# Licence 2<sup>ème</sup> année, Physique Mécanique Semestre 1

Anthony LOUVAT-SEGURA, Vigrile CHEMINOT

November 2022

# Table des matières

Ι	Mat-304 : Calcul matriciel et fonctions de plusieurs variables	7
1	Repérage dans $\mathbb{R}^3$	11
2	Fonctions de plusieurs variables	13
3	3.1 Définition et premières propriétés	15 15 16 17
4	4.1 Le gradient $\overrightarrow{\nabla}$	19 20 21 21 21
5	Intégration en plusieurs variables	<b>2</b> 3
6	6.1 Calcul matriciel	25 25 27
	6.1.3 Propriétés et caractéristiques de matrices  6.2 Matrices particulières	27

	7.4	Matrices symétriques et formes quadratiques	37
		7.4.1 Éléments propres et diagonalisation d'une matrice symétrique	37 38
		7.4.2 Formes quadratiques	30
8	Ext	remums en plusieurs variables	41
ΙΙ		lat-307 : Courbes paramétrées et équations différentielles pour	
la	phy	vsique	43
1	Cou	irbes paramétrées	47
	1.1	Paramétrage et représentation graphique	47
	1.2	Étude analytique d'une courbe paramétrée	48
		1.2.1 Domaine de définition et intervalle d'étude	48
		1.2.2 Étude des branches infinies	49
		1.2.3 Étude locale et points singuliers	50
		1.2.4 Tableau de variation	53
		1.2.5 Applications	53
	1.3	Courbes en polaire	57
		1.3.1 Domaine de définition et intervalle d'étude	58
		1.3.2 Étude des branches infinies	58
		1.3.3 Étude locale	58
		1.3.4 Tableau de variation	58
		1.3.5 Applications	58
	1.4	Coniques	59
2	Pro	priétés métrique des courbes	61
3	Inté	egrales curvilignes	63
4	Gén	néralités	65
5	Mét	thodes de résolutions explicites	67
	5.1	Équations différentielles linéaires d'ordre $n$	67
	5.2	Équations différentielles à variables séparables	68
	5.3	Systèmes différentielles linéaires	69
		5.3.1 Résolution par diagonalisation	69
		5.3.2 Comportement des solutions selon les valeurs propres	76
		5.3.3 Tracés de systèmes différentiels	76
	5.4	Intégrales premières ou constantes du mouvement	77
	5.5	Utilisation des formes différentielles	78
	5.6	Autres méthodes	78
	5.7	Comportement des solutions	78
		5.7.1 Comportement asymptotique	78
		5.7.2 Comportement selon les valeurs propres	78
	5.8	Systèmes différentiels linéaires d'ordre 1	80
		5.8.1 Résolution par triangulation	80

6	Introduction au calcul variationnel	81
	6.1 Lagrangien	 . 81
	6.2 Hamiltonien	 . 81
II	II Mec-301 : Mécanique du solide indéformable	83
1	Torseurs	87
	1.1 Torseur force	 . 88
	1.1.1 Torseur de force répartie	 . 89
	1.2 Torseur cinématique	 . 89
	1.3 Torseur de liaisons	 . 89
	1.4 Torseur déplacement infinitésimal	 . 89
	1.5 Travail élémentaire et puissance	 . 89
2	Statique du solide	91
	2.1 Principe fondamentale de la statique	 . 91
	2.2 Principe des actions réciproques	 . 91
	2.3 Applications aux cas usuelles	 . 91
	2.4 Frottements secs	 . 91
3	Cinématique du solide	93
	3.1 Expression des vitesses	 . 93
	3.2 Expression des accélérations	 . 93
	3.3 Vitesse de glissement	 . 93
4	Cinétique du solide	95
	4.1 Géométrie des masses	 . 95
	4.1.1 Notion de masse	 . 95
	4.1.2 Centre de Gravité et référentiel barycentrique	 . 96
	4.2 Torseur cinétique	 . 96
	4.3 Matrice d'inertie	 . 96
I	V Phy-301 : Électromagnétisme 1	97
1	Électrostatique	101
1	1.1 Loi de Coulomb, champ électrostatique	
	1.1.1 Loi de Coulomb	
2	Magnétisme et Électromgnétisme	103
3	Forces électromagnétiques	105
4	Champ magnétique	107

5		<b>109</b> 109				
	5.1 Force de Laplace					
	5.2 Loi de Faraday	109				
6	6 Équations de Maxwell	111				
$\mathbf{V}$	V Phy302 : Thermodynamique	113				
1	1 Transformations thermodynamiques	117				
	1.1 Description d'un système thermodynamique					
	1.1.1 Systèmes thermodynamiques					
	1.1.2 Grandeurs thermodynamiques et variables d'ét					
	1.1.3 Équations d'états					
	1.1.4 Coefficients thermoélastiques					
	1.2 Transformations					
	1.3 Modèles					
	1.3.1 Modèle du gaz parfait					
	1.3.2 Modèle de Van der Waals, gaz réel					
	1.3.3 Modèle					
	1.4 Représentations graphique					
<b>2</b>	2 Premier principe	121				
_	2.1 Préliminaires					
	2.1.1 Chaleur					
	2.1.2 Travail					
	2.1.3 Énergie interne					
	2.2 Premier principe de la thermodynamique					
3	3 Second principe	123				
4	4 Machines thermiques	125				
5	Potentiels thermodynamiques					
6	6 Transitions de phase des corps purs	129				

# Première partie

Mat-304 : Calcul matriciel et fonctions de plusieurs variables

Iouditski Anatoli, CM Kouik Anastasia, TD Chapitre 1  $\label{eq:Repérage dans} \textbf{Repérage dans} \ \mathbb{R}^3$ 

Fonctions de plusieurs variables

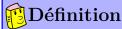
# Dérivation en plusieurs variables

# 3.1 Définition et premières propriétés

En dimension 1, la dérivée ne peut être approchée par uniquement 2 directions (par la gauche et par la droite). A partir de la dimension 2, il y a infinité de directions par lesquelles approchée la dérivée.

#### Schéma

On peut commencer par dérivée selon les vecteurs de bases de  $\mathbb{R}^n$  ( les vecteurs  $\overrightarrow{u_n}$ ), les vecteurs



La dérivée partielle de  $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  par rapport à  $x_i$ ,  $1 \ge i \ge n$ , en  $\overrightarrow{a} \in \mathscr{D}_f$ , noté  $\frac{\partial f(\overrightarrow{a})}{\partial x_i}$  ou  $f'_{x_i}(\overrightarrow{a})$  est la valeur de la limite suivante quand elle existe :

$$\frac{\partial f(\overrightarrow{a})}{\partial x_i} = \lim_{t \to 0} \frac{f(a_1, ..., a_i + t, ..., a_n) - f(a_1, ..., a_n)}{t}$$

Dans le cas d'une fonction défini comme  $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$ , on a :

$$\frac{\partial f(x,y)}{\partial x} = \lim_{t \to 0} \frac{f(x+t,y) - f(x,y)}{t}$$
$$\frac{\partial f(x,y)}{\partial y} = \lim_{s \to 0} \frac{f(x+s,y) - f(x,y)}{s}$$

De manière pratique, on choisit la variable par rapport à laquelle on dérive l'expression, on considère toutes les autres constantes et on dérive "normalement".

# **Exemple**

1. Soit 
$$f(\overrightarrow{x}) = 3x_1^3x_3 + 2x_1x_2^2 - 5x_3^4$$
, on a:

$$\frac{\partial f(\overrightarrow{x})}{\partial x_1} = 9x_1^2x_3 + 2x_2^2$$

$$\frac{\partial f(\overrightarrow{x})}{\partial x_2} = 4x_1 x_2$$
$$\frac{\partial f(\overrightarrow{x})}{\partial x_3} = 3x_1^3 - 20x_3^3$$

2. Soit 
$$f(x,y) = e^{xy^2}$$
, on a:

$$\frac{\partial f(x,y)}{\partial x} = y^2 e^{xy^2}$$
$$\partial f(x,y) = 2 \cos^{xy^2}$$

$$\frac{\partial f(x,y)}{\partial y} = 2xye^{xy^2}$$

Il possible de dérivée selon une direction quelconque, pour cela on définit la dérivée directionnelle.



### Définition

Soient  $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ ,  $\overrightarrow{d} \in \mathcal{D}_f$  et  $\overrightarrow{h} \in \mathbb{R}^n$ .

La dérivée directionnelle de f en  $\overrightarrow{a}$  suivant la direction  $\overrightarrow{h}$  est la quantité défini par la limite suivante si elle existe :

$$\frac{\partial f}{\partial \overrightarrow{h}}(\overrightarrow{a}) = \lim_{\epsilon \to 0} \frac{f(\overrightarrow{a} + \epsilon \overrightarrow{h}) - f(\overrightarrow{a})}{\epsilon}$$

#### 3.1.1Gradient et matrice jacobienne

On définit pour les fonction



### Définition

Soit un champ de vecteur  $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^p$ , on considère les dérivées partielles selon chacune des variables.

Selon la valeur de p, on créé deux objets :

Si p=1, on définit le gradient de la fonction scalaire f en  $\overrightarrow{a}$ :

$$\overrightarrow{\operatorname{grad}} f(\overrightarrow{a}) = \overrightarrow{\nabla} f(\overrightarrow{a}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1} (\overrightarrow{a}) \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n} (\overrightarrow{a}) \end{pmatrix}$$

Si p > 1, on défini la matrice jacobienne  $J_f(\overrightarrow{d})$  (de dimension  $n \times p$ ) de la fonction

17

$$f \text{ en } \overrightarrow{a} :$$

$$J_f(\overrightarrow{a}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1}(\overrightarrow{a}) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n}(\overrightarrow{a}) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_p}{\partial x_1}(\overrightarrow{a}) & \dots & \frac{\partial f_p}{\partial x_n}(\overrightarrow{a}) \end{pmatrix}$$

- 3.2 Différentielle
- 3.3 Dérivées d'ordres supérieurs

# Opérateurs différentielles

Attention, l'expression des opérateurs changent selon le système de coordonnées.

# 4.1 Le gradient $\overrightarrow{\nabla}$

Nous avons déjà définit le gradient d'une fonction évalué en un point, on va maintenant définir l'opérateur gradient.

