

L. SAUVAGE

Théorie générale des systèmes d'équations différentielles linéaires et homogènes

Annales de la faculté des sciences de Toulouse 1^{re} série, tome 9, n° 2 (1895), p. 81-100

http://www.numdam.org/item?id=AFST_1895_1_9_2_81_0

© Université Paul Sabatier, 1895, tous droits réservés.

L'accès aux archives de la revue « Annales de la faculté des sciences de Toulouse » (<http://picard.ups-tlse.fr/~annales/>) implique l'accord avec les conditions générales d'utilisation (<http://www.numdam.org/conditions>). Toute utilisation commerciale ou impression systématique est constitutive d'une infraction pénale. Toute copie ou impression de ce fichier doit contenir la présente mention de copyright.

NUMDAM

Article numérisé dans le cadre du programme
Numérisation de documents anciens mathématiques
<http://www.numdam.org/>

Posons

$$x = \frac{1}{x'},$$

le système (A) deviendra

$$(A') \quad -\frac{dy_i}{dx'} = \frac{1}{x'^2} (a_{i1}y_1 + \dots + a_{in}y_n),$$

et l'on voit qu'au point $x = \infty$, ou $x' = 0$, tous les coefficients des équations (A') cessent d'être continus.

Pour étudier l'intégration complète du système (A), nous ferons un changement de variable indépendante qui ramènera le système (A) à une forme plus importante que nous étudierons plus loin avec tous les détails nécessaires.

Nous poserons

$$e^x = z$$

et, par suite,

$$e^x dx = dz = z dx.$$

Il vient alors

$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{dz} \frac{dz}{dx} = z \frac{dy}{dz},$$

et le système (A) deviendra

$$(A'') \quad x \frac{dy_i}{dx} = a_{i1}y_1 + \dots + a_{in}y_n,$$

en rétablissant la lettre x pour désigner la variable indépendante.

C'est sous la forme (A'') et d'une manière tout à fait générale, c'est-à-dire en ne supposant plus que les coefficients a soient des constantes, que nous intégrerons le système (A).

Ajoutons une remarque. Le changement de variable $e^x = z$ donne bien z comme fonction uniforme de x ; mais on a $x = \log z$, de sorte que x n'est pas uniforme en z dans toute région du plan qui renferme le point $z = 0$ ou le point $z = \infty$.

79. Nous considérerons maintenant le système le plus général

$$(A) \quad \frac{dy_i}{dx} = a_{i1}y_1 + \dots + a_{in}y_n,$$

en supposant que les coefficients a soient uniformes dans le domaine de l'origine. Rappelons que l'origine est un point quelconque. Nous supposerons, en outre, que le point $x = 0$ est un point singulier ou non des coefficients a .

Soit $R(\omega)$ le déterminant qui résulte de la considération des éléments d'un système fondamental de solutions, quand la variable x fait le tour de l'origine.

Soit

$$(\omega_k - \omega)^{e_k} \quad (k = 1, 2, \dots, \rho)$$

un diviseur élémentaire quelconque de $R(\omega)$. On peut ramener le déterminant $R(\omega)$ à une forme canonique $R'(\omega)$, comme on l'a vu dans la théorie des diviseurs élémentaires (Chapitre II, n° 53). Cette forme étant unique, la méthode de recherche d'un système spécial de solution des équations (A) doit conduire précisément aux solutions qui correspondent à la forme canonique $R'(\omega)$. Nous avons exposé cette méthode pratique aux n°s 68 et suivants du Chapitre III.

Nous voulons maintenant étudier directement le système spécial de solutions des équations (A). Nous considérerons ce système comme étant seul de son espèce, quoiqu'il reste dans sa construction une certaine indétermination. En effet, si deux solutions, par exemple, satisfont aux relations

$$Y_i = \omega y_i \quad \text{et} \quad Y'_i = \omega y'_i,$$

on peut, dans certains cas, les remplacer par des combinaisons

$$a Y_i + b Y'_i, \quad a' Y_i + b' Y'_i,$$

pourvu que le déterminant $ab' - ba'$ soit différent de zéro. Abstraction faite de ces modifications possibles qui n'ont aucune importance dans nos théories, nous pouvons dire que le système spécial de solutions est unique.

