I a) $P_3(x) + 1 = -2x^3 + 3x^2 = x^2(-2x + 3)$

Donc x^2 divise $P_3(x) + 1$.

Montrons que $(x-1)^2$ divise le polynôme $P_3(x) + 1 = -2x^3 + 3x^2 - 1$

$$(x-1)^2 = x^2 - 2x + 1$$

Méthode I : On pose la division euclidienne :

$$\begin{array}{r|l} -2x^3 + 3x^2 + 0x - 1 & x^2 - 2x + 1 \\ -2x^3 + 4x^2 - 2x & \hline \hline -x^2 + 2x - 1 & \\ -x^2 + 2x - 1 & \\ \hline 0 & \end{array}$$

Donc $P_3(x) + 1 = (-2x - 1)(x - 1)^2$

$\Rightarrow (x - 1)^2$ divise $P_3(x) + 1$.

Méthode II On pose $T(x) = P_3(x) + 1 = -2x^3 + 3x^2 - 1$

$$\text{Alors } T(1) = -2 + 3 - 1 = 0$$

$$T'(x) = -6x^2 + 6x \quad \text{et } T'(1) = 0$$

Donc $a=1$ est une racine de la multiplicité ≥ 2 de

polynôme $T(x) = P_3(x) + 1 \Rightarrow (x-1)^2$ divise $T(x) = P_3(x) + 1$.

(I.b) Si $Q(x)$ est divisible par $x^2(x-1)^2$ alors \exists un polynôme

$S_1(x)$ tel que $Q(x) = x^2(x-1)^2 S_1(x)$. Donc

$$P_3(x) + Q(x) + 1 = P_3(x) + 1 + Q(x) = -2x^3 + 3x^2 + x^2(x-1)^2 S_1(x) =$$
$$= x^2(-2x + 3 + (x-1)^2 S_1(x))$$

$$\Rightarrow \underline{x^2 \text{ divise } P_3 + Q(x) + 1}$$

Montrons que $(x-1)^2$ divise $P_3(x) + Q(x) + 1$.

On sait que $(x-1)^2$ divise $P_3(x) + 1$. Donc \exists un polynôme

$$S_2(x) \text{ tel que } P_3(x) + 1 = (x-1)^2 S_2(x)$$

(Remarque : avec la méthode I pour la question (I.a) on a

$$S_2(x) = -2x - 1)$$

$$\text{Donc } P_3(x) + Q(x) + 1 = P_3(x) + 1 + Q(x) = (x-1)^2 S_2(x) + (x-1)^2 x^2 S_1(x)$$
$$= (x-1)^2 (S_2(x) + x^2 S_1(x))$$

$$\Rightarrow \underline{(x-1)^2 \text{ divise } P_3(x) + Q(x) + 1}$$

On a montré que x^2 divise $P_3(x) + Q(x) + 1$ et que

$(x-1)^2$ divise $P_3(x) + Q(x) + 1$. Donc par la définition

de \mathcal{C} , $P_3(x) + Q(x) \in \mathcal{C}$.

(I.c) D'après (I.b) $P_3(x) + x^2(x-1)^2 \in \mathcal{E}$.

et $\deg(P_3(x) + x^2(x-1)^2) = 4$ car $\deg P_3(x) = 3$ et $\deg(x^2(x-1)^2) = 4$.

(I.d) Pour $n=3$, on a $P_3(x) \in \mathcal{E}$ et $\deg P_3(x) = 3$

Pour $n=4$, on a $P_4(x) = P_3(x) + x^2(x-1)^2 \in \mathcal{E}$

et $\deg P_4(x) = 4$.

Pour $n \geq 4$, d'après (I.b), $P_n(x) = P_3(x) + x^2(x-1)^2 x^{n-4} \in \mathcal{E}$

et $\deg P_n = n$ car $\deg P_3(x) = 3$ et

$\deg(x^2(x-1)^2 x^{n-4}) = n$.

(I.a) Si $P(x), \tilde{P}(x) \in \mathcal{E}$ alors

x^2 divise $P(x)+2$ et aussi $\tilde{P}(x)+2$

$\Rightarrow \exists$ deux polynômes $S(x)$ et $\tilde{S}(x)$ tels que

$$P(x)+2 = x^2 S(x) \quad \text{et} \quad \tilde{P}(x)+2 = x^2 \tilde{S}(x)$$

$$\Rightarrow P(x) - \tilde{P}(x) = P(x)+2 - (\tilde{P}(x)+2) = x^2(S(x) - \tilde{S}(x))$$

$\Rightarrow x^2$ divise $P(x) - \tilde{P}(x)$.

