

Exercice 1. Soit $E = \mathbb{R}_n[X]$ muni de la norme $\|P\| = \sup_{x \in [0,1]} |P(x)|$. Etudier la différentiabilité de

$$\begin{aligned} g : E &\rightarrow \mathbb{R} \\ P &\mapsto \int_0^1 \sin(tP(t)) dt. \end{aligned}$$

Correction. Methode 1

Soit $P, Q \in E$.

$$g(P + Q) = \int_0^1 \sin(tP(t) + tQ(t)) dt.$$

Le développement de Taylor Lagrange donne pour chaque $t \in [0, 1]$,

$$\sin(tP(t) + tQ(t)) = \sin(tP(t)) + tQ(t) \sin'(tP(t)) + \frac{(tQ(t))^2}{2} \sin''(u_t)$$

avec $u_t \in [tP(t), t(P(t) + Q(t))]$. On a donc

$$g(P + Q) = g(P) + L_P(Q) + R(Q)$$

avec

$$L_P(Q) = \int_0^1 tQ(t) \cos(tP(t)) dt$$

linéaire continue (dimension finie) et

$$\begin{aligned} \frac{|R(Q)|}{\|Q\|} &= \frac{\left| \int_0^1 (tQ(t))^2 \frac{1}{2} (-\sin(u_t)) dt \right|}{\|Q\|} \leq \frac{1}{2\|Q\|} \int_0^1 t^2 Q(t)^2 |\sin(u_t)| dt \\ &\leq \frac{\|Q\|^2}{\|Q\|} \int_0^1 t^2 dt \leq C\|Q\| \end{aligned}$$

et donc tend vers 0 quand $\|Q\| \rightarrow 0$. □

Methode 2 : Soit $\mathcal{C} = \mathcal{C}^0([0, 1], \mathbb{R})$ muni de $\|\cdot\|_\infty$. Soit

$$\begin{aligned} \varphi : E &\rightarrow \mathcal{C} \\ P &\mapsto (t \mapsto \sin(tP(t))) \end{aligned}$$

et

$$\begin{aligned} H : \mathcal{C} &\rightarrow \mathbb{R} \\ f &\mapsto \int_0^1 f(t) dt \end{aligned}$$

et donc $g = H \circ \varphi$. Montrons que φ est différentiable : Pour $Q \in E$,

$$\varphi(P + Q) = (t \mapsto \sin(tP(t) + tQ(t))) = (t \mapsto \sin(tP(t)) + tQ(t) \cos(tP(t)) + |tQ(t)|\varepsilon(tQ(t)))$$

avec $\varepsilon(u) \rightarrow 0$ quand $u \rightarrow 0$. Donc, en posant

$$L_P(Q) = (t \mapsto tQ(t) \cos(tP(t)))$$

linéaire continue (exo), et $R(Q) = (t \mapsto |tQ(t)|\varepsilon(tQ(t)))$, on a

$$\varphi(P + Q) = \varphi(P) + L_P(Q) + R(Q).$$

Le reste vérifie

$$\frac{|R(Q)|}{\|Q\|} \leq \frac{1}{\|Q\|} \sup_{[0,1]} |Q(t)\varepsilon(tQ(t))| \leq \frac{1}{\|Q\|} \|Q\| \sup_{u \in [-\|Q\|, \|Q\|]} |\varepsilon(u)|,$$

et comme ε tend vers 0 en 0 on peut montrer (exercice) que quand $\|Q\| \rightarrow 0$,

$$\sup_{[-\|Q\|, \|Q\|]} |\varepsilon(u)| \rightarrow 0,$$

ce qui conclut la preuve que φ est différentiable et

$$\varphi'(P).Q = L_P(Q).$$

H est linéaire continue (exo), donc $H'(P).Q = H'(Q)$ et donc g est différentiable et vérifie

$$g'(P).Q = H'(\varphi(P)).(\varphi'(P)) = H(\varphi'(P)) = \int_0^1 L_P(Q)(t)dt = \int_0^1 tQ(t) \cos(tP(t))dt.$$

