

L. SAUVAGE

**Théorie générale des systèmes d'équations différentielles  
linéaires et homogènes**

*Annales de la faculté des sciences de Toulouse 1<sup>re</sup> série*, tome 9, n° 2 (1895), p. 81-100

[http://www.numdam.org/item?id=AFST\\_1895\\_1\\_9\\_2\\_81\\_0](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

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



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  $\varphi$ , 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 devons, 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  $\alpha$  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  $\varphi_i^0$  de manière à satisfaire aux équations (82<sub>a</sub>).

Il est évident que les expressions  $y_i$  (81) ainsi déterminées satisferont aux équations (79), et que les séries  $\varphi_i$  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  $\varphi_i^0$  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  $\varphi_i^k$  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

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

Multiplions 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

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

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  $1, 2, \dots, m$  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  $p_\lambda$  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

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

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

Soient  $\zeta_\alpha$  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  $\varepsilon_\lambda$ , 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  $\rho$ , 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  $\lambda$  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  $C_{\lambda}$  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

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

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

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

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  $e_{\lambda^i}$  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

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