# **D**éfinition

On appelle gradient, l'opérateur définit comme il suit :

$$\overrightarrow{\nabla} = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x_1} \\ \vdots \\ \frac{\partial}{\partial x_n} \end{pmatrix}$$

Le gradient d'une fonction scalaire  $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  est donc :

$$\overrightarrow{\nabla} f = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x_1} \\ \vdots \\ \frac{\partial}{\partial x_n} \end{pmatrix} \times f = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1} \\ \vdots \\ \frac{\partial f}{\partial x_n} \end{pmatrix} = \overrightarrow{grad(\overrightarrow{f})}$$

## **&**Propriété

Soit un champ scalaire  $\overrightarrow{f}$  dans l'espace  $\mathbb{R}^3$ , nous avons pour expression du gradient :

— En coordonnées cartésiennes (par définition) :

$$\overrightarrow{\nabla} f = \frac{\partial f}{\partial x} \overrightarrow{u_x} + \frac{\partial f}{\partial y} \overrightarrow{u_y} + \frac{\partial f}{\partial z} \overrightarrow{u_z}$$

— En coordonnées cylindriques :

$$\overrightarrow{\nabla} f = \frac{1}{r} \frac{\partial f}{\partial r} \overrightarrow{u_r} + \frac{\partial f}{\partial \theta} \overrightarrow{u_\theta} + \frac{\partial f}{\partial z} \overrightarrow{u_z}$$

— En coordonnées sphériques :

$$\overrightarrow{\nabla} f = \frac{\partial r}{\partial x} \overrightarrow{u_r} + \frac{1}{r} \frac{\partial f}{\partial \theta} \overrightarrow{u_\theta} + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial f}{\partial \phi} \overrightarrow{u_\phi}$$

### **ODémonstration**

→ soit

# 4.2 La divergence div

# Définition

Soit un champ de vecteurs  $\overrightarrow{f}: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n$  de classe  $\mathscr{C}^1$  sur  $\mathscr{D}_f$ . La divergence de  $\overrightarrow{f}$  est donné par :

$$div(\overrightarrow{f}) = \overrightarrow{\nabla} \cdot \overrightarrow{f} = \sum_{i=1}^{n} \frac{\partial f_i}{\partial x_i}$$

# Remarque

La divergence est également égale à la trace de la matrice jacobienne.

$$div(\overrightarrow{f}) = \text{Tr}(J_f)$$

# Propriété

Soit un champ scalaire  $\overrightarrow{f}$  dans l'espace  $\mathbb{R}^3$ , nous avons pour expression de la divergence :

— En coordonnées cartésiennes (par définition) :

$$div(\overrightarrow{f}) = \frac{\partial f_x}{\partial x} + \frac{\partial f_y}{\partial y} + \frac{\partial f_z}{\partial z}$$

— En coordonnées cylindriques :

$$div(\overrightarrow{f}) = \frac{1}{r} \frac{\partial (rf_r)}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial f_{\theta}}{\partial \theta} + \frac{\partial f_z}{\partial z}$$

— En coordonnées sphériques :

$$\overrightarrow{\nabla} f = \frac{\partial r}{\partial x} \overrightarrow{u_r} + \frac{1}{r} \frac{\partial f}{\partial \theta} \overrightarrow{u_\theta} + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial f}{\partial \phi} \overrightarrow{u_\phi}$$

21

# 

### 4.3 Le rotationnel rot

# **D**éfinition

Soit un champ de vecteurs  $\overrightarrow{f}: \mathbb{R}^3 \mapsto \mathbb{R}^3$  de classe  $\mathscr{C}^1$  sur  $\mathscr{D}_f$ , de coordonnées  $f = (f_1, f_2, f_3)$ .

Le rotationnel de  $\overrightarrow{f}$  de ce champ est défini par :

$$rot(\overrightarrow{f}) = \overrightarrow{\nabla} \wedge \overrightarrow{f} = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} \\ \frac{\partial}{\partial y} \\ \frac{\partial}{\partial z} \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} f_1 \\ f_2 \\ f_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_3}{\partial y} - \frac{\partial f_2}{\partial z} \\ \frac{\partial f_1}{\partial z} - \frac{\partial f_3}{\partial x} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} - \frac{\partial f_1}{\partial y} \end{pmatrix}$$

# 4.4 Le laplacien $\Delta$

# **D**éfinition

Soit une champ scalaire  $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  de classe  $\mathscr{C}^2$  sur  $\mathscr{D}_f$ . Le laplacien, noté  $\Delta$   $\nabla^2$ , est donné par :

$$\Delta \overrightarrow{f} = \nabla . \overrightarrow{\nabla} f = div(\overrightarrow{grad}f) = \sum_{i=1}^{n} \frac{\partial^{2} f}{\partial x_{i}^{2}}$$

# 4.5 Équations aux dérivées partielles

Intégration en plusieurs variables

# Calcul matriciel



### Définition

Une matrice  $n \times m$  à coefficients réels est un tableau de nombres réels de n lignes et m

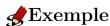
On note  $a_{ij}$  le coefficient à la i-ème et à la j-ème colonne.

On représente une matrice de la manière suivante :

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nm} \end{pmatrix}$$

Une matrice  $n \times m$  à valeurs réelles appartient à l'ensemble des matrices  $n \times m$ , noté  $\mathbb{M}^{n\times m}(\mathbb{R}).$ 

Toute application linéaire ou système d'équation linéaire peut être écrit sous forme matricielle.



> ex de base On considère l'application

#### 6.1 Calcul matriciel

On commence par définir l'addition de deux matrices.



| Soient deux matrices A et B de dimension  $n \times m$ .

L'addition de ces deux matrices est donnée par :

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nm} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} & \dots & b_{1m} \\ b_{21} & b_{22} & \dots & b_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{n1} & b_{n2} & \dots & b_{nm} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} + b_{11} & a_{12} + b_{12} & \dots & a_{1m} + b_{1m} \\ a_{21} + b_{21} & a_{22} + b_{22} & \dots & a_{2m} + b_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} + b_{n1} & a_{n2} + b_{n2} & \dots & a_{nm} + b_{nm} \end{pmatrix}$$

# Définition

Soient deux matrices A de dimension  $n \times m$  et B de dimension  $m \times p$ . La multiplication de ces deux matrices nous donnera une matrice C de dimension  $n \times p$ .

Le calcul des coefficients de la matrice C est donné par la formule :

$$c_{ij} = \sum_{k=1}^{m} a_{ik} \times b_{kj} = a_{i1}b_{1j} + a_{i2}b_{2j} + \ldots + a_{in}b_{nj}$$

Attention, la multiplication matricielle n'est pas commutative

# **Exemple**

 $\geq$  On considère les matrices A = et B =

# Définition

Soit une matrice A de dimension  $n \times m$ .

L'opération de transposition de cette matrice nous renverra la matrice transposée de A, B de dimension  $m \times n$ .

Cet opération est défini comme il suit :

$$A^{\mathrm{T}}$$

# **Définition**

Soit une matrice A de dimension  $n \times m$ .

On appelle trace de la matrice A la somme de tous ses termes diagonaux.

$$Tr(A) = \sum_{i=1}^{n} a_{ii}$$

# Propriété

Soient A et B de matrice et  $\alpha \in \mathbb{R}$ .

$$-\operatorname{Tr}(\alpha A) = \alpha \operatorname{Tr}(A)$$

$$-\operatorname{Tr}(A^{\mathrm{T}}) = \operatorname{Tr}(A)$$

- Si A et B sont multipliable : Tr(AB) = Tr(BA)— Si A et B sont semblables : Tr(A) = Tr(B)
- 6.1.1 Multiplication matricielle
- 6.1.2 Transposition matricielle
- 6.1.3 Propriétés et caractéristiques de matrices
- 6.2 Matrices particulières
- 6.2.1 Matrice carrée et rectangulaire
- 6.2.2 Matrice élémentaire et algorithme de Gaus-Jordan
- 6.2.3 Matrices de passage
- 6.2.4 Matrices triangulaires
- 6.3 Déterminants et inversion de matrices
- 6.3.1 Comatrice et matrice adjointe

# Diagonalisation

La diagonalisation est le second "problème principal" d'algèbre, le premier étant la résolution de systèmes linéaires. Diagonaliser une matrice revient à la "simplifier".

L'intérêt d'un tel procédé est qu'il simplifie certains calculs tel que la multiplication ou l'exponentiation.

La diagonalisation consiste à chercher une base  $\mathcal{B}$  de l'espace, dans laquelle la matrice A est diagonale.

Dans la suite de ce chapitre nous ne considérerons que des matrices carrées.



Une application linéaire  $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n$  est dite diagonalisable si et seulement si  $\exists \mathscr{B}$  une base de  $\mathbb{R}^n$  tel que sa matrice représentative  $A_{\mathscr{B},\mathscr{B}}(f)$  est diagonale.

# 7.1 Éléments propres

Il convient dans un premier temps de définir les différents objets qui servirons à la diagonnalisation, ces objets sont appelés éléments propres.

# **Définition**

Soit A une matrice  $n \times n$ .

- On dit que  $\lambda \in \mathbb{C}$  est une valeur propre de A s'il existe  $x \in \mathbb{C}^n$  avec  $x \neq 0$  tel que  $Ax = \lambda x$ .
- On appelle alors le vecteur x le vecteur propre de A associé à la valeur propre  $\lambda$ .
- On appelle spectre de A l'ensemble des valeurs propres de A.
- On appelle sous espace propre de A (associé à la valeur propre  $\lambda$ ), noté  $E_{\lambda}$ , l'ensemble de tous les vecteurs x tel que  $Ax = \lambda x \Leftrightarrow (A \lambda I_n)x = 0$ . Autrement dit,  $E_{\lambda} = \ker(A - \lambda I_n) = \{x \in E | Ax = \lambda x\}$

# **Exemple**

Soit la matrice  $A = \begin{pmatrix} 5 & 2 \\ 4 & 3 \end{pmatrix}$ 

Par définition d'une valeur propre  $\lambda$ , nous cherchons un vecteur x tel que  $Ax = \lambda x$ . Dans le cas présent, on a :

$$\begin{pmatrix} 5 & 2 \\ 4 & 3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \lambda \times \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$$

Il nous faut donc résoudre le système suivant :

$$\begin{cases} 5x_1 + 2x_2 = \lambda x_1 \\ 4x_1 + 3x_2 = \lambda x_2 \end{cases}$$

Sa résolution nous renvoie notamment le vecteur x=(7,7) et il se trouve que  $Ax=7\times x$ . On a donc que  $\lambda=7$  une valeur propre de la matrice A et x=(1,1) est vecteur un propre de la matrice A associé à la valeur propre  $\lambda=7$ .

L'utilisation de la définition d'une valeur propre pour son calcul est une opération assez fastidieuse, c'est pour cela que l'on passe par d'autres moyens pour les déterminer. On utilise pour cela le polynôme caractéristique de la matrice A.

# 7.2 Polynôme caractéristique et calcul des éléments propres

Le calcul des éléments propres est plus facile en passant par le polynôme caractéristique.

## Définition

Soit une application linéaire  $f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n$  et sa matrice représentative dans la base  $\mathscr{B}$   $A_{\mathscr{B}}(f)$ . On appelle polynôme caractéristique de l'application f, le polynôme défini de la facon suivante :

$$P_f(\lambda) = P_A(\lambda) = \det(A - \lambda I_n) = \begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda & & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & \dots & a_{nn} - \lambda \end{vmatrix}$$

### \*Proposition

Les valeurs propres  $\lambda$  de A sont les racines du polynôme caractéristique.

 $\lambda$  est une valeur propre de la matrice  $A \Leftrightarrow P_A(\lambda) = 0$ 

# Exemple

Soit la matrice A définie comme  $A = \begin{pmatrix} 7 & 4 \\ 3 & 6 \end{pmatrix}$ .