Bonus : Classe \mathcal{C}^1 . La fonction g est \mathcal{C}^1 si

$$\|g'(P) - g'(R)\| \rightarrow 0$$

quand $P \rightarrow R$. On a pour $P, Q, R \in E$,

$$|g'(P).Q - g'(R).Q| = \left| \int_0^1 tQ(t) \cos(tP(t)) - tQ(t) \cos(tR(t))dt \right| \leq \int_0^1 |Q(t)| |\cos(tP(t)) - \cos(tR(t))| dt.$$

Maintenant, grace à l'inégalité des accroissements finis,

$$|\cos(tP(t)) - \cos(tR(t))| \leq |t| |P(t) - R(t)| \leq \|P - R\|_\infty.$$

Donc finalement

$$|g'(P).Q - g'(R).Q| \leq \|Q\|_\infty \|P - R\|_\infty$$

et donc

$$\|g'(P) - g'(Q)\| = \sup_{Q \neq 0} \frac{|g'(P).Q - g'(R).Q|}{\|Q\|_\infty} \leq \|P - R\|_\infty \rightarrow 0$$

quand $P \rightarrow R$, et donc g est \mathcal{C}^1 .

Exercice 2. Soit $E = l_1$ l'espace des suites absolument convergentes muni de la norme $\|x\|_1 = \sum_{n \in \mathbb{N}} |x_n|$. On définit l'application $f : E \times E \rightarrow E$ qui à (x, y) associe la suite z de terme général $z_n = x_0 y_n + x_1 y_{n-1} + \dots + x_n y_0$.

1. Montrer que f est une application bilinéaire continue.
2. En déduire que $g : x \in E \mapsto f(x, x)$ est \mathcal{C}^1 et calculer sa différentielle.
3. On considère l'application $\varphi : x \in E \mapsto \|x\|_1$. Soit $h^{(p)}$ définies pour tout p de \mathbb{N} par $h_n^{(p)} = 0$ si $p \neq n$ et $h_n^{(p)} = 1$ si $p = n$. Calculer pour t petit $\varphi(x + th^{(p)})$ pour t positif et négatif.

4. Montrer que si $x_p = 0$ pour un certain $p \in \mathbb{N}$, φ n'est pas différentiable en x .

Barème : 1 sur 1,5 ; 2 sur 1 ; 3+4 sur 2,5.

Erreures fréquentes : Division par un vecteur h , une application linéaire = un nombre,

Démonstration. 1. Bilineaire facile. Pour montrer que c'est continu, c'est un peu plus dur, il faut remarquer que c'est un produit de Cauchy de séries. Il faut écrire ça sous la forme

$$z_n = \sum_{0 \leq k, l \leq n \text{ tels que } k+l=n} x_k y_l$$

On remarque au passage que f est symétrique ($f(x, y) = f(y, x)$). D'un autre côté,

$$\|x\|_1 \|y\|_1 = \left(\sum_{k=1}^{\infty} |x_k| \right) \left(\sum_{l=1}^{\infty} |y_l| \right) = \sum_{k, l=1}^{\infty} |x_k| |y_l| = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{0 \leq k, l \leq n: k+l=n} |x_k| |y_l|$$

On a donc

$$\sum_{n=0}^{\infty} |z_n| \leq \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{0 \leq k, l \leq \infty} |x_k| |y_l| = \|x\|_1 \|y\|_1.$$

C'est-à-dire $\|f(x, y)\| \leq C \|x\|_1 \|y\|_1$ avec $C = 1$ et donc f est bilinéaire continue.

2. On a dans ce cas que f est de classe \mathcal{C}^1 avec $f'(x, y).(h, u) = f(x, h) + f(u, y)$ pour $x, h, u, y \in E$.
On a donc comme d'habitude pour $x, h \in E$,

$$g(x+h) = f(x+h, x+h) = f(x, x) + f'(x, x).(h, h) + o(\|(h, h)\|) = f(x, x) + 2f(x, h) + o(\|h\|)$$

et donc $g'(x).h = 2f(x, h)$.