Ce système spécial est caractérisé par les équations suivantes.

Soit $(\omega_k - \omega)^{e_k}$ un diviseur élémentaire quelconque du déterminant $R(\omega)$ ou de son équivalent $R'(\omega)$, il y a e_k solutions satisfaisant aux relations

$$(74) \quad \left\{ \begin{array}{l} Y_{i_1}^k = \omega_k y_{i_1}^k, \\ Y_{i_2}^k = \omega_k y_{i_2}^k + y_{i_1}^k, \\ \dots\dots\dots, \\ Y_{i_{e_k}}^k = \omega_k y_{i_{e_k}}^k + y_{i_{e_k-1}}^k \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} (i = 1, 2, \dots, n) \\ (k = 1, 2, \dots, \rho) \end{array}$$

et les n solutions dont les éléments entrent dans ces équations forment un système fondamental.

80. Pour plus de simplicité, considérons un groupe de relations de la forme

$$(75) \quad \left\{ \begin{array}{l} Y_1 = \omega y_1, \\ Y_2 = \omega y_2 + y_1, \\ \dots\dots\dots, \\ Y_m = \omega y_m + y_{m-1}. \end{array} \right.$$

Posons

$$\frac{\log x}{2\pi\sqrt{-1}} = u,$$

de sorte que u augmente de 1 quand la variable x fait le tour de l'origine.

Soit $f(u)$ une fonction entière du degré $m - 1$ formée arbitrairement avec u et des coefficients A_0, A_1, \dots, A_{m-1} uniformes dans le domaine de l'origine. Définissons enfin r par la relation

$$(76) \quad e^{2\pi r\sqrt{-1}} = \omega,$$

et appelons $\Delta_k f(u)$ la différence d'ordre k de $f(u)$ par rapport à l'accroissement 1 de u .

On pourra donner aux fonctions y_1, y_2, \dots, y_m les formes

$$(77) \quad \left\{ \begin{array}{l} y_m = x^r f(u), \\ y_{m-1} = x^r \omega \Delta f(u), \\ \dots\dots\dots, \\ y_{m-k} = x^r \omega^k \Delta_k f(u), \\ \dots\dots\dots, \\ y_1 = x^r \omega^{m-1} \Delta_{m-1} f(u). \end{array} \right.$$

On voit que $\Delta_{m-1} f(u) = 1.2 \dots (m-1) A_{m-1}$ ne contient pas u et que y_1 est la seule fonction y qui ne contienne pas de logarithmes.

D'abord les expressions précédentes satisfont aux relations imposées. En effet, on a

$$Y_{m-k} = x^r \omega^{k+1} \Delta_k f(u+1) = x^r \omega^{k+1} [\Delta_k f(u) + \Delta_{k+1} f(u)] = \omega Y_{m-k} + Y_{m-k-1}.$$

Ensuite on peut toujours donner aux fonctions y_1, \dots, y_m les formes précédentes. En effet, $y_1 x^{-r}$ est une fonction uniforme dans le domaine de l'origine, et l'on peut la représenter par $\omega^{m-1} \Delta_{m-1} f(u)$; on tire de là

$$y_1 = x^r \omega^{m-1} \Delta_{m-1} f(u).$$

On peut poser ensuite

$$y_2 = \omega^{m-2} x^r z,$$

d'où

$$Y_2 = \omega^{m-1} x^r Z.$$

Si l'on veut satisfaire à la relation

$$Y_2 = \omega y_2 + y_1,$$

on posera

$$Z = z + \Delta_{m-1} f(u).$$

En représentant par $[\varphi]'$ ce que devient une expression φ , quand on tourne autour de l'origine, et remarquant que l'on a

$$\Delta_{m-1} f(u) = \Delta_{m-2} f(u+1) - \Delta_{m-2} f(u) = [\Delta_{m-2} f(u)]' - \Delta_{m-2} f(u),$$

