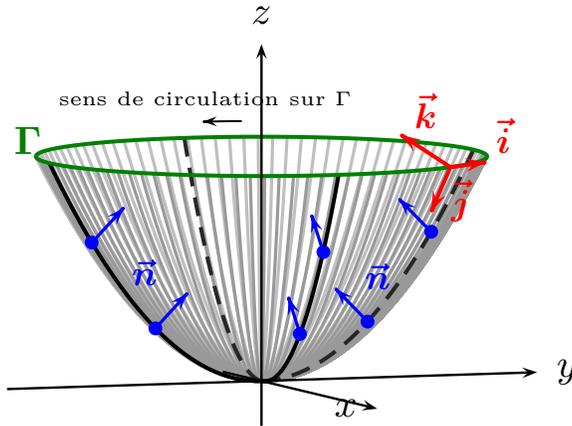


Cours MT22 - Chapitre 8

Exercice A.1.3 du poly - question 2. On définit la surface S d'équation $z = x^2 + y^2$ avec $z \leq 1$. On oriente S par les normales unitaires \vec{n} qui font un angle aigu avec le demi axe $[Oz)$. On appelle Γ le bord de S orienté de façon cohérente avec S .

Correction.

a)



b) Le bord Γ de S est défini par le système

$$\begin{cases} z = x^2 + y^2 \\ z = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x^2 + y^2 = 1 \\ z = 1 \end{cases}$$

Une paramétrisation de Γ est alors

$$M \in \Gamma \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \Phi(\theta) = \begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \text{avec } \theta : 0 \rightarrow 2\pi.$$

c) La circulation de $\vec{U} = \begin{pmatrix} z^2(y-1) \\ 1 \\ xyz \end{pmatrix}$ le long de Γ est donc

$$\begin{aligned} \int_{\Gamma} \vec{U} \cdot d\vec{\ell} &= \int_{\Gamma} \frac{z^2(y-1)}{2} dx + dy + xyz dz \\ &= \int_0^{2\pi} \frac{\sin \theta - 1}{2} \times (-\sin \theta) d\theta + \cos \theta d\theta + 0d\theta \\ &= \left[-\frac{\theta}{4} + \frac{\sin 2\theta}{8} - \cos \theta + \sin \theta \right]_0^{2\pi} = -\frac{\pi}{2}. \end{aligned}$$

d) On doit vérifier l'égalité

$$\int_{\Gamma} \vec{U} \cdot d\vec{\ell} = \text{flux}_S(\overrightarrow{\text{rot}}\vec{U}) = \iint_S \overrightarrow{\text{rot}}\vec{U} \cdot \vec{N} d\sigma.$$

On calcule

$$\overrightarrow{\text{rot}}\vec{U}(x, y, z) = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} \\ \frac{\partial}{\partial y} \\ \frac{\partial}{\partial z} \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} \frac{z^2(y-1)}{2} \\ 1 \\ xyz \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} xz \\ -z \\ -\frac{z^2}{2} \end{pmatrix}.$$

Une paramétrisation de S est

$$M \in S \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \Phi(x, y) = \begin{pmatrix} x \\ y \\ x^2 + y^2 \end{pmatrix} \quad \text{avec } 0 \leq x^2 + y^2 = z \leq 1.$$

Le domaine de définition de Φ est donc le disque unité dans le plan (xOy) qui peut être décrit en coordonnées polaires par

$$D = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 ; x = r \cos \theta, y = r \sin \theta, r \in [0, 1] \text{ et } \theta \in [0, 2\pi[\}.$$

Au chapitre 3, nous avons vu que le vecteur normal peut s'obtenir par la formule

$$\vec{N} = \pm \vec{t}_x \wedge \vec{t}_y = \pm \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2x \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2y \end{pmatrix} = \pm \begin{pmatrix} -2x \\ -2y \\ 1 \end{pmatrix}.$$

D'après l'énoncé, il faut choisir $\vec{N} = + \begin{pmatrix} -2x \\ -2y \\ 1 \end{pmatrix}$.

On compose \vec{V} avec $\Phi : \vec{V} \circ \Phi(x, y) = \begin{pmatrix} x(x^2 + y^2) \\ -(x^2 + y^2) \\ -\frac{(x^2 + y^2)^2}{2} \end{pmatrix}$.