3.

$$\varphi(x + th^{(p)}) - \varphi(x) = |x_p + t| - |x_p|.$$

4. Si $x_p = 0$, $\varphi(x + th^{(p)}) - \varphi(x) = |t|$. D'un autre côté, si φ est différentiable en x ,

$$\varphi(x + th^{(p)}) - \varphi(x) = \varphi'(x).th^{(p)} + o(\|th^{(p)}\|) = t.\varphi'(x).h^{(p)} + o(t).$$

On en arrive à l'expression,

$$|t| = ct + o(|t|)$$

avec la constante $c = \varphi'(x).h^{(p)}$, ce qui implique que la fonction $t \mapsto |t|$ est dérivable en 0 (de dérivée c). Contradiction, donc φ n'est pas différentiable en x . □

Exercice 3. Soit f_p l'application de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R} définie par

$$f_p(x, y) = \begin{cases} (x+y)^p \sin\left(\frac{1}{\sqrt{x^2+y^2}}\right), & \text{si } (x, y) \neq (0, 0) \\ 0, & \text{si } (x, y) = (0, 0) \end{cases}$$

Montrer que f est continue si et seulement si $p > 0$, différentiable si et seulement si $p > 1$ et de classe \mathcal{C}^1 si et seulement si $p > 2$.

Barème : Sens direct : 2 points (0,5 ; 0,75 et 0,75). Réciproques : 3 pts (0,5 ; 1 et 1,5).

Erreur fréquentes :

– Si pour une fonction g on a $|g(x, y)| \leq h(x, y)$ avec $h(x, y) \rightarrow \infty$ quand $(x, y) \rightarrow 0$, cela n'implique rien pour g (et en particulier on n'a pas $g(x, y) \rightarrow \infty$ quand $(x, y) \rightarrow 0$).

- Ecrire “ f est différentiable ssi $\|h\|^{-1}|f(x+h) - f(x) - f'(x).h| \rightarrow 0$ ” est paradoxal car le simple fait d’écrire “ $f'(x)$ ” implique son existence...

Démonstration. Montrons avant tout que $\sin(1/x)$ n’a pas de limite quand $x \rightarrow 0$. En effet, on a par exemple $\sin(1/(1/n)) = \sin(n)$ qui n’a pas de limite quand $n \rightarrow \infty$.

Continuité Si $p \leq 0$,

$$|f_p(x, 0)| = x^p \sin(1/|x|)$$

qui ne tend pas vers 0 quand $x \rightarrow 0$, donc $f(x, y)$ ne peut pas tendre vers 0 quand $(x, y) \rightarrow 0$. Si $p > 0$ $|f| \leq |x + y|^p \rightarrow 0$.

Différentiabilité : On sait que si f est différentiable, alors $f'(x, y).(h, k) = \frac{\partial f}{\partial x}(0, 0)h + \frac{\partial f}{\partial y}(0, 0)k$, on doit donc calculer les dérivées partielles en 0 pour avoir la forme de la différentielle si elle existe. On a

$$\frac{\partial f}{\partial x}(0, 0) = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{f(x, 0) - f(0, 0)}{x} = \lim_{x \rightarrow 0} x^{p-1} \sin(\dots).$$

et de même en y . Donc f n’admet des dérivées partielles que si $p > 1$, et ne peut donc être différentiable en $(0, 0)$ que si $p > 1$. Si $p > 1$, et si f est différentiable, alors $f'(0, 0) = 0$.

Si $p > 1$,

$$\frac{1}{\|(x, y)\|} |f(x, y) - f(0, 0) - 0| = \frac{|f(x, y)|}{\|(x, y)\|} \leq \frac{|x + y|^p}{\|(x, y)\|} \leq \frac{(2r)^p}{r} \rightarrow 0 \text{ quand } r \rightarrow 0$$

après passage en coordonnées polaires, donc f est bien différentiable en 0 et de différentielle $f' = 0$.