On commence par chercher les valeurs propres de A. Par la proposition précédente, on a :

$$P_A(\lambda) = |A - \lambda I_3| = \begin{vmatrix} 7 - \lambda & 4 \\ 3 & 6 - \lambda \end{vmatrix} = (7 - \lambda)(6 - \lambda) - 12$$

On cherche donc les racines de  $P_A(\lambda)$ .

$$P_A(\lambda) = 0$$
  

$$\Leftrightarrow \lambda^2 - 13\lambda + 30 = 0$$
  

$$\Leftrightarrow \lambda_1 = 3 \text{ et } \lambda_2 = 10$$

Les valeurs propres de la matrice A sont donc  $\lambda_1=3$  et  $\lambda_2=10$ 

On constate, assez aisément, que la détermination des valeurs propres à l'aide du polynôme caractéristique est beaucoup plus facile et rapide.

# <sup>L</sup>Propriétés

Soit la matrice A et son polynôme caractéristique  $P_A(\lambda)$ .

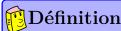
— Si l'on injecte 0 dans le polynôme caractéristique il nous renverra la valeur du déterminant de cette matrice :

$$P_A(0) = \det(A)$$

- Le polynôme caractéristique possède n racines dans l'ensemble  $\mathbb C$
- Deux matrices semblables ont le même polynôme caractéristique.
- Le polynôme caractéristique d'une matrice est égale à celui de sa transposée  $P_A(\lambda) = P_{A^T}(\lambda)$ .

Le polynôme caractéristique nous donne un moyen simple de déterminer les valeurs propres. De ces valeurs propres, on peut déduire le reste des éléments propres de la matrice.

Afin de pouvoir continuer sereinement, nous allons introduire les multiplicités algébriques et géométriques, qui seront utiles pour la suite.



- On appelle multiplicité géométrique d'une valeur propre  $\lambda$ : la dimension du sous espace propre associé à la valeur propre  $\lambda$ .
- On appelle multiplicité algébrique d'une valeur propre  $\lambda$ : la multiplicité de  $\lambda$  en tant que racine du polynôme caractéristique.

## Propriété

Soit  $A \in \mathbb{M}^{n \times n}$ , la trace de A est égale à la somme des valeurs propres multipliées avec leur multiplicité propre.

$$Tr(A) = \sum_{i=1}^{n} \lambda_i \times a_i$$

Cette propriété permet une première vérification de la validité des éléments propres.



### - Méthode : Détermination des éléments propres

- 1. Déterminer le polynôme caractéristique
- 2. Trouver les valeurs propres de A, en déduire le spectre de A
- 3. Rechercher les vecteurs propres associés au valeurs propres  $\lambda$
- 4. Déterminer les sous espaces propres  $E_{\lambda}$  associés aux valeurs propres  $\lambda$ . Pour ce faire, il suffit de trouver le noyau de la matrice  $A - \lambda I_n \Leftrightarrow \ker(A - \lambda I_n)$ .

# **Exemple**

On se donne la matrice  $A = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & -1 & 3 \end{pmatrix}$ 

On commence par poser  $A - \lambda I_3$ 

$$A - \lambda I_n = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & -1 & 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \lambda & 0 & 0 \\ 0 & \lambda & 0 \\ 0 & 0 & \lambda \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 - \lambda & -1 & 1 \\ 0 & 2 - \lambda & 0 \\ 1 & -1 & 3 - \lambda \end{pmatrix} = B$$

Le polynôme caractéristique nous est donné par le déterminant de cette nouvelle matrice

$$P_A(\lambda) = \det(A - \lambda I_3) = \det(B) = \begin{vmatrix} 3 - \lambda & -1 & 1 \\ 0 & 2 - \lambda & 0 \\ 1 & -1 & 3 - \lambda \end{vmatrix}$$

On choisi de développer le déterminant selon la deuxième ligne, en effet celui-ci nous serra plus facile a calculer. On a donc:

$$P_A(\lambda) = \det(A - \lambda I_3) = (2 - \lambda)((3 - \lambda)^2 - 1)$$

On sait que les racines du polynôme caractéristique, sont les valeurs propres de A, donc :

$$\Leftrightarrow P_A(\lambda) = 0$$
  
 
$$\Leftrightarrow (2 - \lambda)((3 - \lambda)^2 - 1) = 0$$
  
 
$$\Leftrightarrow (2 - \lambda)(\lambda^2 - 6\lambda + 8) = 0$$

Le premier facteur nous renvoie  $\lambda = 2$  et le deuxième facteur nous donne  $\lambda_1 = 2$  et  $\lambda_2 = 4$ . On a donc les valeurs propres de A qui sont :  $\lambda_1 = 2$  valeur propre de multiplicité algébrique 2,  $\lambda_2 = 4$  valeur propre de A de multiplicité algébrique 1.

On en déduit le spectre de  $A: Spec(A) = \{2, 4\}$ 

On souhaite maintenant déterminer les vecteurs propres x associées aux valeurs propres  $\lambda$ .

Pour une valeur propre  $\lambda$  donnée, la recherche du vecteur propre associée passe par la résolution de l'égalité  $(A - \lambda I_3)x = 0$ .

Pour la valeur propre  $\lambda_1 = 2$  on a  $(A - 2I_3)x = 0$ .On commence par poser  $A - 2I_3$ :

$$A - 2I_3 = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & -1 & 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} = C$$

Il nous faut donc résoudre :

$$\Leftrightarrow (A - 2I_3)x = 0$$

$$\Leftrightarrow Cx = 0$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \overrightarrow{0}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x_1 - x_2 + x_3 = 0 \\ 0 = 0 \\ x_1 - x_2 + x_3 = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow x_1 - x_2 + x_3 = 0$$

On peut décomposer le vecteur :

$$\begin{pmatrix} x_2 - x_3 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2 \\ x_2 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -x_3 \\ 0 \\ x_3 \end{pmatrix} = x_2 \times \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + x_2 \times \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Il y a donc deux vecteurs propres  $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  et  $v_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  associées a la valeur propre  $\lambda_1 = 2$ .

Pour la valeur propre  $\lambda_2=4$  on pose  $(A-4I_3)x=0$ . On effectue un raisonnement analogue au précédent :

$$A - 4I_3 = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 0 & 2 & 0 \\ 1 & -1 & -1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & -1 & 1 \\ 0 & -2 & 0 \\ 1 & -1 & -1 \end{pmatrix} = D$$

On cherche  $ker(A-4I_3)$ :

$$\Leftrightarrow \ker(A - 4I_3)$$

$$\Leftrightarrow \ker D$$

$$\Leftrightarrow Dx = 0$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} -1 & -1 & 1 \\ 0 & -2 & 0 \\ 1 & -1 & -1 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -x_1 - x_2 + x_3 = 0 \\ -2x_2 = 0 \\ x_1 - x_2 - x_3 = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -x_1 + x_3 = 0 \\ x_2 = 0 \\ x_1 - x_3 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow x_1 - x_3 = 0$$

$$\Leftrightarrow x_1 = x_3 \Rightarrow \begin{pmatrix} x_1 \\ 0 \\ x_1 \end{pmatrix}$$

Ici il y a un vecteur propre associé à la valeur propre  $\lambda_2 = 4$  qui est  $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ .

Et enfin, a partir des vecteurs propres on déduit les sous espaces propres, ici :

$$E_{\lambda_1} = \operatorname{Vect}\left(\begin{pmatrix} 1\\1\\0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -1\\0\\1 \end{pmatrix}\right)$$
$$E_{\lambda_2} = \operatorname{Vect}\left(\begin{pmatrix} 1\\0\\1 \end{pmatrix}\right)$$

#### 7.3 Diagonalisation

Revenons sur la définition d'une matrice diagonalisable, pour en donner une définition plus mathématique.



### **E**Définition

La matrice  $A \in \mathbb{M}^{n \times n}$  est diagonalisable, s'il existe une matrice diagonale D et une matrice P inversible telles que  $A = PDP^{-1}$ , où P est la matrice de passage entre la base canonique et la base  $\mathcal{B}$  où la matrice D existe.

Une propriété qui viens directement a l'esprit est que les matrices A et D sont semblables (par définition).

Tout l'enjeu sera donc de déterminer la matrice de passage P.

Par ailleurs, il peut être intéressant de savoir si une matrice est diagonalisable.

### <sup>4</sup>Théorème : Critère de diagonalisation

Soit  $A \in \mathbb{M}^{n \times n}(\mathbb{R})$ . La matrice A est diagonalisable  $\Leftrightarrow \forall i = 1, \ldots, k$  on a dim $(E_{\lambda_i}) = 1$ multiplicité algébrique de  $\lambda_i$ 

### **^**Corollaire

| Si  $P_A(\lambda)$  admet n racines réelles distinctes  $\Leftrightarrow A$  est diagonalisable

Une fois le critère de diagonalisation ou son corollaire vérifié on peut déduire la matrice diagonale D ainsi que le la matrice de passage P.

## **₽**Propriété

Soit la matrice  $A \in \mathbb{M}^{n \times n}$  et ses valeurs propres  $\lambda_1, \dots, \lambda_k$  et leurs multiplicités  $a_1, \dots, a_k$ associées. La matrice diagonale D est donné par :

où les valeurs propres  $\lambda_i$  se répète autant fois que la valeur de leur multiplicité  $a_i$ .

Nous avons la matrice diagonale, maintenant il nous faut trouver la matrice de passage P.

## Propriété

Soit la matrice  $A \in \mathbb{M}^{n \times n}$  et ses vecteurs propres  $x_1, \ldots, x_n$ . La matrice de passage entre la base canonique  $\mathscr{B}_c$  et la base où la matrice diagonale se trouve  $\mathscr{B}_D$ , est la matrice composée de tous les vecteurs propres de A.

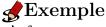
$$P_{\mathscr{B}_c,\mathscr{B}_D} = \begin{pmatrix} x_1 \mid & \dots \mid & x_n \end{pmatrix}$$

L'ordre des valeurs propres n'influe pas sur le résultat.

Il est néanmoins nécessaire de bien faire attention a garder l'ordre choisi sinon les calculs s'en trouveront erroné.

### - Méthode: Diagonalisation d'une matrice

- 1. Déterminer le polynôme caractéristique
- 2. Trouver les valeurs propres de A.
- 3. Factoriser le polynôme caractéristique.
- 4. Rechercher les sous espaces propres et leurs dimensions (multiplicité géométrique)
- 5. Déduire la matrice P et  $P^{-1}$



**∤** frv

La diagonalisation est une notion qui nous aide a déterminer des extremums de fonctions (Cf. Chapitre 8 : Extremums en plusieurs variables), permet d'analyser des relations de récurrences ou encore permet de résoudre des systèmes différentiels linéaires (Cf. Mat-307, Partie 2, Chapitre 2 : Systèmes différentiels).

# -`@-Méthode :

- 1. Puissance d'une matrice :
  - (a) Diagonaliser la matrice A
  - (b) Calculer la puissance de la matrice diagonale D

$$D^n = \begin{pmatrix} \lambda_1^n & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \lambda_k^n \end{pmatrix}$$

(c) Utiliser les matrices P et  $P^{-1}$  pour repasser dans la base canonique :

$$A = PDP^{-1}$$

#### 2. Étude d'une suite :

# Pour Bla b On a Calcudiago On co polyr On re On d 2. Puiss On se On co

1. Étude d'une suite :

On considère la suite de Fibonnacci définie de manière récurrente comme il suis :

$$u_{n+1} = u_n + u_{n-1}$$
 avec  $u_0 = u_1 = 1$ 

On cherche a exprimer le terme générale de la suite (forme explicite).