Nous aurons, en général,

$$y_{m-k} = \frac{\omega^k}{x^r} \Delta_k f(u),$$

ou encore

$$y_{m-k} = x^{l-r} \omega^k \Delta_k f(u).$$

Nous poserons

$$e^{-2\pi r \sqrt{-1}} = \omega.$$

Nous en concluons que, dans le domaine de l'infini, nous devrons, dans les formules (78), changer les signes de u et de r .

83. Nous terminerons ces études d'intégration par les séries, en montrant que les éléments des solutions du système général

$$(B) \quad x \frac{dy_i}{dx} = a_{i1} y_1 + \dots + a_{in} y_n \quad (i = 1, 2, \dots, n)$$

jouissent de propriétés spéciales qui les rapprochent des fonctions algébriques.

Nous venons de voir que les solutions d'un système (A) quelconque s'obtiennent par des combinaisons linéaires d'expressions de la forme

$$x^r (A_0 + A_1 \log x + \dots + A_k \log^k x).$$

Si les parenthèses sont infinies d'ordre fini pour $x = 0$, c'est-à-dire si l'on peut trouver un nombre entier α tel que le produit

$$x^\alpha (A_0 + A_1 \log x + \dots + A_k \log^k x)$$

soit nul pour $x = 0$, on dit, d'après M. Thomé, que, quel que soit r , l'expression

$$x^r (A_0 + \dots + A_k \log^k x)$$

est *régulière* au point $x = 0$. Il suffit évidemment que les fonctions A ne renferment dans leurs développements qu'un nombre fini de puissances négatives x .

Toute combinaison linéaire et homogène à coefficients constants d'expressions *régulières* étant aussi appelée *régulière*, nous allons montrer que tous les éléments des solutions du système (B) sont des expressions régulières, quand les coefficients a sont holomorphes dans le domaine de l'origine.

84. Voici, d'après M. Horn, la manière d'intégrer le système (B), c'est-à-dire le système

$$(79) \quad x \frac{dy_i}{dx} = a_{i1} y_1 + \dots + a_{in} y_n \quad (i = 1, 2, \dots, n),$$

3° Enfin nous donnerons à r une des valeurs r_1, r_2, \dots, r_n qui satisfont à l'équation caractéristique, et nous choisirons les quantités φ_i^0 de manière à satisfaire aux équations (82_a).

Il est évident que les expressions y_i (81) ainsi déterminées satisferont aux équations (79), et que les séries φ_i seront absolument convergentes dans un certain domaine de l'origine, comme au n° 4 du Chapitre I.

Voici maintenant les résultats généraux du calcul ainsi préparé. Représentons par

$$(85) \quad f_i(y_1, \dots, y_n) = -x \frac{dy_i}{dx} + \sum_j a_{ij} y_j \quad (i, j = 1, 2, \dots, n)$$

les expressions qui, égalées à zéro, donnent les équations (79).

En supposant d'abord les lettres r et φ_i^0 indéterminées, nous aurons identiquement

$$(86) \quad f_i(x^r \varphi_1, \dots, x^r \varphi_n) = x^r \sum_j (a_{ij}^0 - r \delta_{ij}) \varphi_j^0.$$

Choisissons $\varphi_1^0, \dots, \varphi_n^0$, de sorte qu'aucune des quantités φ_i^k ne devienne infinie pour $r = r_\alpha$, et en outre de manière que

$$f_i(x^r \varphi_1, \dots, x^r \varphi_n)$$

s'annule h fois pour $r = r_\alpha$, h étant un nombre entier quelconque. Nous devons avoir

$$(87) \quad \left[\frac{\partial^\lambda f_i}{\partial r^\lambda} \right]_{(r=r_\alpha)} = 0 \quad (\lambda = 0, 1, 2, \dots, h-1).$$