Classe C^1 Soit $p > 1$. Pour $x \neq 0$,

$$\begin{aligned} \frac{\partial f_p}{\partial x} &= p(x + y)^{p-1} \sin(\dots) + (x + y)^p (-1/2)(2x)(x^2 + y^2)^{-3/2} \cos(\dots) \\ &= (x + y)^{p-1} [p \sin(\dots) - x(x^2 + y^2)^{-3/2} (x + y) \cos(\dots)] \end{aligned}$$

En passant en coordonnées polaires, on remarque que

$$\left| \frac{\partial f_p}{\partial x} \right| \leq r^{p-1} [1 + r.r^{-3}r] \leq 2r^{p-2},$$

et donc la dérivée partielle en x est continue en 0 si $p > 2$. La fonction f étant symétrique, il en est de même pour la dérivée partielle en y , donc f a ses dérivées partielles continues sur \mathbb{R}^2 si $p > 2$, et elle est alors de classe C^1 .

Pour la réciproque,

$$\frac{\partial f_p}{\partial x}(x, 0) = o(1) - x^{p-2} \cos\left(\frac{1}{|x|}\right)$$

qui n’a pas de limite en 0 si $p \leq 2$, donc $\partial f_p / \partial x$ ne peut être continue en 0 si $p \leq 2$, et donc f' non plus.

On a donc que f' est continue (càd f est de classe C^1) ssi $p > 2$. □

Exercice 4. Discuter suivant b de l’existence d’un extremum local au point $(0, 0)$ pour la fonction f qui à (x, y) de \mathbb{R}^2 associe

$$f(x, y) = \frac{b + x^2}{1 + x^2 + y^2}.$$

Barème : Hessienne : 2 points

Discussion : 3 points (5 cas, 1,5 pour les cas def. positifs ou def. négatifs, 1,5 pour les trois autres cas)

Démonstration. f est de classe \mathcal{C}^∞ sur \mathbb{R}^2 car c'est une fraction rationnelle et que son dénominateur ne s'annule jamais. Calculons les dérivées partielles de f sur \mathbb{R}^2 ,

$$\begin{aligned}\frac{\partial f}{\partial x}(x, y) &= \frac{2x(1+x^2+y^2) - (b+x^2)(2x)}{(1+x^2+y^2)^2} = \frac{2x(1+y^2-b)}{(1+x^2+y^2)^2} \\ \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) &= \frac{-(b+x^2)(2y)}{(1+x^2+y^2)^2}\end{aligned}$$

et les dérivées secondes en $(0, 0)$,

$$\begin{aligned}\frac{\partial^2 f}{\partial x^2}(0, 0) &= \lim_{x \rightarrow 0} \frac{\frac{\partial f}{\partial x}(x, 0) - \frac{\partial f}{\partial x}(0, 0)}{x} = \lim_{x \rightarrow 0} \frac{2(1-b)}{1+x^2} = 2(1-b), \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x}(0, 0) &= \lim_{y \rightarrow 0} \frac{\frac{\partial f}{\partial x}(0, y) - \frac{\partial f}{\partial x}(0, 0)}{y} = 0, \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}(0, 0) &= \lim_{y \rightarrow 0} \frac{\frac{\partial f}{\partial y}(0, y) - \frac{\partial f}{\partial y}(0, 0)}{y} = -2b.\end{aligned}$$

La matrice Hessienne est donc

$$H_f(0, 0) = \begin{pmatrix} 2(1-b) & 0 \\ 0 & -2b \end{pmatrix}$$

avec $\det(H_f(0, 0)) = -4b(1-b)$, $\text{Tr}(H_f(0, 0)) = 2(1-2b)$.