Pour ce faire on pose  $\binom{u_{n+1}}{u_n}$ .

$$\begin{cases} u_{n+1} = u_n + u_{n-1} \\ u_n = \end{cases}$$

Bla bla...

On a donc:  $x_n = Ax_{n-1}$  avec  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $x_0 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ .

Calculer le n-ième terme de la suite  $x_n = Ax_{n-1}$  revient à calculer  $x^n = Ax$ ??? On diagonalise la matrice A:

On commence par rechercher les éléments propres de la matrice. On cherche le polynôme caractéristique:

$$P_A(\lambda) = |A - \lambda I_2| = \begin{vmatrix} 1 - \lambda & 1 \\ 1 & -\lambda \end{vmatrix} = -\lambda(1 - \lambda) - 1 = \lambda^2 - \lambda - 1$$

On résoud  $P_A(\lambda) = 0$ , on obtient les valeurs propres  $\lambda_1 = \frac{1+\sqrt{5}}{2}$  et  $\lambda_2 = \frac{1-\sqrt{5}}{2}$ . On déduit la matrice diagonale :

$$D = \begin{pmatrix} \frac{1+\sqrt{5}}{2} & 0\\ 0 & \frac{1-\sqrt{5}}{2} \end{pmatrix}$$

2. Puissance d'une matrice :

On se donne la matrice A = ( On cherche a calculer  $A^3$ .

On commence par diagonaliser la matrice.

#### Matrices symétriques et formes quadratiques 7.4

# Éléments propres et diagonalisation d'une matrice symétrique

On rappel la définition d'une matrice symétrique et d'une matrice orthogonale.

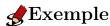


# 🔁 Définition

Soit  $A \in \mathbb{M}^{n \times n}(\mathbb{R})$ .

$$A$$
 est symétrique  $\Leftrightarrow A = A^{\mathrm{T}}$ 

$$A$$
 est orthogonale  $\,\Leftrightarrow\,\, AA^{\rm T} = I_n \,\,\Leftrightarrow\,\, A^{-1} = A^{\rm T}$ 



On considère les matrices  $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 5 \\ 3 & 5 & 6 \end{pmatrix}$  et  $B = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ .

La matrice A est une matrice symétrique car  $A = A^{T}$ .

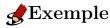
La matrice B est une matrice orthogonale car :

$$BB^{\mathrm{T}} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = I_{3}$$

# ^Théorème des axes principaux

Toute matrice symétrique A peut être diagonalisée à l'aide d'une matrice orthogonale : il existe  $\Gamma \in \mathbb{M}^{n \times n}(\mathbb{R})$  orthogonale et une matrice diagonale réelle  $\Lambda$  telles que :

$$A = \Gamma \Lambda \Gamma^{-1} = \Gamma \Lambda \Gamma^{T}$$



 $\begin{cases}
\text{On se donne la matrice } A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 2 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}.
\end{cases}$ 

# 7.4.2 Formes quadratiques



## Définition

Soit  $q: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ ,  $q(x) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} x_i x_j$ . On dit que q est une forme quadratique sur  $\mathbb{R}^n$ 

# **Définition**

On dit que la forme q(x) est :

- semi-définie positive si  $q(x) \ge 0 \ \forall x \in \mathbb{R}^n$ .
- semi-définie négative si  $q(x) \leq 0 \ \forall x \in \mathbb{R}^n$ .
- définie positive si  $q(x) > 0 \ \forall x \in \mathbb{R}^n$ .

- définie négative si  $q(x) < 0 \ \forall x \in \mathbb{R}^n$ .
- non définie si q(x) change de signe.

# **^**Proposition

La forme quadratique q est semi-définie (définie) positive si et seulement si toutes les valeurs propres de la matrice A de la forme sont positives.

#### ^Critère de Silvester

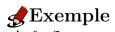
Une matrice A est semi-définie (définie) positive si et seulement si tous ses mineurs principales sont positifs, c'est à dire :

$$a_{11} \ge 0, \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} \ge 0, \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} \ge 0, \dots$$

Une matrice A est semi-définie (définie) négative si et seulement si les signes des mineurs principaux de A alternent :

$$a_{11} \le 0, \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} \ge 0, \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} \le 0, \dots$$

Avec les  $\leq$  ou  $\geq$  sont respectivement remplacés pas < et > dans le cas des matrices définies



# Chapitre 8

# Extremums en plusieurs variables

# Deuxième partie

Mat-307 : Courbes paramétrées et équations différentielles pour la physique

Parisse Bernard, CM Labeye-voisin Catherine,TD

# Chapitre 1

# Courbes paramétrées

La trajectoire d'un corps dans un plan est déterminé par le couple de coordonnées (x, y) dépendant du temps t, c'est une équation paramétrique.

# **O**Définition

Soient f et g deux fonctions définies sur  $I \subseteq \mathbb{R}$ .

Le point M(t) de coordonnées (f(t), g(t)) décrit une courbe du plan C appelée courbe paramétrée (de paramètre t). La fonction de I sur (C) qui à t associe M(t) est un paramétrage de (C).

Les équations  $\begin{cases} x = f(t) \\ y = g(t) \end{cases}$  définissent une représentation paramétrique de  $\mathscr{C}$ .

Notations: (x = x(t), y = y(t)) ou  $t \mapsto (x(t), y(t))$ 

Nous étudierons les propriétés des courbes paramétrées, qui peuvent être de deux natures :

- Cinématique : dépendantes du paramètre t.
  - ex : vitesse, accélération, ...
- Géométrique : indépendante du paramètre t.
  - ex: tangentes, ...

# Remarque

Par convention, on nomme le paramètre t le temps, bien que ce dernier peut n'avoir aucun rapport avec ce dernier.

De même, les vecteurs correspondants aux dérivées première et seconde, sont appelés respectivement vitesse et accélération.

# 1.1 Paramétrage et représentation graphique

La paramétrisation d'une courbe n'est jamais unique et il est possible de passer d'un paramétrage a l'autre.

#### Étude analytique d'une courbe paramétrée 1.2

#### 1.2.1 Domaine de définition et intervalle d'étude



# Définition

Le domaine de définition I du paramétrage est l'intersection des domaines de définition des fonctions x(t) et y(t).

$$\mathscr{D}_{\mathscr{C}} = \mathscr{D}_x \cap \mathscr{D}_y$$

Une fois le domaine de définition déterminée, on cherche à réduire le domaine de définition à un intervalle d'étude afin de simplifier l'étude. Pour ce faire, on utilise les propriétés de périodicité et de parités.

## Propriété

Soit la courbe  $\mathscr{C}$  défini par (x(t),y(t)). On étudie la périodicité des deux coordonnées. La coordonnée x(t) est périodique si  $x(t+T_1)=x(t)$  et la coordonnée y(t) est périodique  $si y(t+T_2) = y(t).$ 

Si  $T_1 = T_2 = T$  la période commune est T.

Si  $T_1 \neq T_2$  alors il faut déterminer la période commune T.

Pour ce faire, on a  $T = PPCM(T_1, T_2)$ .

La réduction de l'intervalle pour une courbe périodique de période T est [a, a + T] avec a = 0 ou  $a = \frac{T}{2}$ .

On rappelle que les fonctions sinus et cosinus sont  $2\pi$  périodique, et la tangente est  $\pi$ périodique.

Dans la plupart des cas, on fait en sorte que 0 soit dans l'intervalle pour pouvoir exploiter les propriétés de symétries.

# Propriété

Soit la courbe  $\mathscr{C}$  défini par (x(t), y(t)).

On étudie les propriétés de parités de chacune des coordonnées.

- Si x et y sont impaires, pour tout t la courbe est symétrique par rapport au centre
- Si x est impaire et y est paire, pour tout t la courbe est symétrique par rapport à l'axe  $(O_u)$ .
- Si x est paire et y est impaire, pour tout t la courbe est symétrique par rapport à l'axe  $(O_r)$
- Si x et y sont paires, pour tout t la courbe revient sur ces pas.

# $\mathbf{\mathscr{J}}$ Exemple

On se donne un courbe  $\mathscr C$  défini par :

$$\mathcal{C}: \mathcal{D}_{\mathcal{C}} \to \mathbb{R}$$

$$t \mapsto \begin{cases} x(t) = \sin(\frac{3t}{2}) \\ y(t) = \sin(\frac{t}{3}) \end{cases}$$

On recherche la période de chaque coordonnées :

$$x(t+T) = x(t)$$

$$\Leftrightarrow \sin\left(\frac{3t}{2} + T\right) = \sin\left(\frac{3t}{2}\right)$$

$$\Leftrightarrow \sin\left(3t + 4\pi\right)$$

$$\Leftrightarrow \sin\left(t + \frac{4\pi}{3}\right)$$

On déduit donc que la période de x(t) est  $T = \frac{4\pi}{3}$ .

$$y(t+T) = y(t)$$

$$\Leftrightarrow \sin\left(\frac{t}{3} + 2\pi\right)$$

$$\Leftrightarrow \sin(t+6\pi)$$

On déduit donc que la période de y(t) est  $T = 6\pi$ .

On cherche maintenant la période commune : en cherchant PPCM(4,6). On obtient une période commune  $T=12\pi$ 

# 1.2.2 Étude des branches infinies

Une fois l'intervalle d'étude déterminé, on se concentre sur l'étude des branches infinies.

# **D**éfinition

Soit une courbe  $\mathscr{C}$  défini par ses coordonnées (x(t), y(t)) sur son domaine de définition  $\mathscr{D}_{\mathscr{C}}$ . On que dit que la courbe  $\mathscr{C}$  possède une branche infinie si au moins l'une des quantités suivantes : a, l ou m tend vers l'infini.

$$\lim_{t \to a} \mathscr{C} = \begin{cases} \lim_{t \to a} x(t) = l \\ \lim_{t \to a} y(t) = m \end{cases}$$

La définition ci-dessus, nous indique l'existence de branches infinies.

Mais il faut maintenant déterminer si la courbe  $\mathscr C$  possède des asymptotes ou des branches paraboliques.

Cette information nous permet de tracer les courbes plus facilement.