De même, $(x-1)^2$ divise $P(x)+1$ et aussi $\tilde{P}(x)+1$

$\Rightarrow \exists$ deux polynômes $T(x)$ et $\tilde{T}(x)$ tels que

$$P(x)+1 = (x-1)^2 T(x) \quad \text{et} \quad \tilde{P}(x)+1 = (x-1)^2 \tilde{T}(x)$$

$$\Rightarrow P(x) - \tilde{P}(x) = (x-1)^2 (T(x) - \tilde{T}(x)) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow (x-1)^2 \text{ divise } P(x) - \hat{P}(x).$$

(I.b) On a $Q(x) = x^2 S(x)$.

i) Si $a=1$ est une racine de $Q(x)$ alors $Q(1) = 0$. Or $Q(1) = S(1)$ et donc, dans ce cas, on a aussi $S(1) = 0 \Rightarrow a=1$ est racine de $S(x)$.

ii) $Q'(x) = (x^2)' S(x) + x^2 S'(x) = 2x S(x) + x^2 S'(x)$.

iii) Si $a=1$ est une racine de la multiplicité ≥ 2 de $Q(x)$

alors $Q(1) = Q'(1) = 0 \Rightarrow S(1) = 0$ et d'après ii) $2S(1) + S'(1) = 0$

$\Rightarrow S(1) = S'(1) = 0 \Rightarrow a=1$ est une racine de la multiplicité ≥ 2

de $S(x)$.

iv) Si $(x-1)^2$ divise $Q(x)$ alors $a=1$ est une racine de la multiplicité ≥ 2 de $Q(x) \Rightarrow$ (d'après iii)) c'est aussi une racine de la multiplicité ≥ 2 de $S(x) \Rightarrow (x-1)^2$ divise $S(x)$.

(I.c) Si $Q(x)$ est divisible par x^2 alors \exists un polynôme $S(x)$ tel que $Q(x) = x^2 S(x)$. Si en plus $Q(x)$ est divisible par $(x-1)^2$ alors d'après iv) de (I.b), $S(x)$ est aussi divisible par $(x-1)^2 \Rightarrow \exists$ un polynôme $T(x)$ tel que $S(x) = (x-1)^2 T(x)$, et donc $Q(x) = x^2 (x-1)^2 T(x) \Rightarrow Q(x)$ est divisible par $x^2 (x-1)^2$.

(II.d) Soit $P(x) \in \mathcal{E}$. On sait que $P_3(x) \in \mathcal{S}$. Donc, d'après (II.a), $P(x) - P_3(x)$ est divisible par x^2 et aussi par $(x-1)^2 \Rightarrow$ (d'après (I.c)) $P(x) - P_3(x)$ est divisible par $x^2 (x-1)^2 \Rightarrow \exists$ un polynôme $S(x)$ tel que $P(x) - P_3(x) = x^2 (x-1)^2 S(x)$
à d $P(x) = P_3(x) + x^2 (x-1)^2 S(x)$

(IIe) Soit $P(x) \in \mathcal{E}$. Alors d'après (I.d) \exists un polynôme $S(x)$

$$\text{tel que } P(x) = P_3(x) + x^2(x-1)^2 S(x)$$

Si $S(x) = 0$, alors $P(x) = P_3(x)$ et $\deg P(x) = \deg P_3(x) = 3$

Si $S(x) \neq 0$, alors $\deg S(x) \geq 0$ et

$$\deg(x^2(x-1)^2 S(x)) = \deg(x^2(x-1)^2) + \deg S(x) = 4 + \deg(S(x))$$
$$\underline{\underline{\geq 4.}}$$

Exercice III

$$(E_0) \quad y'' - 11y' + 10y = 0, \quad t \in \mathbb{R}$$

$$(1) \quad (e.c) \quad \lambda^2 - 11\lambda + 10 = 0$$

$$\Delta = 121 - 40 = 81, \quad \sqrt{\Delta} = 9$$

$$\lambda_1 = \frac{11-9}{2} = 1, \quad \lambda_2 = \frac{11+9}{2} = 10$$

(2) On a $\lambda_1 \neq \lambda_2$. Donc d'après le cours, l'ensemble de toutes les solutions de (E_0) à valeurs dans \mathbb{R} est

$$\left\{ y: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} : y(t) = C_1 e^t + C_2 e^{10t}, \quad \forall t \in \mathbb{R} \mid C_1, C_2 \in \mathbb{R} \right\}$$

et l'ensemble de toutes les solutions de (E_0) à valeurs dans \mathbb{C} est

$$\left\{ y: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{C} : y(t) = C_1 e^t + C_2 e^{10t}, \quad \forall t \in \mathbb{R} \mid C_1, C_2 \in \mathbb{C} \right\}$$

