

COMPLÉMENTS AU TRAITÉ DE KAMKE. NOTE VIII.

D. S. Mitrinović et D. Ž. Djoković

(Reçu le 1 décembre 1962)

1. Considérons la fonction rationnelle suivante:

$$(1) \quad y = \frac{A}{B} \quad \left(A = \sum_{\nu=0}^m a_{\nu} x^{\nu}, \quad B = \sum_{\nu=0}^n b_{\nu} x^{\nu} \right),$$

où a_{ν} , b_{ν} sont des constantes quelconques (les b_{ν} ne sont pas tous des zéros).

La solution générale de l'équation différentielle

$$(2) \quad \begin{vmatrix} y_{m-n+1} & y_{m-n+2} & \cdots & y_{m+1} \\ y_{m-n+2} & y_{m-n+3} & & y_{m+2} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ y_{m+1} & y_{m+2} & & y_{m+n+1} \end{vmatrix} = 0,$$

avec

$$\begin{aligned} y_k &= \frac{1}{k!} \frac{d^k}{dx^k} y = \frac{1}{k!} D^k y & (k > 0), \\ &= y & (k = 0), \\ &= 0 & (k < 0), \end{aligned}$$

est la fonction y définie par (1).

Démonstration. Écrivons l'équation (1) sous la forme

$$By = A.$$

Par différentiation $(m+i)$ -fois, on trouve

$$\sum_{k=0}^{m+i} \binom{m+i}{k} (D^k B) (D^{m+i-k} y) = 0$$

ou bien

$$(3) \quad \sum_{k=0}^{m+i} B_k y_{m+i-k} = 0 \quad \left(B_k = \frac{1}{k!} D^k B \right).$$

Si l'on y pose $i = 1, 2, 3, \dots, n+1$, on obtient un système homogène de $n+1$ équations linéaires par rapport aux inconnues B_k ($k = 0, 1, 2, \dots, n$).

Par élimination de ces $n+1$ inconnues, on trouve précisément l'équation (2). La solution (1) est générale, parce qu'elle contient $m+n+1$ constantes indépendantes.

Le cas particulier $m=n$ a été déjà indiqué par *F. Morley* et démontré par *T. A. Bullard* (voir: *The American Mathematical Monthly*, vol. 31, 1924, p. 353).

2. Il est intéressant d'observer que *Th. Angheluța* et *V. Herman* ont formé une équation fonctionnelle ayant comme solution continue unique la fonction (1).

Voir le review de *M. Kuczma* publié dans *Mathematical Reviews*, vol. 23, 4A 2656, 1962; voir aussi: *Gazeta matematică și fizică*, seria A, t. 12 (65), 1960, p. 636—639 et la monographie de *M. Ghermănescu: Ecuații funcționale*, București, 1960, p. 422—428.