Mais

$$(88) \quad \frac{\partial^\lambda f_i}{\partial r^\lambda} = f_i \left(\frac{\partial^\lambda y_1}{\partial r^\lambda}, \dots, \frac{\partial^\lambda y_n}{\partial r^\lambda} \right).$$

Nous voyons, par suite, que l'on peut former les h solutions suivantes du système (79)

$$y_i = \left[\frac{\partial^\lambda (x^r \varphi_i)}{\partial r^\lambda} \right]_{(r=r_\alpha)}$$

ou

$$(89) \quad y_i = x^{r_\alpha} \left[\frac{\partial^\lambda \varphi_i}{\partial r^\lambda} + \frac{\lambda}{1} \frac{\partial^{\lambda-1} \varphi_i}{\partial r^{\lambda-1}} \log x + \dots \right. \\ \left. + \left(\frac{\lambda}{\lambda-1} \right) \frac{\partial \varphi_i}{\partial r} \log^{\lambda-1} x + \varphi_i \log^\lambda x \right]_{(r=r_\alpha)} \quad (\lambda = 0, 1, 2, \dots, h-1).$$

Les parenthèses de ces expressions, renfermant les dérivées de séries uniformément convergentes, auront pour les puissances de $\log x$ des coefficients, eux-mêmes uniformément convergents.

C'est avec ce programme général de calcul que nous allons construire un système fondamental de n solutions du système (79). Nous emploierons maintenant les notations de M. Horn, en les modifiant très légèrement.

85. Nous préparerons d'abord le système différentiel

$$(79) \quad \begin{cases} x \frac{dy_\alpha}{dx} = \sum_{\beta} A_{\alpha\beta} y_\beta & (\alpha, \beta = 1, 2, \dots, m), \\ A_{\alpha\beta} = a_{\alpha\beta} + x a'_{\alpha\beta} + x^2 a''_{\alpha\beta} + \dots \end{cases}$$

Multiplicons ces équations par des constantes encore indéterminées u_1, u_2, \dots, u_m et ajoutons les résultats. Nous aurons une équation de la forme

$$(90) \quad x \frac{d \sum_{\alpha} u_{\alpha} y_{\alpha}}{dx} = \sum_{\alpha\beta} A_{\alpha\beta} u_{\alpha} y_{\beta}.$$

On peut ramener les deux formes bilinéaires

$$\sum_{\alpha} u_{\alpha} y_{\alpha} \quad \text{et} \quad \sum_{\alpha\beta} a_{\alpha\beta}^0 u_{\alpha} y_{\beta}$$

aux deux formes canoniques (*Théorie des diviseurs élémentaires*)

$$\sum_{\alpha} v_{\alpha} z_{\alpha} \quad \text{et} \quad \sum_{\alpha\beta} b_{\alpha\beta}^0 v_{\alpha} z_{\beta}.$$

Les substitutions employées sont de la forme

$$u_{\alpha} = \sum_{\beta} g_{\alpha\beta} v_{\beta}, \quad y_{\alpha} = \sum_{\beta} h_{\alpha\beta} z_{\beta},$$

ou encore

$$v_{\beta} = \sum_{\alpha} h_{\alpha\beta} u_{\alpha}, \quad z_{\beta} = \sum_{\alpha} g_{\alpha\beta} y_{\alpha},$$

à cause de la forme de l'expression

$$\sum_{\alpha} u_{\alpha} y_{\alpha}.$$

Or, les v étant indéterminés, ainsi que les u , on pourra transformer le système (79) en un autre

$$(91) \quad x \frac{dz_{\alpha}}{dx} = \sum_{\beta} P_{\alpha\beta} z_{\beta} \quad (\alpha, \beta = 1, 2, \dots, m),$$

où l'on aura

$$P_{\alpha\beta} = \sum_{\lambda\mu} A_{\lambda\mu} g_{\lambda\alpha} h_{\mu\beta} = p_{\alpha\beta} + x p'_{\alpha\beta} + x^2 p''_{\alpha\beta} + \dots$$

