

# Calcul Différentiel et Intégral

Couqué de l'examen de Juin 2005

## Exercice 1

1) On pose  $x = a \cos t$ ,  $y = b \sin t$ ,  $dx = -a \sin t dt$ ,  $dy = b \cos t dt$

$$I = \int_0^{2\pi} [b^2 a^3 \cos^3 t (b \cos t) - a^2 b^3 \sin^3 t (-a \sin t)] dt = a^3 b^3 \int_0^{2\pi} (\cos^4 t + \sin^4 t) dt$$

$$\text{Or } \cos^4 t + \sin^4 t = (\sin^2 t + \cos^2 t)^2 - 2\sin^2 t \cos^2 t = 1 - \frac{(\sin 2t)^2}{2} = 1 - \frac{1}{4}(1 - \cos 4t)$$

$$I = a^3 b^3 \int_0^{2\pi} \left( \frac{3}{4} + \frac{1}{4} \cos 4t \right) dt = \frac{3\pi}{2} a^3 b^3$$

2) Avec Green Riemann, on pose  $P = -a^2 y^3$ ,  $Q = b^2 x^3$  et donc

$$I = \iint_D \left( \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right) dx dy = \iint_D (3b^2 x^2 + 3a^2 y^2) dx dy$$

on pose  $x = az \cos \theta$ ,  $y = bz \sin \theta$ ,  $Jac = \begin{pmatrix} a \cos \theta & -az \sin \theta \\ b \sin \theta & bz \cos \theta \end{pmatrix}$

le déterminant  $abz$  et il vient

$$I = \int_0^1 \int_0^{2\pi} 3a^2 b^2 z^2 abz d\theta dz = 2\pi \cdot 3a^3 b^3 \int_0^1 z^3 dz = \frac{3\pi}{2} a^3 b^3$$

## Exercice 2

1)  $F \in \mathcal{C}^1$  et on a  $\frac{\partial F}{\partial \theta} = \begin{pmatrix} \sqrt{3} \operatorname{sh} \theta \cos \varphi \\ \sqrt{3} \operatorname{sh} \theta \sin \varphi \\ \operatorname{ch} \theta \end{pmatrix}$  et  $\frac{\partial F}{\partial \varphi} = \begin{pmatrix} -\sqrt{3} \operatorname{ch} \theta \sin \varphi \\ \sqrt{3} \operatorname{ch} \theta \cos \varphi \\ 0 \end{pmatrix}$

donc  $N(\theta, \varphi) = \frac{\partial F}{\partial \theta} \wedge \frac{\partial F}{\partial \varphi} = \begin{pmatrix} -\sqrt{3} \operatorname{ch}^2 \theta \cos \varphi \\ -\sqrt{3} \operatorname{ch}^2 \theta \sin \varphi \\ 3 \operatorname{sh} \theta \operatorname{ch} \theta \end{pmatrix}$

2) on écrit que le vecteur  $\begin{pmatrix} x - \sqrt{3} \operatorname{ch} \theta \cos \varphi \\ y - \sqrt{3} \operatorname{ch} \theta \sin \varphi \\ z - \operatorname{sh} \theta \end{pmatrix}$  est orthogonal au vecteur  $N(\theta, \varphi)$   
ce qui donne:

$$x \sqrt{3} \operatorname{ch}^2 \theta \cos \varphi + y \sqrt{3} \operatorname{ch}^2 \theta \sin \varphi - 3z \operatorname{sh} \theta \operatorname{ch} \theta - 3 \operatorname{ch} \theta = 0$$

Si  $(0, 0, 0) \in P$  on aurait  $\operatorname{ch} \theta = 0$  impossible.

3)  $\|N(\theta, \varphi)\|^2 = 3 \operatorname{ch}^2 \theta (\operatorname{ch}^2 \theta + 3 \operatorname{sh}^2 \theta) = 3 \operatorname{ch}^2 \theta (1 + 4 \operatorname{sh}^2 \theta)$

$$A = \int_0^{2\pi} \int_0^t \|N(\theta, \varphi)\| d\theta d\varphi = 2\pi \sqrt{3} \int_0^t (1 + 4 \operatorname{sh}^2 \theta)^{1/2} \operatorname{ch} \theta d\theta$$

Posez  $s = \operatorname{sh} \theta$ ,  $ds = \operatorname{ch} \theta d\theta$ ,  $\theta = t \iff s = \operatorname{sh} t$  et donc

$$A = 2\pi \sqrt{3} \int_0^{\operatorname{sh} t} (1 + 4s^2)^{1/2} ds$$

Poseons  $\alpha = \text{Arg sh } 2s \iff \text{sh } \alpha = 2s$

$ds = \frac{1}{2} \text{ch } \alpha d\alpha$  et  $s = \text{sh } t \iff \alpha = \alpha_0 = \text{Arg sh } [2 \text{sh } t]$

$A = \pi\sqrt{3} \int_0^{\alpha_0} (1 + \text{sh}^2 \alpha)^{\frac{1}{2}} \text{ch } \alpha d\alpha = \pi\sqrt{3} \int_0^{\alpha_0} \text{ch}^2 \alpha d\alpha = \frac{\pi\sqrt{3}}{2} \int_0^{\alpha_0} (\text{ch } 2\alpha + 1) d\alpha$