Le flux de \vec{V} à travers S est donc

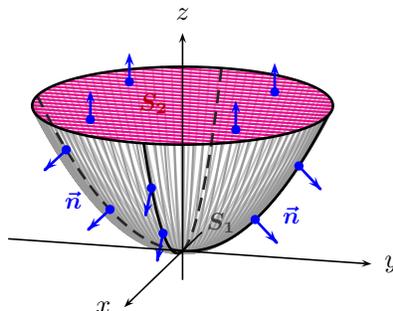
$$\begin{aligned} \mathcal{F}lux_S(\vec{V}) &= \iint_S \vec{V} \cdot \vec{n} \, d\sigma = \iint_D (\vec{V} \circ \Phi(x, y)) \cdot \vec{N} \, dx dy \\ &= \iint_D \left(-2x^2(x^2 + y^2) + 2y(x^2 + y^2) - \frac{(x^2 + y^2)^2}{2} \right) dx dy \\ &= \iint_{[0,1] \times [0,2\pi[} \left(-2r^2 \cos^2 \theta \times r^2 + 2r \sin \theta \times r^2 - \frac{r^4}{2} \right) \times r \, dr d\theta \\ &= \int_0^1 \left[-r^5 \left(\theta + \frac{\sin 2\theta}{2} \right) - 2r^4 \cos \theta - \frac{r^4}{2} \theta \right]_0^{2\pi} \pi \, dr \\ &= \int_0^1 -3\pi r^5 \, dr = -3\pi \left[\frac{r^6}{6} \right]_0^1 = -\frac{\pi}{2} = \int_\Gamma \vec{U} \cdot d\vec{\ell}. \end{aligned}$$

Exercice A.1.8 du poly - questions 1, 2 et 3.

Soit $\mathcal{V} := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3, x^2 + y^2 \leq z \leq 1\}$ et S le bord du volume \mathcal{V} . On oriente S vers l'extérieur de \mathcal{V} .

Correction.

1.



2. Le bord S de \mathcal{V} est constitué de deux surfaces : on écrit $S = S_1 \cup S_2$. Une paramétrisation de S est

- $M \in S_1 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \Phi_1(x, y) = \begin{pmatrix} x \\ y \\ x^2 + y^2 \end{pmatrix}$ avec $0 \leq x^2 + y^2 = z \leq 1$.

Le domaine de définition de Φ_1 est donc le disque unité dans le plan (xOy) qui peut être décrit en coordonnées polaires par

$$D = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2; x = r \cos \theta, y = r \sin \theta, r \in [0, 1] \text{ et } \theta \in [0, 2\pi[\}.$$

- $M \in S_2 \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \Phi_2(r, \theta) = \begin{pmatrix} r \cos \theta \\ r \sin \theta \\ 1 \end{pmatrix}$ avec $(r, \theta) \in [0, 1] \times [0, 2\pi[$.

3a) Le Flux total s'obtient par la relation de Chasles :

$$\mathcal{F}lux_S(\vec{V}) = \mathcal{F}lux_{S_1}(\vec{V}) + \mathcal{F}lux_{S_2}(\vec{V}) \Leftrightarrow \iint_S \vec{V} \cdot \vec{n} \, d\sigma = \iint_{S_1} \vec{V} \cdot \vec{n} \, d\sigma + \iint_{S_2} \vec{V} \cdot \vec{n} \, d\sigma.$$

- Le Flux de $\vec{V} = \begin{pmatrix} xz \\ z \\ -\frac{z^2}{2} \end{pmatrix}$ a déjà été calculé au chapitre 7, A.2.15 avec une orientation de \vec{n} différente donc

$$\mathcal{F}lux_{S_1}(\vec{V}) = -\left(-\frac{\pi}{2}\right) = \frac{\pi}{2}.$$

- Sur S_2 , on transforme l'intégrand $\vec{V} \cdot \vec{n}$: on a $\vec{n} = \vec{k} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ d'où

$$\vec{V} \cdot \vec{n} = -\frac{z^2}{2} = -\frac{1}{2} \quad (\text{car } z = 1 \text{ sur } S_2).$$

On calcule le jacobien

$$\vec{t}_r \wedge \vec{t}_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \\ 0 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} -r \sin \theta \\ r \cos \theta \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ r \end{pmatrix} \Rightarrow \|\vec{t}_r \wedge \vec{t}_\theta\| = r$$

On obtient bien sûr le même jacobien qu'au chapitre 4 pour le disque unité dans le plan $z = 0$.