## Propriété

Soit une courbe  $\mathscr C$  défini par ses coordonnées (x(t),y(t)) sur son domaine de définition  $\mathscr D_{\mathscr C}$ . On détermine la nature des branches infinies ainsi que son équation, en suivant les critères ci-après :

- Si  $\lim_{t\to a} x(t) = \pm \infty$  et  $\lim_{t\to a} y(t) = y_0$  avec  $y_0 \in \mathbb{R}$ , la courbe admet une asymptote horizontale d'équation  $y = y_0$ .
- Si  $\lim_{t\to a} x(t) = x_0$  et  $\lim_{t\to a} y(t) = \pm \infty$  avec  $x_0 \in \mathbb{R}$ , la courbe admet un asymptote verticale d'équation  $x = x_0$
- Si  $\lim_{t\to a} x(t) = \pm \infty$  et  $\lim_{t\to a} y(t) = \pm \infty$ , alors possible asymptote ou branche parabolique :
  - Si  $\lim_{t\to a} \frac{y(t)}{x(t)} = \pm \infty$ , la courbe admet une branche parabolique de direction asymptotique  $O_y$
  - Si  $\lim_{t\to a} \frac{y(t)}{x(t)} = 0$ , la courbe admet une branche parabolique de direction asymptotique  $O_x$
  - Si  $\lim_{t\to a} \frac{y(t)}{x(t)} = a$ , il faut continuer l'étude :
    - Si  $\lim_{t\to a} y(t) ax(t) = \pm \infty$ , la courbe admet une branche parabolique de direction asymptotique y = ax.
    - Si  $\lim_{t\to a} y(t) ax(t) = b$  avec  $b \in \mathbb{R}$ , la courbe admet une asymptote oblique d'équation y = ax + b

SChéma et exemples

# 1.2.3 Étude locale et points singuliers

On commence dans un premier temps par définir le vecteur  $\overrightarrow{OM(t)}$  (autrement appelé  $\overrightarrow{M(t)}$ ), qui est défini par  $\binom{x(t)}{y(t)}$ .

Afin d'amorcer une étude locale d'une courbe paramétrée il convient de dériver ce vecteur, on a donc :  $\overrightarrow{M'(t)} = \begin{pmatrix} x'(t) \\ y'(t) \end{pmatrix}$ , on obtient le vecteur vitesse.

Tout comme l'étude d'une fonction, tout ce qu'il de plus classique, l'essentiel de l'étude déroule au niveau des points d'annulations de ces dérivées.

#### **Tangentes**

# Propriété

Soit  $\mathscr{C}$  une courbe paramétrée par ses coordonnées x(t) et y(t). Nous considérons leurs dérivées, respectivement x'(t) et y'(t).

— Si  $x'(t_0) = 0$  et  $y'(t_0) \neq 0$ , la courbe admettra une tangente verticale en  $t = t_0$ .

Si  $x'(t_0) \neq 0$  et  $y'(t_0) = 0$ , la courbe admettra une tangente horizontale en  $t = t_0$ .

On peut se convaincre assez facilement de la direction des tangentes à l'aide du petit raisonnement suivant.

En effet, si  $x'(t_0) = 0$ , la dérivée est entièrement portée par le vecteur unitaire  $\overrightarrow{y}$ , de ce fait la tangente ne peut être que verticale, et réciproquement.

# Exemple

On considère la courbe  $\mathscr C$  définie par :

$$\mathcal{C}: \mathcal{D}_{\mathcal{C}} \to \mathbb{R}$$

$$t \mapsto \begin{cases} x(t) = \frac{4t^2 - 1}{t^3 + 1} \\ y(t) = \frac{4t^3 - t}{t^3 + 1} \end{cases}$$

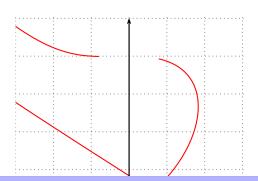
On dérive la composante x(t):

$$x'(t) = \frac{x(-4x^3 + 3x + 8)}{(t^3 + 1)^2}$$

On résout l'équation x'(t) = 0.

On obtient  $S = \{0, 1, 46\}$ 

La courbe admet deux tangentes verticales.



#### Points réguliers et singuliers

#### Définition

Soit  $\mathscr{C}$  une courbe paramétrée par ses coordonnées x(t) et y(t). Nous considérons le vecteur vitesse  $\overline{v(t)}$  du point M(t).

- Si  $v(t_0) \neq \overrightarrow{0}$  alors la courbe admet en  $t = t_0$  un point régulier.
- Si  $v(t_0) = \overrightarrow{0}$  alors la courbe admet en  $t = t_0$  un point singulier.

Il est nécessaire de bien comprendre ce que sont ces deux points. Un point régulier est "un point normal de la courbe", c'est à dire que la courbe est tangente au vecteur vitesse v(t). Un point singuliers quant à lui est un point très particulier qui peut être de plusieurs natures. Néanmoins, son étude locale est, par définition, impossible en se cantonnant uniquement au vecteur vitesse.

Pour remédier à cela, on va faire un développement limité en  $t_0$ , au minimum à l'ordre 3. On rappel la formule de Taylor, pour une fonction f en un point  $x_0$  à l'ordre n:

$$P_n(x) = \sum_{i=1}^n f^{(i)}(x_0) \frac{(x - x_0)^i}{i!}$$

On calcul les développements limités des deux coordonnées.

$$x(t) = x(t_0) + v_x(t_0)(t - t_0) + x''(t_0)\frac{(t - t_0)^2}{2!} + x^{(3)}(t_0)\frac{(t - t_0)^3}{3!} + \dots + o((t - t_0)^n)$$

et

$$y(t) = y(t_0) + v_y(t_0)(t - t_0) + y''(t_0)\frac{(t - t_0)^2}{2!} + y^{(3)}(t_0)\frac{(t - t_0)^3}{3!} + \dots + o((t - t_0)^n)$$

Puis on rassemble ces deux développement limités en un vecteur :

$$\overrightarrow{M(t)} = \begin{pmatrix} x(t_0) \\ y(t_0) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} v_x(t_0) \\ v_y(t_0) \end{pmatrix} (t-t_0) + \begin{pmatrix} x''(t_0) \\ y''(t_0) \end{pmatrix} \frac{(t-t_0)^2}{2} + \begin{pmatrix} x^{(3)}(t_0) \\ y^{(3)}(t_0) \end{pmatrix} \frac{(t-t_0)^3}{6} + \ldots + o(\|\overrightarrow{M(t)}\|^n)$$

Or par définition d'un point singulier  $(\overrightarrow{v(t_0)} = \overrightarrow{0})$ , on a :

$$\overrightarrow{M(t)} = \begin{pmatrix} x(t_0) \\ y(t_0) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x''(t_0) \\ y''(t_0) \end{pmatrix} \frac{(t-t_0)^2}{2} + \begin{pmatrix} x^{(3)}(t_0) \\ y^{(3)}(t_0) \end{pmatrix} \frac{(t-t_0)^3}{6} + \ldots + o(\|\overrightarrow{M(t)}\|^n)$$

Une fois cela fait nous cherchons les deux premiers vecteurs (associées a des degrés supérieurs à 2 dans le développement limité), non colinéaires. Ces deux vecteurs nous permettrons de définir la nature du point singulier, ainsi que le sens de parcours de la courbe à travers celui-ci.

# Propriété

Soit une courbe  $\mathscr{C}$  ayant un point singulier au point  $t=t_0$ .

Le développement limité de la courbe  ${\mathscr C}$  au point  $t=t_0$  à l'ordre n est le suivant :

$$\overrightarrow{M(t)} = \begin{pmatrix} x(t_0) \\ y(t_0) \end{pmatrix} + \ldots + \underbrace{\begin{pmatrix} x^{(p)}(t_0) \\ y^{(p)}(t_0) \end{pmatrix}}_{\overrightarrow{l}} \underbrace{\frac{(t-t_0)^p}{p!}}_{ \overrightarrow{p!}} + \ldots + \underbrace{\begin{pmatrix} x^{(q)}(t_0) \\ y^{(q)}(t_0) \end{pmatrix}}_{\overrightarrow{m}} \underbrace{\frac{(t-t_0)^q}{q!}}_{ \overrightarrow{q!}} + \ldots + o(\|\overrightarrow{M(t)}\|^n)$$

Avec les vecteurs  $\overrightarrow{l}$  et  $\overrightarrow{m}$ , les deux premiers vecteurs non colinéaires. La nature du point singulier est donnée par les critères suivants :

- Si p est impair et q est pair, alors il s'agit d'un point régulier.
- Si p est impair et q est impair, alors il s'agit d'un point d'inflexion.
- Si p est pair et q est impair, alors il s'agit d'un point de rebroussement de  $1^{\text{ère}}$  espèce.
- Si p est pair et q est pair, alors il s'agit d'un point de rebroussement de  $2^{\text{nde}}$  espèce.

propriétés sur le sens de parcours demander à la prof Images à faires

#### Convexité

Dans le cas d'un point d'inflexion, il peut-être utile de chercher si avant et après lui la courbe est convexe ou concave.

#### 1.2.4 Tableau de variation

## 1.2.5 Applications

# -`@́-Méthode :

Soit une courbe  $\mathscr{C}$ , voici le déroulement de son étude :

- 1. Détermination de son ensemble de définition
- 2. Étude de la périodicité et des symétries pour un éventuelle réduction de l'intervalle d'étude.
- 3. Étude des limites et des branches infinies, déterminer les asymptotes.
- 4. Étude locale, recherche des tangentes et des possibles points de rebroussements et d'inflexion.
- 5. Dressage du tableau de variation.
- 6. Dessin de la courbe  $\mathscr{C}$ .

# $\redsymbol{g} \mathbf{E}\mathbf{xemple}$

On considère la courbe  $\mathscr C$  définie par :

$$\mathscr{C}: \mathscr{D}_{\mathscr{C}} \to \mathbb{R}$$

$$t \mapsto \begin{cases} x(t) = \frac{2t}{1+t^2} \\ y(t) = \frac{2+t^3}{1+t^2} \end{cases}$$

On commence dans un premier temps par définir l'ensemble de définition. Dans notre cas, le dénominateur est commun aux deux fonctions.

On cherche les valeurs interdites du dénominateur :

$$1 + t^2 = 0$$
$$\Leftrightarrow t^2 = -1$$
$$\Leftrightarrow S = \{\emptyset\}$$

En effet, une racine carrée ne pouvant être négative dans  $\mathbb{R}$ , les fonctions n'admettent aucune valeur interdite. On obtient :  $\mathscr{D}_{\mathscr{C}} = \mathbb{R}$ .

On recherche ensuite d'éventuelles propriétés de périodicité et de parité.

Ici il n'y a pas de périodicité car il n'y aucune fonction trigonométrique. On pose ensuite :

$$x(-t) = \frac{2(-t)}{1 + (-t)^2} = \frac{-2t}{1 + t^2} = -x(t)$$
$$y(-t) = \frac{2 + (-t)^3}{1 + (-t)^2} = \frac{2 - t^3}{1 + t^2}$$

On déduit que la coordonnée x(t) est impaire et y(t) est ni paire ni impaire. Donc la courbe n'admet aucune parité et donc aucune symétrie.

On entame donc l'étude des branches infinies de la courbe.

On cherche les limites en  $+\infty$  et  $-\infty$  de la courbe  $\mathscr C$ :

$$\lim_{t \to +\infty} x(t) = \frac{2t}{t^2 \left(\frac{1}{t^2} + 1\right)} = \frac{2}{t \left(\frac{1}{t^2} + 1\right)} = 0^+$$

$$\lim_{t \to -\infty} x(t) = \frac{2}{t \left(\frac{1}{t^2} + 1\right)} = 0^-$$

$$\lim_{t \to +\infty} y(t) = \frac{2 + t^3}{1 + t^2} = \frac{t^3 \left(\frac{2}{t^3} + 1\right)}{t \left(\frac{1}{t^2} + 1\right)} = \frac{t^2 \left(\frac{2}{t^3} + 1\right)}{\frac{1}{t^2} + 1} = +\infty$$

$$\lim_{t \to -\infty} y(t) = \frac{t^2 \left(\frac{2}{t^3} + 1\right)}{\frac{1}{t^2} + 1} = -\infty$$

La courbe n'admet aucune asymptote.