Considérons maintenant l'équation caractéristique du nouveau système différentiel

$$P(p) = |a_{\alpha\beta} - p \delta_{\alpha\beta}| = (p_1 - p) \dots (p_m - p) = 0.$$

Soit $p - p_\alpha$ un diviseur élémentaire simple de $P(p)$, on aura

$$p_{\alpha\alpha} = p_\alpha, \quad p_{\alpha\beta} = 0 \quad (\beta = 1, \dots, \alpha - 1, \alpha + 1, \dots, m),$$

et à ce diviseur correspondra l'équation

$$x \frac{dz_\alpha}{dx} = p_\alpha z_\alpha + x \sum_{\beta} p'_{\alpha\beta} z_\beta + \dots$$

Supposons ensuite que l'on ait

$$p_{\alpha'} = p_{\alpha''} = \dots = p_{\alpha^{(e)}} = p_0$$

et que $(p - p_0)^e$ soit un diviseur multiple d'ordre e de $P(p)$, nous aurons

$$(92) \quad \begin{cases} p_{\alpha' \alpha'} = p_0, & p_{\alpha'' \alpha''} = p_0, & \dots, & p_{\alpha^{(e)} \alpha^{(e)}} = p_0, \\ p_{\alpha' \alpha'} = 1, & p_{\alpha'' \alpha''} = 1, & \dots, & p_{\alpha^{(e)} \alpha^{(e-1)}} = 1, \end{cases}$$

et tous les autres $p_{\alpha\beta}$ seront nuls. Donc, au diviseur considéré correspondront les équations

$$(93) \quad \left\{ \begin{array}{l} x \frac{dz_{\alpha'}}{dx} = p_0 z_{\alpha'} + \dots, \\ x \frac{dz_{\alpha''}}{dx} = p_0 z_{\alpha''} + z_{\alpha'} + \dots, \\ \dots, \\ x \frac{dz_{\alpha^{(e)}}}{dx} = p_0 z_{\alpha^{(e)}} + z_{\alpha^{(e-1)}} + \dots; \end{array} \right.$$

les parties des seconds membres remplacées par des points sont des expressions telles que

$$x \sum_{\beta} p'_{\alpha\beta} z_\beta + x^2 \sum_{\beta} p''_{\alpha\beta} z_\beta + \dots$$

Cette préparation des équations a pour résultat : 1° de simplifier les calculs qu'on aura à faire plus loin ; 2° de préciser le sens des indices 1, 2, ..., m qu'on attribue aux racines de l'équation caractéristique. Nous considérerons plus loin des groupes de quantités

$$p_{\lambda_1}, \quad p_{\lambda_2}, \quad \dots, \quad p_{\lambda_r},$$

dont la signification est dès maintenant précisée.

86. Nous considérerons plusieurs cas :

PREMIER CAS. — p_0 étant une racine de l'équation caractéristique $P(p) = 0$ fournit r diviseurs élémentaires simples

$$p - p_\lambda \quad (\lambda = \lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_r)$$

du déterminant $P(p)$. D'ailleurs, entre p_0 et toute autre racine qui ne lui serait pas égale, il n'existe pas de différence entière.

Soit p_λ une quelconque des racines égales à p_0 , nous pouvons poser

$$z_\alpha = x^\nu \zeta_\alpha(x) = x^\nu [(\zeta_\alpha)_0 + x(\zeta_\alpha)_1 + x^2(\zeta_\alpha)_2 + \dots] \quad (\alpha = 1, 2, \dots, n)$$

et

$$(94) \quad (\zeta_\lambda)_0 = \varepsilon_\lambda, \quad (\zeta_\alpha)_0 = 0 \quad (\alpha \neq \lambda),$$

ε_λ étant une constante, ou une fonction entière de p qui ne s'annule pas pour $p = p_0$.