La trace est strictement positive ssi $b < 1/2$. Le déterminant est strictement positif ssi $b > 0$ et $1-b < 0$, ou si $b < 0$ et $1-b > 0$, c'est-à-dire finalement si

$$b \in]-\infty, 0[\cup]1, +\infty[$$

$H_f(0, 0)$ définie positive : Lorsque le déterminant et la trace sont strictement positifs, c'est-à-dire pour

$$b \in]-\infty, 0[.$$

$(0, 0)$ est alors un minimum local (strict).

$H_f(0, 0)$ définie négative : Lorsque le déterminant est strictement positif et la trace strictement négative, c'est-à-dire pour

$$b \in]1, +\infty[.$$

$(0, 0)$ est alors un maximum local strict.

Bilan : $(0, 0)$ est un minimum local ssi $b < 0$, un maximum local ssi $b > 1$.

Bonus : Si $b = 0$ ou $b = 1$, l'une des valeurs propres est nulle et l'autre non. On ne peut alors pas déterminer si $(0, 0)$ est un extremum local. On regarde alors à la main. Si $b = 0$,

$$f(x, y) = \frac{x^2}{1+x^2+y^2} \geq 0 = f(0, 0),$$

et $(0, 0)$ est un minimum global, et donc local. Si $b = 1$,

$$f(x, y) = \frac{1+x^2}{1+x^2+y^2} \leq \frac{1+x^2+y^2}{1+x^2+y^2} = 1 = f(0, 0).$$

$(0, 0)$ est un maximum global, et donc local.

Si $b \in]0, 1[$, les deux valeurs propres sont non-nulles et de signes distincts, $(0, 0)$ est alors un point selle (ni minimum local, ni maximum local). \square

Exercice 5. Soient E et F deux Banach, U un ouvert de E contenant 0_E et f une application de classe \mathcal{C}^1 de U dans $\mathcal{L}(E, F)$. On considère l'application g de U dans F définie par $g(x) = f(x) \cdot x$. Montrer que si $f(0_E)$ est un isomorphisme de E sur F alors g est un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme dans le voisinage de 0_E .

Barème : 2,5 point : Trouver et justifier la différentielle et le caractère \mathcal{C}^1 . 1,5 points : Prouver que g est localement inversible en 0. 1 points : Bien manipuler les différentes normes

Démonstration. Commençons par étudier la différentiabilité de g . On a pour $x, h \in E$,

$$\begin{aligned} g(x+h) &= f(x+h) \cdot (x+h) = (f(x) + f'(x).h + o(h)) \cdot (x+h) \\ &= f(x).x + f(x).h + (f'(x).h).x + (f'(x).h).h + o(h). \end{aligned}$$

Pour obtenir cette expression, on a utilisé la différentiabilité de f , et on remarque que comme f est à valeurs dans $\mathcal{L}(E, F)$, $f'(x).h$ est une application linéaire, et donc $(f'(x).h).x + (f'(x).h).h$ a du sens. Pour les termes en o , on voit que par exemple $o(h) = \|h\|\varepsilon(h)$ est une application linéaire également et $\|o(h).x\| = \| \|h\|\varepsilon(h).x \| \leq \|h\|\|x\|\|\varepsilon(h)\|$ où $\|\varepsilon(h)\| = \|\varepsilon(h)\|_{\mathcal{L}(E, F)}$ est la norme triple de l'application linéaire $\varepsilon(h)$ (qui tend vers 0 quand h tend vers 0).