On passe désormais à l'étude local de la courbe C. On détermine le vecteur vitesse :

$$\overrightarrow{v} = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{-2t+2}{(1+t^2)^2} \\ \frac{t(t^3+3t-4)}{(1+t^2)^2} \end{pmatrix}$$

On cherche les points d'annulation des dérivées :

$$\Leftrightarrow \frac{-2t+2}{(1+t^2)^2} = 0$$
$$\Leftrightarrow -2t+2 = 0$$
$$\Rightarrow S = \{1\}$$

$$\Leftrightarrow \frac{t(t^3 + 3t - 4)}{(1 + t^2)^2}$$
$$\Leftrightarrow t(t^3 + 3t - 4) = 0$$
$$\Leftrightarrow t(t - 1)(t^2 + t - 4) = 0$$
$$\Rightarrow S = \{0, 1\}$$

On voit que pour t=1, la courbe admet un possible point singulier et une tangente horizontale pour t=0.

Pour plus de détails, on effectue un développement limité du vecteur  $\overrightarrow{v}$  au point 1 à l'ordre

5. On pose t=h+1. On peut donc réécrire :

$$\begin{cases} x(h) = \frac{2(h+1)}{1+(1+h)^2} = (2h+2)\frac{1}{2+2h+h^2} = (2h+2)\frac{1}{2} \times \frac{1}{1+h+\frac{h^2}{2}} \\ y(h) = \frac{2+(h+1)^3}{1+(1+h)^2} = (h^3+3h^2+3h+3)\frac{1}{2} \times \frac{1}{1+h+\frac{h^2}{2}} \end{cases}$$

On pose  $u = h + \frac{h^2}{2}$ , on cherche le développement limité de  $\frac{1}{1+u}$ .

$$\frac{1}{1+u} = \sum_{k=0}^{n} (-1)^k u^k + o(x^n)$$

A l'ordre 5, on a donc :

$$\begin{split} \frac{1}{1+u} &= 1 - u + u^2 - u^3 + u^4 - u^5 + o(u^5) \\ &= 1 - \left(h + \frac{h^2}{2}\right) + \left(h + \frac{h^2}{2}\right)^2 - \left(h + \frac{h^2}{2}\right)^3 + \left(h + \frac{h^2}{2}\right)^4 - \left(h + \frac{h^2}{2}\right)^5 + o(h^5) \\ &= 1 - h - \frac{h^2}{2} + \left(h^2 + h^3 + \frac{h^4}{2}\right) - \left(h^3 + \frac{3h^4}{2} + h^5\right) + \left(h^4 + \frac{6h^5}{2}\right) + o(h^5) \\ &= 1 - h + \left(\frac{-1}{2} + 1\right)h^2 + \left(\frac{1}{2} - \frac{3}{2} + 1\right)h^4 + \left(-1 + \frac{6}{2}\right)h^5 + o(h^5) \\ &= 1 - h + \frac{h^2}{2} + \frac{4}{6}h^5 + o(h^5) = \frac{1}{1 + h + \frac{h^2}{2}} \end{split}$$

Pour déterminer les développements limités de chacune des composantes, il nous suffit de poser :

$$x(h) = (h+1)\frac{1}{1+h+\frac{h^2}{2}}$$

$$= (h+1)\left(1-h+\frac{h^2}{2}+\frac{4}{6}h^5+o(h^5)\right)$$

$$= h-h^2+\frac{h^3}{2}+1-h+\frac{h^2}{2}+\frac{4}{6}h^5+o(h^5)$$

$$= 1+\left(-1+\frac{1}{2}\right)h^2+\frac{h^3}{2}+\frac{2}{3}h^5+o(h^5)$$

$$= 1-\frac{h^2}{2}+\frac{h^3}{2}+\frac{2}{3}h^5+o(h^5)$$

$$y(h) = \frac{1}{2} \left( h^3 + 3h^2 + 3h + 3 \right) \frac{1}{1 + h + \frac{h^2}{2}}$$

$$= \frac{1}{2} \left( h^3 + 3h^2 + 3h + 3 \right) \left( 1 - h + \frac{h^2}{2} + \frac{2}{3}h^5 + o(h^5) \right)$$

$$= \frac{1}{2} \left( h^3 - h^4 + \frac{h^5}{2} + 3h^2 - 3h^3 + \frac{3}{2}h^4 + 3h - 3h^2 + \frac{3}{2}h^3 + 3 - 3h + \frac{3}{2}h^2 + 2h^5 + o(h^5) \right)$$

$$= \frac{1}{2} \left( 3 + \left( 3 - 3 + \frac{3}{2} \right) h^2 + \left( 1 - 3 + \frac{3}{2} \right) h^3 + \left( -1 + \frac{3}{2} \right) h^4 + \left( \frac{1}{2} + \frac{3}{2} + 2 \right) h^5 + o(h^5) \right)$$

$$= \frac{1}{2} \left( 3 + \frac{3}{2}h^2 - \frac{h^3}{2} + \frac{h^4}{2} + 4h^5 + o(h^5) \right)$$

$$= \frac{3}{2} + \frac{3}{4}h^2 - \frac{h^3}{4} + \frac{h^4}{4} + 2h^5 + o(h^5)$$

On effectue le changement de variable inverse sur h sur les deux coordonnées, on obtient alors :

$$x(t) = 1 - \frac{(t-1)^2}{2} + \frac{(t-1)^3}{2} + \frac{2}{3}(t-1)^5 + o((t-1)^5)$$
$$y(t) = \frac{3}{2} + \frac{3}{4}(t-1)^2 - \frac{(t-1)^3}{4} + \frac{(t-1)^4}{4} + 2(t-1)^5 + o((t-1)^5)$$

On peut construire le vecteur position à partir des développements limités :

$$\overrightarrow{M}(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{3}{2} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ \frac{3}{4} \end{pmatrix} (t-1)^2 + \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ \frac{-1}{4} \end{pmatrix} (t-1)^3 + \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{1}{4} \end{pmatrix} (t-1)^4 + \begin{pmatrix} \frac{2}{3} \\ 2 \end{pmatrix} (t-1)^5 + o(\|\overrightarrow{M}(t)\|^5)$$

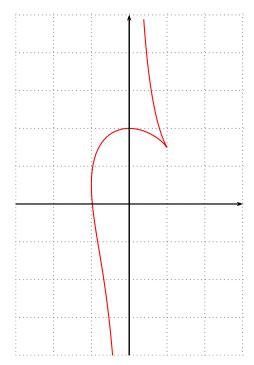
Ici les deux premier vecteurs non colinéaires sont portées par les puissance p=2 et q=3. p est paire et q est impaire, on voit que le point  $\left(1,\frac{3}{2}\right)$  est un point de rebroussement de  $1^{\text{ère}}$  espèce.

Les vecteurs  $\overrightarrow{u} = \begin{pmatrix} \frac{-1}{2} \\ \frac{3}{4} \end{pmatrix}$  et  $\overrightarrow{v} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ \frac{-1}{4} \end{pmatrix}$  forment une base.

On compile toutes les informations précédemment déterminées dans un tableau de varia-

t	$-\infty$	0	1		$+\infty$
x'		+	0	_	
x(t)	0+	0 —	1		0
y'	+	0	- 0	+	
y(t)	$-\infty$	2	$\frac{3}{2}$		$+\infty$

Il ne nous reste plus qu'a tracer la courbe  $\mathscr{C}$ .



# 1.3 Courbes en polaire

Cette section se concentrera sur l'étude des fonctions défini



Une courbe en polaire est une courbe paramétrée par :

$$\mathcal{C} : \mathcal{D}_f \to \mathbb{R}$$

$$\theta \mapsto r(\theta)$$

où  $r(\theta)$  est la distance algébrique du point M à l'origine. Autrement dit,  $\overrightarrow{OM(\theta)} = r(\theta) \overrightarrow{u_r(\theta)} = r(\theta) \begin{pmatrix} \cos \theta \\ \sin \theta \end{pmatrix}$ 

Le fait que  $r(\theta)$  soit une distance algébrique traduit le fait que ... Le point  $M(\theta)$  est donc bien à une distance  $|r(\theta)|$  mais dans la direction  $-\overrightarrow{u_r(\theta)}$ .

## **₽**Propriété

Soit  $\mathscr C$  une courbe en polaire, un paramétrage de la courbe  $\mathscr C$  serait :

$$r(\theta) \Leftrightarrow \begin{cases} x(\theta) = r(\theta)\cos(\theta) \\ y(\theta) = r(\theta)\sin(\theta) \end{cases}$$

La plupart du temps, ramener une courbe en polaire en paramétrée n'est pas un choix judicieux pour son étude.

#### 1.3.1 Domaine de définition et intervalle d'étude

Périodicité : Si la période n'est pas multiple de  $2\pi$ , alors il faut faire des rotations pour déterminer la courbe dans son ensemble. Symétries :

# 1.3.2 Étude des branches infinies

#### **⊱**Propriété

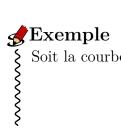
- Si  $r(\theta)$  est périodique :
  - Si  $\lim_{\theta \to \theta_0} r(\theta) \sin \theta \theta_0 = l$  avec  $l \in \mathbb{R}$ , la courbe admet une asymptote oblique d'équation y = l dans le repère tourné d'angle  $\theta_0$ .
- Si  $r(\theta)$  n'est pas périodique :
  - Si  $\lim_{\theta \to \pm \infty} r(\theta) = \pm \infty$ , la courbe tend vers l'infini en spiralant.
  - Si  $\lim_{\theta \to \pm \infty} r(\theta) = 0$ , la courbe tend vers 0 en spiralant.
  - Si  $\lim_{\theta \to \pm \infty} r(\theta) = l$  avec  $l \in \mathbb{R}^*$ , la courbe s'enroule vers le cercle centré à l'origine et de rayon |l|.

#### 1.3.3 Étude locale

#### 1.3.4 Tableau de variation

# 1.3.5 Applications

1.4. CONIQUES 59



Soit la courbe  $\mathscr C$  défini par la fonction  $r(\theta)$  :

$$r(\theta)$$
 :  $\mathcal{D}_r \to \mathbb{R}$   
 $\theta \mapsto 1 + \frac{1}{\theta - \frac{\pi}{4}}$ 

# 1.4 Coniques

# Chapitre 2

Propriétés métrique des courbes

# Chapitre 3 Intégrales curvilignes

# Chapitre 4

# Généralités



#### Définition

Une équation différentielle est une équation reliant une fonction et ses dérivées successives. L'inconnue est donc une fonction.

On peut l'écrire de façon très générale sous la forme  $F(x,y,y',y'',\ldots,y^{(n)})=0$  où y(x)est la fonction inconnue.

# Définition

On appelle système différentiel un ensemble d'équations différentielles, qui ne peuvent être résolues indépendamment les unes des autres.