Soient ζ_α les séries calculées dans ces conditions, mais où p reste indéterminé, on aura, à cause des équations (86) et (93),

$$(95) \quad \begin{cases} P_\lambda(x^\nu \zeta_1, \dots, x^\nu \zeta_n) = -\varepsilon_\lambda(p - p_0)x^\nu, \\ P_\alpha(x^\nu \zeta_1, \dots, x^\nu \zeta_n) = 0 \end{cases} \quad (\alpha \neq \lambda),$$

et, par suite, si l'on pose

$$\zeta_\alpha^0(x)_\lambda = [\zeta_\alpha(x)_\lambda]_{(p=p_0)},$$

les éléments

$$(96) \quad z_\alpha^\lambda = x^{p_0} \zeta_\alpha^0(x)_\lambda$$

constitueront une solution des équations (79).

Cette solution est régulière. De plus, pour $x = 0$, la valeur initiale de $\zeta_\lambda(x)_\lambda$ étant ε_λ , c'est-à-dire une valeur qui n'est pas nulle, cette solution appartient à l'exposant p_0 .

En général, en employant le langage de M. Fuchs, nous disons que toute solution des équations (79) de la forme

$$y_i = x^\rho (\theta_i + \tau_i \log x + \dots + \varphi_i \log^h x)$$

est de forme simplifiée, et appartient à l'exposant ρ , lorsque toutes les fonctions $\theta, \tau, \dots, \varphi$ sont holomorphes dans le domaine de l'origine, et que l'une d'elles au moins ne s'annule pas pour $x = 0$.

L'équation (96) fournit r solutions appartenant à l'exposant p_0 , lorsqu'on remplace λ par les indices successifs

$$\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_r.$$

Ces r solutions sont linéairement indépendantes, car, si l'on avait

$$\sum_{\lambda} C_{\lambda} x_{\alpha}^{\lambda} = 0 \quad (\lambda = \lambda_1, \dots, \lambda_r),$$

on en déduirait

$$\sum_{\lambda} C_{\lambda} \zeta_{\alpha}^{\lambda}(x)_{\lambda} = 0,$$

et, pour $x = 0$,

$$C_{\lambda} \varepsilon_{\lambda} = 0 \quad (\lambda = \lambda_1, \dots, \lambda_r),$$

ce qui est impossible, à moins que les constantes C_{λ} ne soient toutes nulles.

DEUXIÈME CAS. — *Les racines $p_{\lambda^0}, \dots, p_{\lambda^n}$ fournissent, d'une part, des groupes de r^0, r^1, \dots, r^n racines égales entre elles*

$$p_{\lambda_1^0} = p_{\lambda_2^0} = \dots = p_{\lambda_{r^0}^0} = p_{\lambda^0} = p_0,$$

.....

$$p_{\lambda_1^n} = p_{\lambda_2^n} = \dots = p_{\lambda_{r^n}^n} = p_{\lambda^n} = p_n,$$

et, d'autre part,

r^0 diviseurs élémentaires simples $p - p_0$ de $P(p)$,

r^1 » » $p - p_1$,

.....

r^n » » $p - p_n$.

D'ailleurs, entre p_0, p_1, \dots, p_n et toute autre racine qui ne soit égale à aucune d'elles, il n'existe pas de différence entière. Enfin les différences

$$p_0 - p_1 = d_1,$$

.....

$$p_{n-1} - p_n = d_n$$

sont des nombres entiers positifs.