$A = \frac{\pi\sqrt{3}}{2} (\alpha_0 + \frac{1}{2} \text{sh } 2\alpha_0) = \frac{\pi\sqrt{3}}{2} [\text{Arg sh } (2 \text{sh } t) + \text{sh } \alpha_0 \sqrt{1 + \text{sh}^2 \alpha_0}]$

$A = \frac{\pi\sqrt{3}}{2} [\text{Arg}(2 \text{sh } t) + 2 \text{sh } t \sqrt{1 + 4 \text{sh}^2 t}]$

4) (H) est l'hyperboloïde d'équation  $\frac{x^2}{3} + \frac{y^2}{3} - z^2 = 1$   
donc l'intersection avec le plan  $z = \lambda$  est le cercle  $x^2 + y^2 = 3(1 + \lambda^2)$   
 $D(0, \sqrt{3(1 + \lambda^2)})$

Alors  $V = \int_0^{\text{sh } t} \left( \iint_{D(0, \sqrt{3(1+z^2)})} dx dy \right) dz$

$V = \int_0^{\text{sh } t} 3\pi(1+z^2) dz = 3\pi \text{sh } t + \pi(\text{sh } t)^3$

Exercice 3

1)  $\varphi$  est indéfiniment dérivable et à dérivées continues pour  $x \neq 0$  donc  $\varphi \in C^1(\mathcal{O})$  et il vient immédiatement

$J_\varphi(x, y, z) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ -\frac{y}{x^2} & \frac{1}{x} & 0 \\ -\frac{z}{x^2} & 0 & \frac{1}{x} \end{pmatrix}$

2)  $D\varphi(x, y, z)(h, k, l) = J_\varphi(x, y, z) \begin{pmatrix} h \\ k \\ l \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} h+k \\ -\frac{y}{x^2}h + \frac{k}{x} \\ -\frac{z}{x^2}h + \frac{l}{x} \end{pmatrix}$

3)  $\varphi(\mathcal{O}) \subset \Omega$

En effet  $x+y > 0 \implies u > 0$

$1+v = \frac{x+y}{x}$  avec  $x+y > 0$  et  $x > 0 \implies 1+v > 0$

• Montrer que  $\varphi$  est une bijection de  $\mathcal{O}$  sur  $\Omega$  revient à montrer que pour  $(u, v, w) \in \Omega$  donnés  $\exists! (x, y, z) \in \mathcal{O}$  tq  $\varphi(x, y, z) = (u, v, w)$ .  
Cela revient à résoudre le système

$$\begin{cases} (1) & x+y = u \\ (2) & y = xv \\ (3) & z = xw \end{cases}$$

(1) et (2) donnent  $(1+v)y = vu$

Or  $1+v > 0 \implies y = \frac{vu}{1+v}$

En reportant dans (1)  $x = u - \frac{vu}{1+v} = \frac{u}{1+v}$  (3)

et dans (3)  $z = \frac{uw}{1+v}$ . Donc  $\varphi$  est une bijection

De plus  $\varphi \in \mathcal{C}^1(\mathcal{O})$  et  $\det J_{\varphi}(x, y, z) = \frac{x+y}{x^3} > 0$  dans  $\mathcal{O}$   
 $\Rightarrow \varphi$  difféomorphisme de  $\mathcal{O}$  sur  $\mathcal{D}$ .

4) Il est clair que  $\mathcal{D} \subset \mathcal{O}$ . De plus:

• Soit  $(x, y, z) \in \mathcal{D}$ , il vient

$$x > 0 \text{ et } y > 0 \Rightarrow u = x + y > 0 \text{ et } y < 1 - x \Rightarrow u < 1$$

$$x > 0 \text{ et } 0 < y < x \Rightarrow 0 < v = \frac{y}{x} < 1$$

$$x > 0 \text{ et } 0 < z < x \Rightarrow 0 < w = \frac{z}{x} < 1$$

$$\text{donc } \varphi(x, y, z) \in ]0, 1[{}^3$$

• Soit  $(u, v, w) \in ]0, 1[{}^3$ , il vient

$$u > 0, v > 0, w > 0 \Rightarrow x = \frac{u}{1+v} > 0, y = \frac{uv}{1+v} > 0, z = \frac{uw}{1+v} > 0$$

$$\left. \begin{array}{l} u < 1 \Rightarrow y < 1 - x \\ \frac{y}{x} = v < 1 \Rightarrow y < x \end{array} \right\} \Rightarrow y < \min(x, 1 - x)$$

$$\frac{z}{x} = w < 1 \Rightarrow z < x$$

$$v > 0 \Rightarrow x = \frac{u}{1+v} < u \text{ et puisque } u < 1 \Rightarrow x < 1$$

$$\text{donc } \varphi^{-1}(u, v, w) \in \mathcal{D}$$

5) Posons  $f(u, v, w) = \frac{1}{1+w^2}$  on a

$$f \circ \varphi(x, y, z) \left| \det J_{\varphi}(x, y, z) \right| = \frac{x^2}{x^2+z^2} \cdot \frac{x+y}{x^3} \text{ et donc}$$

par changement de variable

$$\iiint_{\mathcal{D}} \frac{x+y}{x(x^2+z^2)} dx dy dz = \iiint_{\varphi(\mathcal{D})} f(u, v, w) du dv dw$$

$$= \int_0^1 du \int_0^1 dv \int_0^1 \frac{dw}{1+w^2} = \left[ \text{Arctg } w \right]_{w=0}^{w=1} = \frac{\pi}{4}$$