Il se présente sous la forme :

$$\begin{cases} a_n y_1^{(n)} + a_{n-1} y_1^{(n-1)}(t) + \dots + a_2 y_1''(t) + a_1 y_1'(t) + a_0 y_1(t) = b_1(t) \\ \vdots \\ c_n y_k^{(n)} + c_{n-1} y_k^{(n-1)}(t) + \dots + c_2 y_k''(t) + c_1 y_k'(t) + c_0 y_k(t) = b_k(t) \end{cases}$$

où les  $y_k$  sont les fonctions inconnues,  $a_n$  et  $c_n$  des coefficients et  $b_k(t)$  représente les second membres des équations.

Courbe intégrale

# Chapitre 5

# Méthodes de résolutions explicites

Nous allons dans ce chapitre explorer les différentes méthodes de résolution (selon le type d'équation) qui permettent de résoudre une équation différentielle ou un système différentielle de manière exacte.

Il est important de comprendre que nous ne connaissons aucune méthode de résolution générale, seulement des méthodes s'appliquant dans certains cas.

# 5.1 Équations différentielles linéaires d'ordre n

# Définition

Une équation différentielle linéaire d'ordre est une équation de la forme :

$$a_n(t)y^{(n)} + a_{n-1}(t)y^{(n-1)} + \ldots + a_1(t)y' + a_0(t)y + b(t) = 0$$

où y est la fonction inconnue

 $a_0(t), \ldots, a_n(t)$  sont des fonctions indépendantes de y

# Propriété

On appelle polynôme caractéristique, le polynôme qui associe a chaque dérivées d'ordre n de l'équation homogène une variable r à la puissance n.

$$a_n y^{(n)} + a_{n-1} y^{(n-1)} + \ldots + a_1 y' + a_0 y + b(t) = 0 \Leftrightarrow a_n r^n + a_{n-1} y^{n-1} + \ldots + a_1 r + a_0$$

#### <sup>4</sup>Théorème

Si le polynôme caractéristique n'admet pour racine uniquement des racines simples  $r_1, \ldots, r_n \in \mathbb{C}$ , l'ensemble des solutions est alors l'espace vectoriel engendré par  $\{e^{r_1t}, \ldots, e^{r_nt}\}$ .

#### Théorème

Si le polynôme caractéristique P(r) admet des racines multiples, pour chaque racine  $r_k$  de multiplicité m > 1

# **Exemple**

- Ordre 1: y' ty = 0
- Ordre 2: y'' + 2y' + y = 0- Ordre 5:  $y^{(5)} + y^{(4)} 4y^{(3)} 16y'' 20y' 12y = 0$

#### Équations différentielles à variables séparables 5.2

# Définition

On dit qu'une équation différentielle est à variable séparées si l'on peut factoriser f(y,t)en termes ne dépendant que de y ou que de t.

$$y' = f(y, t) = g(t)h(y)$$

# **&**Exemple

- Soit  $y'(t) = t^2 y(t)$ On peut factoriser par  $g(t) = t^2$  et h(y) = y, on a donc bien f(y,t) = g(t)h(y). L'équation est a variables séparables.
- Soit  $y'(t)y^2(t) = e^t$ On peut la réécrire :  $y'(t) = \frac{e^t}{y^2(t)}$ On peut factoriser par  $g(t) = e^{t}$  et  $h(y) = \frac{1}{y^2}$ . L'équation est à variables séparables.
- L'équation  $y'(t) + y(t) t^2 = 0$  n'est pas à variables séparables car l'on ne peut pas factoriser cette dernière.

# - Méthode: Résolution d'une équation différentielle à variables séparées

- 1. On vérifie, par l'intermédiaire de la définition, si l'équation est à variables séparables.
- 2. On pose  $\frac{y'}{h(y)} = g(t)$ .
- 3. On intègre la quantité précédemment déterminer  $\int \frac{y'}{h(y)dt} = \int g(t)dt$ .
- 4. On effectue le changement de variable u=y donc du=y'dt, on obtient :  $\int \frac{du}{h(u)} = \int g(t)dt.$
- 5. On obtient : H(u) = G(t) + C où H et F sont respectivement les primitives de fet  $\frac{1}{q}$  et C une constante.

- 6. On cherche  $H^{-1}$  la fonction réciproque H.
- 7. On effectue  $y(t) = u = H^{-1}(F(t) + C)$

# **Exemple**

— Soit l'équation  $(e^t + 1)y' + e^t y^2 = 0$ .

On souhaite savoir si l'équation est à variables séparables.

On peut réécrire :  $y' = \frac{e^t}{e^t + 1} y^2$  avec  $g(t) = \frac{e^t}{e^t + 1}$  et  $h(y) = y^2$ .

L'équation est à variables séparables.

On pose donc:

$$\int \frac{y'}{h(y)} dt = \int g(t) dt$$

$$\Leftrightarrow \int \frac{y'}{y^2} dt = \int \frac{-e^t}{e^t + 1} dt$$

$$\Leftrightarrow -\int -\frac{y'}{y^2} dt = \int \frac{-e^t}{e^t + 1} dt$$

$$\Leftrightarrow -\frac{1}{y} + C_1 = \ln(e^t + 1) + C_2$$

$$\Leftrightarrow y = \frac{1}{\ln(e^t + 1) + C} \text{ avec } C = C_2 - C_1$$

La solution de l'équation est donc :  $y(t) = \frac{1}{\ln(e^t + 1) + C}$ 

— Soit l'équation  $y' = e^t y^2(t)$ .

On voit facilement que l'équation est à variables séparables.

On pose:

$$\frac{y'(t)}{y^2(t)} = e^t$$

$$\Leftrightarrow \int \frac{y'(t)}{y^2(t)} = \int e^t dt$$

$$\Leftrightarrow \int \frac{du}{u^2} = \int e^t dt \text{ avec } u = y \Rightarrow du = y'(t)dt$$

$$\Leftrightarrow \frac{-1}{u} = e^t + C$$

# 5.3 Systèmes différentielles linéaires

# 5.3.1 Résolution par diagonalisation

Dans un premier temps nous allons nous intéresser à la résolution des systèmes différentiels linéaire d'ordre 1 homogène.

#### <sup>t</sup>Théorème

Soit un système différentiel linéaire d'ordre 1 et sa représentation matriciel.

$$\begin{cases} y_1' = a_1 y_1 + b(t) \\ \vdots \\ y_n' = c_1 y_n + b_n(t) \end{cases} \Leftrightarrow Y'(t) = AY(t) + B(t)$$

On s'intéresse aux solutions homogènes (B=0) d'un tel système. On pose Y=PZ, le système devient : Z'=DZ Où D est la matrice diagonale semblable à A et P la matrice de passage vers la base où D existe.

Les solutions d'un tel système sont données par :

$$\begin{cases} z_1 = C_1 e^{\lambda_1 t} \\ \vdots \\ z_n = C_n e^{\lambda_n t} \end{cases}$$

Seulement nous cherchons les solutions de Y et non de Z, par définition de Z il suffit de poser :

$$Y = PZ$$

#### ODémonstration |

Soit un système différentiel linéaire d'ordre 1 et sa représentation matriciel :

$$Y' = AY$$

Par hypothèse, nous considérons A diagonalisable, donc :

$$Y' = PDP^{-1}$$

On pose  $P^{-1}Y = Z$  on peut réécrire :

$$PZ = PDZ$$

On dérive la quantité PZ, P étant constante on obtient PZ', donc :

$$PZ' = PDZ$$

La matrice P est, par définition, inversible (matrice de passage), on peut donc simplifier par P.

$$Z' = DZ$$

On obtient donc le système différentiel suivant :

$$\begin{cases} z_1' = \lambda_1 z_1 \\ \vdots \\ z_n' = \lambda_n z_n \end{cases}$$

Et en résolvant, les équations une a une du système on obtient finalement :

$$\begin{cases} z_1(t) = C_1 e^{\lambda_1 t} \\ \vdots \\ z_n(t) = C_n e^{\lambda_n t} \end{cases}$$

Donc  $z(t) = C_1 e^{\lambda_1 t} + \ldots + C_n e^{\lambda_n t}$ 

# **Exemple**

Nous souhaitons résoudre le système différentiel suivant :

$$\begin{cases} -x' + x + 3y = 0 \\ -y' + 4x - 3y = 0 \end{cases}$$

On commence par mettre le système sous forme résolue :

$$\begin{cases} x' = x + 3y \\ y' = 4x - 3y \end{cases}$$

On cherche sa représentation matriciel, on pose  $Y = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ .

On peut écrire :

$$Y' = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 4 & -3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

On pose :  $Z = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix} = PV$ . On peut réécrire le système comme Z' = DZ.

Partons à la recherche de la matrice diagonale D et notamment des éléments propres de A.

Ici  $P_A(\lambda) = (1 - \lambda)(-3 - \lambda) - 12$ , sa résolution nous renvoie :  $\lambda_1 = -5$  et  $\lambda_2 = 3$ .

On recherche les vecteurs propres associés aux valeurs propres  $\lambda_1$  et  $\lambda_2$ .

La recherche des vecteurs et sous-espaces propres nous donne :

La matrice A est diagonalisable, on en déduit les matrices D et P:

$$D = \begin{pmatrix} -5 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} \text{ et } P = \begin{pmatrix} -1 & 3 \\ 2 & 2 \end{pmatrix}$$

On peut donc réécrire le système comme :

$$Z' = \begin{pmatrix} z_1' \\ z_2' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -5 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}$$

Il nous faut donc résoudre :

$$\begin{cases} z_1' = -5z_1 \\ z_2' = 3z_2 \end{cases}$$

Par le théorème précédent, on déduit :

$$\begin{cases} z_1(t) = C_1 e^{-5t} \\ z_2(t) = C_2 e^{3t} \end{cases}$$

Pour trouver les solution pour y il suffit de poser :

$$\Leftrightarrow Y = PZ$$

$$\Leftrightarrow Y = \begin{pmatrix} -1 & 3 \\ 2 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow Y = \begin{pmatrix} -z_1 + 3z_2 \\ 2(z_1 + z_2) \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow Y = \begin{pmatrix} -C_1 e^{-5t} + 3C_2 e^{3t} \\ 2(C_1 e^{-5t} + C_2 e^{3t}) \end{pmatrix}$$

Les solutions du système sont donc :

$$\begin{cases} x(t) = -C_1 e^{-5t} + 3C_1 e^{3t} \\ y(t) = 2(C_1 e^{-5t} + C_2 e^{3t}) \end{cases}$$

On s'intéresse désormais aux solutions particulières de tels systèmes.

#### ⁴Théorème

Soit un système différentiel linéaire d'ordre 1 et sa représentation matriciel.

$$\begin{cases} y_1' = a_1 y_1 + \ldots + a_n y_n + b \\ \vdots \\ y_n' = c_1 y_1 + \ldots + c_n y_n + b_n \end{cases} \Leftrightarrow Y' = AY + B$$

On pose Y=PV où P est la matrice de passage entre la base canonique et la base où se trouve la matrice diagonale.

Les solutions particulières d'un tel système sont données comme il suit :

$$V' = DV + \underbrace{P^{-1}B}_{C} \Leftrightarrow \begin{cases} v'_1 = \lambda_1 v + c_1 \\ \vdots \\ v'_n = \lambda_n + c_n \end{cases}$$

Pour revenir sur la variable y il suffit d'appliquer la matrice  $P^{-1}$  sur le système défini par la variable v.