Pour montrer la différentiabilité de f , il ne reste plus qu'à montrer que

$$L_x : h \mapsto f(x).h + (f'(x).h).x$$

est linéaire continue et $(f'(x).h).h = o(h)$. Linéarité : exercice. Continuité :

$$\|L_x(h)\| \leq \|f(x).h\| + \|(f'(x).h).x\| \leq \| \|f(x)\| \| \|h\| + \| \|f'(x).h\| \| \|x\| \leq \| \|f(x)\| \| \| \|h\| + \| \|f'(x)\| \| \| \|h\| \| \|x\| \leq C_x \|h\|.$$

La difficulté est de voir que $f'(x)$ est une application linéaire qui à un vecteur h associe une autre application linéaire $f'(x).h$, la quantité

$$\| \|f(x)\| \| = \sup_{h \neq 0} \frac{\| \|f'(x).h\| \|_{\mathcal{L}(E, F)}}{\|h\|} = \| \|f(x)\| \|_{\mathcal{L}(E, \mathcal{L}(E, F))}$$

est la norme triple de cette application.

Pour le reste :

$$\| \|f'(x).h\| \| \|h\| \leq \| \|f'(x).h\| \| \| \|h\| \leq \| \|f'(x)\| \| \| \|h\|^2 = o(h).$$

Donc g est différentiable de différentielle

$$g'(x).h = f(x).h + (f'(x).h).x.$$

Pour montrer que g est un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme dans le voisinage de 0_E , il faut montrer que $g'(0_E) \in \text{Isom}(E)$. On a $g'(0_E).h = f(0_E).h + (f'(0_E).h).0_E = f(0_E).h$ car $f'(0_E).h$ est une application linéaire. En définitive, $g'(0_E) = f(0_E)$ est bien un isomorphisme car $f(0_E)$ l'est. Comme on est dans un Banach, cela implique par le théorème d'inversion locale que g est un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme dans un voisinage de 0_E .

Autre méthode sans les normes

On pose

$$\begin{aligned} \varphi : E &\rightarrow \mathcal{L}(E, F) \times E \\ x &\mapsto (f(x), x) \end{aligned}$$

et

$$\begin{aligned} \psi : \mathcal{L}(E, F) \times E &\rightarrow F \\ (u, x) &\mapsto u(x) \end{aligned}$$

et on remarque que $g = \psi \circ \varphi$. De plus, on vérifie facilement que ψ est bilinéaire. φ est de plus \mathcal{C}^1 car ses composantes sont continues. Et ψ est continue car

$$\|u(x)\|_F \leq \|u\|_{\mathcal{L}(E,F)} \|x\|_E.$$

Les applications bilinéaires continues sont \mathcal{C}^1 , donc g est \mathcal{C}^1 . On a

$$\varphi'(x).h = (f'(x).h, h)$$

(on différentie séparément chaque composante) et en tant qu'application bilinéaire

$$\psi'(u, x).(h, k) = \psi(u, k) + \psi(x, h) = u(k) + h(x).$$

On a

$$g'(x).h = \psi'(\varphi(x)).(\varphi'(x).h) = \psi'(f(x), x).(f'(x).h, h) = f(x).h + (f'(x).h).x.$$

En 0_E ,

$$g'(0_E).h = f'(0_E).h + (f'(0_E).h).0_E = f'(0_E).h$$

car $f'(0_E).h$ est une application linéaire, et donc nulle en 0. En définitive, $g'(0_E) = f'(0_E)$ est bien un isomorphisme, et comme g est \mathcal{C}^1 , on peut appliquer le théorème d'inversion locale en 0_E . □

Exercice 6. Résoudre

$$(x^2 + 1)y' = y^2 - 1.$$

Barème : 3,5 points pour la forme générale, 1,5 point pour les conditions initiales

Démonstration. L'équation est équivalente à

$$y' = \frac{y^2 - 1}{x^2 + 1} = f(x, y)$$

où f est continue et de classe \mathcal{C}^1 en y . Donc, d'après le théorème de Cauchy-Lipschitz, pour tout (x_0, y_0) , il existe une unique solution maximale (I, φ) telle que $x_0 \in I$ et $\varphi(x_0) = y_0$.

On remarque d'ores et déjà que les fonctions constantes $y(t) = 1$ et $y(t) = -1$ sont solutions.