Finalement,

$$\mathcal{Flux}_{S_2}(\vec{V}) = \iint_{S_2} \vec{V} \cdot \vec{n} \, d\sigma = \iint_{[0,1] \times [0,2\pi[} -\frac{1}{2} \times r \, dr d\theta = -\frac{1}{2} \times \int_0^1 2\pi r \, dr = -\frac{1}{2} \times [\pi r^2]_0^1 = -\frac{\pi}{2}.$$

Le Flux total est donc

$$\mathcal{Flux}_S(\vec{V}) = \frac{\pi}{2} - \frac{\pi}{2} = 0.$$

3b) D'après le théorème de Gauss-Ostrogradski on doit avoir

$$\mathcal{Flux}_S(\vec{V}) = \iiint_{\mathcal{V}} \operatorname{div} \vec{V}(x, y, z) \, dx dy dz.$$

Or ici,

$$\operatorname{div} \vec{V}(x, y, z) = \frac{\partial [xz]}{\partial x} + \frac{\partial [z]}{\partial y} + \frac{\partial [-\frac{z^2}{2}]}{\partial z} = z - z = 0 \Rightarrow \iiint_{\mathcal{V}} \operatorname{div} \vec{V}(x, y, z) \, dx dy dz = \iiint_{\mathcal{V}} 0 \, dx dy dz = 0.$$

D'où l'égalité.

Exercice A.2.1 du chap8 - question 2 / Exercice A.2.4 du chap7 - question 1

Chapitre 7. Exercice A.2.4 - question 1

1. On utilise une paramétrisation en coordonnées sphériques de Σ

$$M \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in \Sigma \Leftrightarrow \begin{cases} x = R \cos \varphi \sin \theta \\ y = R \sin \varphi \sin \theta \\ z = R \cos \theta \end{cases} \quad \text{avec } \varphi \in [0, 2\pi[\text{ et } \theta \in [0, \pi].$$

Le vecteur normal dirigé vers l'extérieur (voir note de cours 1 du chap7) est $\vec{N} = +\vec{T}_\theta \wedge \vec{T}_\varphi = R^2 \sin \theta \begin{pmatrix} \sin \theta \cos \varphi \\ \sin \theta \sin \varphi \\ \cos \theta \end{pmatrix}$.

Dans ce système de coordonnées, le champ de vecteur $\vec{V}(x, y, 0)$ s'écrit $\vec{V} = \begin{pmatrix} R \cos \varphi \sin \theta \\ R \sin \varphi \sin \theta \\ 0 \end{pmatrix}$. Le flux de \vec{V}

à travers Σ est donc

$$\begin{aligned} \text{Flux}_\Sigma(\vec{V}) &= \iint_{[0, 2\pi[\times [0, \pi]} \vec{V} \cdot \vec{N} d\varphi d\theta = \iint_{[0, 2\pi[\times [0, \pi]} R^3 \sin^3 \theta d\varphi d\theta = R^3 \times 2\pi \int_0^\pi \sin \theta (1 - \cos^2 \theta) d\theta \\ &= 2\pi R^3 \left[-\cos \theta + \frac{\cos^3 \theta}{3} \right]_0^\pi \\ &= \boxed{\frac{8\pi R^3}{3}}. \end{aligned}$$

Chapitre 8. Exercice A.2.1 - question 2

Puisque la surface Σ est fermée et orientée par le champ des normales extérieures, on peut retrouver ce résultat grâce au théorème de Gauss-Ostrogradski

$$\text{Flux}_\Sigma(\vec{V}) = \iiint_{\mathcal{V}} \text{div } \vec{V}(x, y, z) dx dy dz,$$

où \mathcal{V} est la volume fini, délimité par Σ . Ici $\text{div } \vec{V}(x, y, z) = 2$ donc

$$\text{Flux}_\Sigma(\vec{V}) = 2 \iiint_{\mathcal{V}} 1 dx dy dz = 2 \times \text{Vol}(\mathcal{V}) = 2 \times \frac{4\pi R^3}{3} = \frac{8\pi R^3}{3}.$$

Le calcul du volume d'une boule de rayon R se démontre par un changement de variable en coordonnées sphériques.