

II.2 - Mathématiques

Correction CC2

Zoll-2

Exercice 1. h et g définies sur D car $z > 0$ et $h(x,y) = g(\frac{x}{z}) (\frac{y}{z})$

g et h sont continues sur D car h et g sont continues sur \mathbb{R}^2 et g est continue sur \mathbb{R}^2 car g est continue sur \mathbb{R}^2 et g est continue sur \mathbb{R}^2 .

2. $h(x,y) = u, y = uv, z = u^2 + v^2$ donc $u = \sqrt{z}, v = y/\sqrt{z}$

3. $f(x,y) = h(x,y) \cdot g(x,y) = \frac{1}{2} \ln(x^2 + y^2) \cdot \frac{y}{x^2 + y^2}$

4. $\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{1}{2} \ln(x^2 + y^2) \cdot \frac{-2x}{(x^2 + y^2)^2} + \frac{y}{(x^2 + y^2)^2} \cdot \frac{2x}{2} = \frac{1}{2} \ln(x^2 + y^2) \cdot \frac{-x}{(x^2 + y^2)^2} + \frac{xy}{(x^2 + y^2)^2}$

5. $\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{1}{2} \ln(x^2 + y^2) \cdot \frac{1}{(x^2 + y^2)^2} + \frac{y}{(x^2 + y^2)^2} \cdot \frac{2y}{2} = \frac{1}{2} \ln(x^2 + y^2) \cdot \frac{1}{(x^2 + y^2)^2} + \frac{y^2}{(x^2 + y^2)^2}$

Exercice 2. 1. Changement de variables : $x = a + r \cos \theta, y = b + r \sin \theta$

avec $r \geq 0$ et $0 \leq \theta < 2\pi$ donc $\int \int_D (x^2 + y^2) dx dy = \int_0^{2\pi} \int_0^R (a^2 + b^2 + 2ab \cos \theta + r^2) r dr d\theta$

Comme $\int_0^{2\pi} \cos \theta d\theta = 0$ on a $\int \int_D (x^2 + y^2) dx dy = \int_0^{2\pi} \int_0^R (a^2 + b^2 + r^2) r dr d\theta = \int_0^{2\pi} \left[\frac{a^2 + b^2}{2} r^2 + \frac{1}{3} r^3 \right]_0^R d\theta$

2. $x^2 + y^2 - z = \left(\frac{x}{z}\right)^2 + \left(\frac{y}{z}\right)^2 - 1 = 0$, équation du cercle de centre $(\frac{1}{2}, 0)$ et de rayon $\frac{1}{2}$.

3. $(x,y) \in D$ ssi $|x| \leq x^2 + y^2 \leq 1$, ssi $|x| \leq (x^2 + y^2) \leq 1$ ssi $|x| \leq x^2 + y^2 \leq 1$, D est sym / à axe des x et y .

4. D peut être donc représenté par $D = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2 \mid x \geq 0, y \geq 0\}$ et du problème par symétrie.

5. Aire de $D = \pi - 2 \cdot \frac{\pi}{4} = \frac{\pi}{2}$

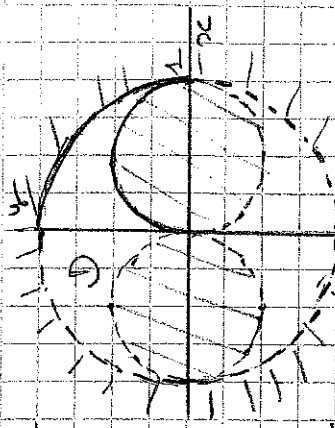
6. $\int \int_D (x^2 + y^2) dx dy = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \int_0^1 r^2 \cdot r dr d\theta = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \left[\frac{1}{4} r^4 \right]_0^1 d\theta = \frac{1}{4} \int_0^{\frac{\pi}{2}} d\theta = \frac{\pi}{16}$

7. $\int \int_D (x^2 + y^2) dx dy = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \int_0^1 r^2 \cdot r dr d\theta = \frac{\pi}{16}$

8. $\int \int_D (x^2 + y^2) dx dy = \frac{\pi}{16}$

Exercice 3. 1. $\int \int_D f(x,y) dx dy = \int_0^1 \int_0^1 (x^2 + y^2) dx dy = \int_0^1 \left[\frac{1}{3} x^3 + x y^2 \right]_0^1 dy = \int_0^1 \left(\frac{1}{3} + y^2 \right) dy = \left[\frac{1}{3} y + \frac{1}{3} y^3 \right]_0^1 = \frac{4}{9}$

2. $\int \int_D f(x,y) dx dy = \int_0^1 \int_0^1 (x^2 + y^2) dx dy = \frac{4}{9}$