Considérons un groupe quelconque correspondant à l'indice i , et posons

$$(97) \quad (\zeta_{\lambda^i})_0 = \varepsilon_{\lambda^i} (p - p_i)^i, \quad (\zeta_{\alpha})_0 = 0 \quad (\alpha \neq \lambda^i, \lambda^i = \lambda_1^i; \lambda_2^i; \dots; \lambda_{r^i}^i);$$

nous aurons, en vertu des équations (86) et (93),

$$P_{\lambda^i}(x^p \zeta_1, \dots, x^p \zeta_m) = -\varepsilon_{\lambda^i} (p - p_i)^{i+1} x^p,$$

$$P_{\alpha}(x^p \zeta_1, \dots, x^p \zeta_m) = 0 \quad (\alpha \neq \lambda^i).$$

En effet, le déterminant $P(p)$ a la forme spéciale

$$\begin{vmatrix} \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & p\lambda_1^i - p & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & p\lambda_2^i - p & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots & p\lambda_{\nu}^i - p & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \end{vmatrix}$$

et l'expression qui entre dans les équations (86) se réduit, à cause des hypothèses (97), au seul terme

$$(p\lambda_i^i - p) \varepsilon_{\lambda^i} (p - p_i)^i,$$

ou encore à

$$- \varepsilon_{\lambda^i} (p - p_i)^{i+1}.$$

Les $i + 1$ expressions

$$(98) \quad z_{\alpha}^{\lambda^i, h} = \left[\frac{\partial^h (x^p \zeta_{\alpha})}{\partial p^h} \right]_{p^i} \quad (h = 0, 1, \dots, i)$$

seront des solutions régulières du système différentiel (79).

Mais les formules (82) (excepté la première) conduisent à l'expression

$$(\zeta_{\alpha})_{\nu} = \frac{Q_{\alpha}^{\lambda^i}(p)}{Q(p+1)\dots Q(p+\nu)} \varepsilon_{\lambda^i} (p - p_i)^i,$$

où

$$Q(p) = (p - p_0) \dots (p - p_n)$$

et où $Q(p)$ est une fraction rationnelle en p ne devenant pas infinie pour $p = p_0, p_1, \dots, p_n$.

Par suite, pour $p = p_i$,

$$(\zeta_{\alpha})_0, \dots, (\zeta_{\alpha})_{d_i-1} \text{ s'annulent au degré } i \text{ par rapport à } p,$$

$$(\zeta_{\alpha})_{d_i}, \dots, (\zeta_{\alpha})_{d_i+d_{i-1}-1} \text{ s'annulent au degré } i - 1,$$

.....,

$$(\zeta_{\alpha})_{d_i+\dots+d_2+\dots}, (\zeta_{\alpha})_{d_i+\dots+d_{i-1}} \text{ s'annulent au degré } 1.$$

On peut alors poser

$$[\zeta_{\alpha}(x)_{\lambda^i}]_{p^i} = x^{d_i+\dots+d_1} \zeta_{\alpha}^0(x)_{\lambda^i},$$

$$\left[\frac{\partial \zeta_{\alpha}(x)_{\lambda^i}}{\partial p} \right]_{p^i} = x^{d_i+\dots+d_1} \zeta_{\alpha}^1(x)_{\lambda^i},$$

$$\left[\frac{\partial^i \zeta_{\alpha}(x)_{\lambda^i}}{(\partial p^i)} \right]_{p^i} = \zeta_{\alpha}^i(x)_{\lambda^i}.$$

et l'on peut écrire

$$(109) \quad \left\{ \begin{aligned} \left[\frac{\partial^{\mu_0} \zeta_\alpha(x)_{\lambda^i}}{(\partial p)^{\mu_0}} \right]_{p_i} &= x^{d_i + \dots + d_1} \zeta_\alpha^{0, \rho^0}(x)_{\lambda^i}, \\ \left[\frac{\partial^{\mu^1} \zeta_\alpha(x)_{\lambda^i}}{(\partial p)^{\mu^1}} \right]_{p_i} &= x^{d_i + \dots + d_2} \zeta_\alpha^{1, \rho^1}(x)_{\lambda^i}, \\ &\dots\dots\dots, \\ \left[\frac{\partial^{\mu_{\lambda^i}} \zeta_\alpha(x)_{\lambda^i}}{(\partial p)^{\mu_{\lambda^i}}} \right]_{p_i} &= \zeta_\alpha^{\rho_{\lambda^i}}(x)_{\lambda^i}, \end{aligned} \right.$$

où l'on a

$$\begin{aligned} \mu_0 = \rho^0 &= 0, & \dots, & e^0 = 1, \\ \mu^1 = l^0 &= \rho^1 = 0, & \dots, & e^1 = 1, \\ &\dots\dots\dots, & & \\ \mu^{i-1} = l^{i-2} &= \rho^{i-1} = 0, & \dots, & e^{i-1} = 1, \\ \mu_{\lambda^i} = l^{i-1} &= \rho_{\lambda^i} = 0, & \dots, & e_{\lambda^i} = 1. \end{aligned}$$