On a affaire à une équation à variables séparables. Soit (I, y) un couple solution tel que y n'est pas la solution constante égale à ± 1 . Alors $|y(t)| \neq 1$ en tout $t \in I$ (car sinon y vérifie la condition initiale $(t, 1)$ ou $(t, -1)$, qui est aussi vérifiée par la solution constante correspondante, et alors par unicité y est cette solution constante, contradiction). On divise par $y^2 - 1$ et on a

$$\begin{aligned} \int^X \frac{y'(x)}{y^2 - 1} dx &= \int^X \frac{dx}{1 + x^2} \\ \int^{y(X)} \frac{dy}{y^2 - 1} dy &= \arctan(X) + C \\ \frac{1}{2} \int^{y(X)} \frac{1}{y - 1} - \frac{1}{y + 1} dy &= \arctan(X) + C \\ \frac{1}{2} \left[\ln \left| \frac{y - 1}{y + 1} \right| \right]^{y(X)} &= \arctan(X) + C \\ \left| \frac{y(X) - 1}{y(X) + 1} \right| &= C' \exp(2 \arctan(X)) \end{aligned}$$

$$y(X)(1 - C' \exp(2 \arctan(X))) = 1 + C' \exp(2 \arctan(X))$$

pour certaines constantes $C', C \in \mathbb{R}$. Donc toute solution est de la forme

$$y(X) = \frac{1 + C' \exp(2 \arctan(X))}{1 - C' \exp(2 \arctan(X))}$$

pour une certaine constante C' . On voit réciproquement en remontant la chaîne que tout couple (I, y) de cette forme est solution.

Soit désormais (x_0, y_0) une condition initiale. On cherche l'unique solution maximale (I, y) telle que $y(x_0) = y_0$. Si $|y_0| = 1$, la solution est la fonction constante 1 ou -1 .

Sinon, elle est de la forme ci-dessus, avec

$$y_0 = \frac{1 + C' \exp(2 \arctan(x_0))}{1 - C' \exp(2 \arctan(x_0))}$$

d'on en déduit $C' = C'(x_0, y_0) = \frac{y_0 - 1}{y_0 + 1} \exp(-2 \arctan(x_0))$, et

$$y(x) = \frac{1 + \frac{y_0 - 1}{y_0 + 1} \exp(2(\arctan(x) - \arctan(x_0)))}{1 - \frac{y_0 - 1}{y_0 + 1} \exp(2(\arctan(x) - \arctan(x_0)))}$$

On remarque que si $0 < C' < e^\pi$, alors la solution explose (i.e. $\rightarrow \pm\infty$) en $x = \tan(-\ln(C')/2)$, et il n'y a donc pas globalité de la solution.

2ème méthode : Riccati On remarque que c'est une équation de Riccati, où 1 est solution particulière. En posant $z = y - 1$, où y est une solution éventuelle, on a

$$(x^2 + 1)z' = (z + 1)^2 - 1 = z^2 + 2z,$$

qui est une équation de Bernoulli. On pose alors $u = 1/z$ sur un intervalle où z ne s'annule pas, et on a

$$\frac{(x^2 + 1)(-u')}{u^2} = \frac{1}{u^2} + \frac{2}{u}$$

d'où

$$\begin{aligned} (x^2 + 1)u' &= -1 - 2u \\ u' &= \frac{-1}{x^2 + 1} - 2\frac{u}{x^2 + 1} \end{aligned}$$

La solution homogène est

$$u_H(x) = A \exp\left(-\int 2\frac{dx}{x^2 + 1}\right) = A \exp(-2 \arctan(x)), A \in \mathbb{R}$$

et on voit que $-1/2$ est une solution particulière, d'où u est de la forme

$$u(x) = -\frac{1}{2} + A \exp(-2 \arctan(x))$$

pour une certaine constante $A \in \mathbb{R}$, puis

$$y = z + 1 = \frac{1}{u} + 1 = \frac{1 + A' \exp(-2 \arctan(x))}{-1 + A' \exp(-2 \arctan(x))},$$

et on a bien la même forme générale des solutions. □