Horizontale au point critique :

$$H_f(1,0) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

1ère méthode :

$$\det \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = -1, \text{ val. propres de signe}$$

distincts : $(-1,0)$ n'est pas extréumum

2ème méthode :

$$\det \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = 2 - 1 = 1$$

Val. propres

$$\lambda_1 = \frac{1-\sqrt{5}}{2} < \lambda_2 = \frac{1+\sqrt{5}}{2}$$

non conclusives

Exercice 4

$$1. \quad x'(\theta) = -2 \sin \theta - 2 \sin 2\theta = -4 \sin \frac{3\theta}{2} \cos \frac{\theta}{2}$$

$$y'(\theta) = 2 \cos \theta - 2 \cos 2\theta = 4 \sin \frac{3\theta}{2} \sin \frac{\theta}{2}$$

$$x'^2(\theta) + y'^2(\theta) = 16 \sin^2 \frac{3\theta}{2} (\cos^2 \frac{\theta}{2} + \sin^2 \frac{\theta}{2}) = 16 \sin^2 \frac{3\theta}{2}$$

$$2. \quad \text{Élément de longueur } ds = \sqrt{16 \sin^2 \frac{3\theta}{2}} d\theta, \quad 0 \leq \theta \leq \frac{2\pi}{3}$$

$$0 \leq \frac{3\theta}{2} \leq \pi, \quad 0 \leq \sin \frac{3\theta}{2} \leq 1, \quad ds = 4 \sin \frac{3\theta}{2} d\theta$$

$$I = \int_{\frac{2\pi}{3}}^{\pi} 4 \sin \frac{3\theta}{2} d\theta = \left[-\frac{8 \cos \frac{3\theta}{2}}{3} \right]_{\frac{2\pi}{3}}^{\pi} = \frac{16}{3}$$

$$3. \quad T(\theta) = \frac{T'}{\|T'\|} = \left(-\cos \frac{\theta}{2}, \sin \frac{\theta}{2} \right)$$

$$\frac{T'}{\|T'\|} = \frac{1}{2} \left(\sin \frac{\theta}{2}, \cos \frac{\theta}{2} \right)$$

$$\|T(\theta)\| = \frac{T'(\theta)}{\|T'(\theta)\|} = \left(\sin \frac{\theta}{2}, \cos \frac{\theta}{2} \right)$$

4. 1ère méthode

$$\begin{aligned} \frac{T'(s)}{\|T'(s)\|} &= \kappa(s) \frac{T'(s)}{\|T'(s)\|}; \quad \frac{T'(s)}{\|T'(s)\|} = T(\theta) \varphi'_\theta = \\ &= \frac{T'(\theta)}{\|T'(\theta)\|} \left(\frac{1}{\|T'(\theta)\|} \right) \end{aligned}$$

$$ds = 4 \sin \frac{3\theta}{2} d\theta \quad \varphi'_\theta = \frac{1}{4 \sin \frac{3\theta}{2}}$$

$$\kappa(\theta) = \frac{\|T''(\theta)\|}{\|T'(\theta)\|^3} = \frac{1}{4 \sin^3 \frac{3\theta}{2}} \cdot \frac{\|T''(\theta)\|}{4 \sin^2 \frac{3\theta}{2}} = \frac{1}{8 \sin^3 \frac{3\theta}{2}}$$

2ème méthode

$$\kappa(\theta) = \frac{\|T'(\theta) \times T''(\theta)\|}{\|T'(\theta)\|^3} = \frac{\| (4 \sin \frac{3\theta}{2}) T'(\theta) + 4 \sin^2 \frac{3\theta}{2} T''(\theta) \|}{4^3 \sin^3 \frac{3\theta}{2}} \times \frac{4 \sin^3 \frac{3\theta}{2}}{4^3 \sin^3 \frac{3\theta}{2}}$$

$$\kappa(\theta) = \frac{4^2 \sin^2 \frac{3\theta}{2} \|T'(\theta)\| + 4^3 \sin^3 \frac{3\theta}{2} \frac{1}{2}}{4^3 \sin^3 \frac{3\theta}{2}} = \frac{4^2 \sin^2 \frac{3\theta}{2} \frac{1}{2} + 4^3 \sin^3 \frac{3\theta}{2} \frac{1}{2}}{4^3 \sin^3 \frac{3\theta}{2}}$$

$$= \frac{1}{8 \sin^3 \frac{3\theta}{2}}$$

5. Rayon de courbure $R_\theta = 8 \sin \frac{3\theta}{2}$

Centre de courbure $C_\theta = T + R_\theta N(\theta)$

$$C_\theta = \left(2 \cos \theta + \cos 2\theta, \sin \theta - \sin 2\theta \right) + \left(8 \sin \frac{3\theta}{2} \sin \frac{\theta}{2}, 8 \sin \frac{3\theta}{2} \cos \frac{\theta}{2} \right)$$

$$C_\theta = \left(2 \cos \theta + \cos 2\theta + 4 \cos \theta - 4 \cos 2\theta, \sin \theta - \sin 2\theta + 4 \sin \theta + 4 \sin 2\theta \right)$$

$$C_\theta = \left(6 \cos \theta - 3 \cos 2\theta, 6 \sin \theta + 3 \sin 2\theta \right)$$

$$C_\theta = 3 \left(2 \cos \theta - \cos 2\theta, 2 \sin \theta + \sin 2\theta \right)$$