On obtient ainsi e_{λ^i} solutions

$$z_\alpha = \left[\frac{\partial^{\mu_{\lambda^i}} (x^p \zeta_\alpha)}{(\partial p)^{\mu_{\lambda^i}}} \right]_{p_i}$$

ou

$$(110) \quad z_\alpha = x^{p_i} \left\{ \left[\frac{\partial^{\mu_{\lambda^i}} \zeta_\alpha}{(\partial p)^{\mu_{\lambda^i}}} \right]_{p_i} + \binom{\mu_{\lambda^i}}{1} \left[\frac{\partial^{\mu_{\lambda^i}-1} \zeta_\alpha}{(\partial p)^{\mu_{\lambda^i}-1}} \right]_{p_i} \log x + \dots + \binom{\mu_{\lambda^i}}{\mu_{\lambda^i}} (\zeta_\alpha)_{p_i} \log^{\mu_{\lambda^i}} x \right\}$$

($\mu_{\lambda^i} = l^{i-1}, \dots, l_{\lambda^i} - 1$),

appartenant à l'exposant p_i .

Il suffit de connaître la dernière de ces solutions pour connaître toutes les autres, c'est-à-dire celle qui correspond à $\mu_{\lambda^i} = l_{\lambda^i} - 1$. Pour avoir leurs expressions développées, posons

$$(111) \quad \left\{ \begin{aligned} Z_\alpha(x)_{\lambda^i} &= \zeta_\alpha^{e_{\lambda^i}-1}(x)_{\lambda^i} + \binom{l_{\lambda^i}-1}{1} \zeta_\alpha^{e_{\lambda^i}-2}(x)_{\lambda^i} \log x + \dots \\ &\quad + \binom{l_{\lambda^i}-1}{e_{\lambda^i}-1} \zeta_\alpha^0(x)_{\lambda^i} \log^{e_{\lambda^i}-1} x, \\ Z_\alpha^{i-1}(x)_{\lambda^i} &= \binom{l_{\lambda^i}-1}{e_{\lambda^i}} \zeta_\alpha^{i-1, e^{i-1}-1}(x)_{\lambda^i} \\ &\quad + \binom{l_{\lambda^i}-1}{e_{\lambda^i}+1} \zeta_\alpha^{i-1, e^{i-1}-2}(x)_{\lambda^i} \log x \\ &\quad + \dots\dots\dots \\ &\quad + \binom{l_{\lambda^i}-1}{e^{i-1} + e_{\lambda^i} - 1} \zeta_\alpha^{i-1, 0}(x)_{\lambda^i} \log^{e^{i-1}-1} x, \\ &\dots\dots\dots, \\ Z_\alpha^0(x)_{\lambda^i} &= \binom{l_{\lambda^i}-1}{e^1 + \dots + e_{\lambda^i}} \zeta_\alpha^{0, e^0-1}(x)_{\lambda^i} \\ &\quad + \binom{l_{\lambda^i}-1}{e^1 + \dots + e_{\lambda^i} + 1} \zeta_\alpha^{0, e^0-2}(x)_{\lambda^i} \log x \\ &\quad + \dots\dots\dots \\ &\quad + \binom{l_{\lambda^i}-1}{e^0 + \dots + e_{\lambda^i} - 1} \zeta_\alpha^{0, 0}(x)_{\lambda^i} \log^{e^0-1} x. \end{aligned} \right.$$

