

# Table des matières

## Résumé

Plan :

1. Courbes (plan + espace)
  - étude local
  - étude global
2. surfaces dans  $R^3$

## 1 Courbes

### Lesson 1

**Définition 1.1.** Courbe et Courbe Régulière

1. Une courbe paramètre dans  $R^3$  est une fonction  $c : I \rightarrow R^n$  où  $I$  est un intervalle de  $R$  et  $c$  est lisse = infiniment différentielle ( $C^\infty$ ).

$$I \ni t \mapsto c(t) \in R^3,$$

$t$  – paramètre.

2. Une courbe paramétrée est régulièrement si

$$\dot{c}(t) = \frac{d}{dt}c(t) \neq 0,$$

pour tout  $t \in I$ .

Si une courbe est régulière,  $c(t) \neq \text{const.}$   $\dot{c}(t)$  dirige la tangente à la courbe en  $c(t)$ .

Chaque régulière courbe est tangente à la ligne.

**Définition 1.2.** La trace d'une courbe paramètre  $I \ni t \mapsto c(t) \in R^n$  est image :

$$\{c(t) \mid t \in I\} \subset R^n.$$

Une cure paramètre est plus une sa trace.

La courbe

$$R \ni t \mapsto \begin{pmatrix} t^3 \\ 0 \end{pmatrix} \in R^2,$$

$\text{trace} = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ 0 \end{pmatrix} \mid x \in R \right\}$ . Et la courbe

$$R \ni t \mapsto \begin{pmatrix} t \\ 0 \end{pmatrix} \in R^2$$

a la même trace !

$$\dot{c}_1(t) = \begin{pmatrix} 3t^2 \\ 0 \end{pmatrix}, \text{ mais } \dot{c}_2(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

**Définition 1.3.** Si  $I \ni t \mapsto c(t) \in R$  est une courbe paramètre,  $J \subset R$  – une intervalle et  $\varphi : J \rightarrow I$  une fonction lisse t.q.  $\varphi^{-1} : J \rightarrow I$  est également lisse, on dit que (?) :

$$J \ni t \mapsto c^2(t) = c \circ \varphi(t) \in R^n,$$

est une reparamétrisation de  $c$ .

Remarque :  $\dot{c}(t) = \dot{c} \circ \varphi(t) * \dot{\varphi}(t)$ . Donc,  $\tilde{c}$  - régulière  $\iff c$  est régulière.

$$\frac{d}{ds} \varphi^{-1}(s) = \frac{1}{\dot{\varphi} \circ \varphi^{-1}(s)} \neq 0$$

$\varphi : J \rightarrow I$  est un difféomorphisme comme  $\dot{\varphi} \neq 0$ , on a

$$\begin{cases} \text{soit } \dot{\varphi}(t) > 0, & \text{pour tout } t \in J \\ \text{soit } \dot{\varphi}(t) < 0, & \text{pour tout } t \in J \end{cases},$$

$$\begin{cases} \varphi \text{ est } \nearrow \\ \varphi \text{ est } \searrow \end{cases}.$$

Si  $\varphi$  est  $\nearrow$  on dit que la reparamétrisation conserve le sens de parcours (l'orientation). Si  $\varphi$  est  $\searrow$ , la reparamétrisation inverse le sens de parcours.

**Définition 1.4.** 1. Une courbe est une classe d'équivalence de courbes paramétrées pour la relation :

$$c \sim \tilde{c} \iff \tilde{c} \text{ est une reparamétrisation de } c$$

2. Une courbe orientée est une classe d'équivalence des courbes paramétrées pour :

$$c \sim \tilde{c} \iff \tilde{c} \text{ est une reparamétrisation préservant le sens de parcours de } c$$

**Définition 1.5.** Si  $c$  est une courbe paramétrée t.q.  $|\dot{c}(t)| = 1$  pour tout  $t \in I$ . On dit que c'est paramétrée par sa longueur d'arc.

**Proposition 1.1.** Si  $I \ni t \mapsto c(t) \in R^n$  est une courbe paramétrée régulière il existe une reparamétrisation de  $c$  par sa longueur d'arc :

$$J \ni s \mapsto \tilde{c}(s) = c \circ \varphi(s) \in R^n$$

$$|\dot{\tilde{c}}(s)| = 1 \text{ pour tout } s \in J.$$

**Lemme 1.1.** Si  $J_1 \ni s \mapsto \tilde{c}_1(s)$ , et  $J_2 \ni s \mapsto \tilde{c}_2(s)$  sont 2 paramétrisations par longueur d'arc de la même courbe  $|\dot{\tilde{c}}_1(s)| = 1 = |\dot{\tilde{c}}_2(s)|$ . alors  $c_2(s) = c_1(s_0 \pm s)$ , pour un  $s_0 \in R$  et si  $c_1$  et  $c_2$  ont un même sens de parcours. Si  $c : [a, b] \rightarrow R^n$  est une courbe paramétrée sa longueur est :

$$L[c] = \int_a^b |\dot{c}(t)| dt$$

$$l = \int_0^t |\dot{c}(u)| du = t$$