#### **ODémonstration**

Soit le système sous forme matricielle, Y' = AY + B. On considère le vecteur V tel que Y = PV

$$\Leftrightarrow Y' = AY + B$$

$$\Leftrightarrow (PV)' = APV + B$$

$$\Leftrightarrow PV' = APV + B$$

$$\Leftrightarrow V' = \underbrace{P^{-1}AP}_{D}V + P^{-1}B$$

$$\Leftrightarrow V' = DV + P^{-1}B$$

#### **&**Exemple

On considère le système différentiel :

$$\begin{cases}
-z_1' + z_1 - z_2 = e^t \\
-z_2' + 2z_1 + 4z_2 = 0
\end{cases}$$

On isole la plus haute dérivée :

$$\begin{cases} z_1' = z_1 - z_2 + e^t \\ z_2' = 2z_1 + 4z_2 \end{cases}$$

On réécrit le système sous sa forme matricielle, pour ce faire on pose  $Y = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}$ . On a donc :

$$Y' = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 4 \end{pmatrix} Y + \begin{pmatrix} e^t \\ 0 \end{pmatrix}$$

On essaie de diagonaliser la matrice A.

On commence donc par rechercher les éléments propres.

Ici  $P_A(\lambda) = (1 - \lambda)(4 - \lambda) - 4$  et sa résolution nous donne  $\lambda_1 = 3$  et  $\lambda_2 = 2$ .

La recherche des sous-espaces propres nous renvoie :

$$E_{\lambda_1} = \operatorname{vect}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}\right)$$

$$E_{\lambda_2} = \operatorname{vect}\left(\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}\right)$$

La matrice est diagonalisable. On déduit donc :

$$D = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \text{ et } P = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -2 & -1 \end{pmatrix}$$

On en profite pour déterminer la matrice de passage inverse :

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ -2 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

On déduit que  $P^{-1} = \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$ .

On défini V tel que Y = PV, on a donc  $V' = DV + P^{-1}B$ .

$$\Leftrightarrow V' = DV + P^{-1}B$$

$$\Leftrightarrow V' = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \times V + \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -e^t \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow V' = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix} \times V + \begin{pmatrix} e^t \\ -2e^t \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} v'_1 = 3v_1 + e^t \\ v'_2 = 2v_2 - 2e^t \end{cases}$$

On résout donc les deux équations indépendamment.

- 1. Recherche de la solution générale de l'équation  $v_1' = 3v_1 + e^t$  (E).
  - (a) Résolution de l'équation homogène  $v_{1h}$ : On détermine l'équation homogène associée  $(E_0): v_1' = 3v_1$ .

Par l'un des théorèmes précédent, on sait que les solutions de cette équation sont de la forme :

$$v_{1h}(t) = C_1 e^{3t}$$

La fonction  $v_{1h} = C_1 e^{3t}$  est solution générale de l'équation (E)

(b) Recherche d'une solution particulière  $v_{1p}$ :
On utilise la méthode de variation de la constante. Pour ce faire on pose  $C_1 = k(t)$ , on a donc:

$$v_1(t) = k(t)e^{3t}$$
  
 $v'_1 = k'(t)e^{3t} + 3k(t)e^{3t}$ 

On peut réécrire (E) de la manière suivante :

$$\Leftrightarrow k'(t)e^{3t} + 3k(t)e^{3t} = 3k(t)e^{3t} + e^{t}$$

$$\Leftrightarrow k'(t) = e^{-2t}$$

$$\Leftrightarrow k(t) = \int e^{-2t} dt$$

$$\Leftrightarrow k(t) = \frac{1}{-2} \int e^{-2t}$$

$$\Leftrightarrow k(t) = \frac{1}{-2}e^{-2t}$$

On injecte la fonction k(t) dans la solution homogène :

$$v_{1p} = \frac{e^{-t}}{-2}e^{3t} = \frac{e^t}{-2}$$

La fonction  $v_{1p}(t)$  est une solution particulière de l'équation (E).

(c) Déduction de la solution générale de (E) : Par le principe de superposition, on déduit la solution générale de l'équation :

$$v_1(t) = v_{1h} + v_{1p}$$

$$v_1(t) = C_1 e^{3t} - \frac{e^t}{2}$$

2. Recherche de la solution générale  $v_2' = 2v_2 - 2e^t$ :

(a) Résolution de l'équation homogène associée  $(E_0)$ : Par le même raisonnement que précédemment, on trouve que :

$$v_{1h}(t) = C_2 e^{2t}$$

(b) Recherche d'une solution particulière : On réutilise la méthode de variation de la constante. On pose  $C_2 = k(t)$ , alors :

$$v_2 = k(t)e^{2t}$$

$$v_2' = k'(t)e^{2t} + 2k(t)e^{2t}$$

On a donc:

$$\Leftrightarrow k'(t)e^{2t} + 2k(t)e^{2t} = 2k(t)e^{2t} - 2e^{t}$$

$$\Leftrightarrow k'(t) = -2e^{-t}$$

$$\Leftrightarrow k(t) = \int -2e^{-t} dt$$

$$\Leftrightarrow k(t) = -2\int e^{-t}$$

$$\Leftrightarrow k(t) = 2e^{-t}$$

On injecte la fonction k(t) dans la solution homogène :

$$v_{1p} = 2e^{-t}e^{2t} = 2e^{t}$$

La fonction  $v_{1p}$  est solution particulière de l'équation (E).

(c) Déduction de la solution générale : Par le principe de superposition, on a :

$$v_2(t) = C_2 e^{2t} + 2e^t$$

On peut alors réécrire le système précédent comme :

$$\begin{cases} v_1(t) = C_1 e^{3t} - \frac{e^t}{2} \\ v_2(t) = C_2 e^{2t} + 2e^t \end{cases}$$

Par la définition du vecteur V on peut écrire :

$$\Leftrightarrow Y = PV$$

$$\Leftrightarrow Y = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ -2 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow Y = \begin{pmatrix} v_1 + v_2 \\ -2v_1 - v_2 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow Y = \begin{pmatrix} C_1 e^{3t} - \frac{e^t}{2} + C_2 e^{2t} + 2e^t \\ -2C_1 e^{3t} + e^t - C_2 e^{2t} - 2e^t \end{pmatrix}$$

Le système a donc pour solutions :

$$\begin{cases} z_1(t) = C_1 e^{3t} - \frac{e^t}{2} + C_2 e^{2t} + 2e^t \\ z_2(t) = -2C_1 e^{3t} + e^t - C_2 e^{2t} - 2e^t \end{cases}$$

#### 5.3.2 Comportement des solutions selon les valeurs propres

#### 5.3.3 Tracés de systèmes différentiels

#### **Exemple**

On reprend l'exemple de la résolution d'un système homogène. On a le système suivant, ses solutions et ses conditions :

$$\begin{cases} x' = x + 3y \\ y' = 4x - 3y \end{cases} \begin{cases} x(t) = -C_1 e^{-5t} + 3C_2 e^{3t} \\ y(t) = 2(C_1 e^{-5t} + C_2 e^{3t}) \end{cases}$$
les conditions  $x(0) = a$  et  $y(0) = b$ 

On commence par déterminer les constantes  $C_1 = \mu$  et  $C_2 = \nu$  en fonction des conditions initiales :

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x(0) = -\mu e^{-5t} + 3\nu e^{3t} \\ y(0) = 2(\mu e^{-5t} + \nu e^{3t}) \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -\mu e^{-5t} + 3\nu e^{3t} = a \\ 2(\mu e^{-5t} + \nu e^{3t}) = b \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -\mu + 3\nu = a \\ 2\mu + 2\nu = b \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -\mu + 3\nu = a \\ 8\nu = b + 2a \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -\mu + 3\nu = a \\ \nu = \frac{b+2a}{8} \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \mu = \frac{3b+2a}{8} \\ \nu = \frac{b+2a}{8} \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \mu = \frac{3b+2a}{8} \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \mu = \frac{3b+2a}{8} \end{cases}$$

On peut donc réécrire les solutions :

$$\begin{cases} x(t) = \left(\frac{-3b - 2a}{8}\right) e^{-5t} + \left(\frac{3b + 6a}{8}\right) e^{3t} \\ y(t) = \left(\frac{6b + 2a}{8}\right) e^{-5t} + \left(\frac{2b + 4a}{8}\right) e^{3t} \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x(t) = \frac{1}{8} \left( (-3b - 2a) e^{-5t} + 3 \left(b + 2a\right) e^{3t} \right) \\ y(t) = \frac{1}{4} \left( (3b + a) e^{-5t} + (b + 2a) e^{3t} \right) \end{cases}$$

#### 5.4 Intégrales premières ou constantes du mouvement

Lorsqu'il n'est pas possible de résoudre de manière explicite une équation ou un système différentielle, il peut être judicieux de passer par une intégrale première (autrement appelée constante du mouvement.



#### Définition

Pour un système autonome, la fonction V est une intégrale première si et seulement si la quantité  $\overrightarrow{\nabla}V \times f = 0$ 

— Équations de prédation de Lokta-Volterra :

Exemple

— Équa
Il s'a;
préda
de pr
au no

Où le
— la
— la
— la
On o
systè
veme Il s'agit d'un couple d'équation différentielle, décrivant l'évolution des proies et des prédateurs présent dans un milieu. On pose x(t) le nombre de proie et y(t) le nombre de prédateurs. On suppose que le nombre de proie est linéairement proportionnel au nombre de prédateur et réciproquement.

$$\begin{cases} x'(t) = ax(t) - bx(t)y(t) \\ y'(t) = -cy(t) + dy(t)x(t) \end{cases}$$

Où les constantes a, b, c et d sont positives dont chacune représente respectivement :

- la natalité naturelle des proies
- la mortalité liée aux prédateurs des proies
- la mortalité naturelle des prédateurs
- la natalité des prédateurs liée au nombre de prédateur

On constate que le système n'est pas linéaire, on ne peut donc pas résoudre le système par les méthodes présentés précédemment. On donne la constante du mouvement:

$$V(x,y) = dx - c\ln(x) + by - a\ln(y)$$

Les solutions du systèmes sont donc des courbes de niveaux de V(x,y)

#### Utilisation des formes différentielles 5.5

#### Autres méthodes 5.6

#### 5.7Comportement des solutions

#### 5.7.1Comportement asymptotique

#### 5.7.2Comportement selon les valeurs propres

Il est nécessaire pour la résolution des systèmes de les "convertir" en problèmes de Cauchy.

#### Propriété

On peut réécrire une système différentiel sous une forme matriciel.

— Pour un système d'ordre 1 :

$$Y' = AY + B$$

— Pour un système d'ordre n :

$$Y^{(n)} = AY + B$$

où Y est le vecteur contenant toutes les dérivées d'ordre inférieur à n:

$$Y = \begin{pmatrix} y_1' \\ \vdots \\ y_k' \\ \vdots \\ y_1^{(n)} \\ \vdots \\ y_k^{(n)} \end{pmatrix}$$

## **Exemple**

On considère le système :

$$\begin{cases} \dot{x} = x - y + e^t \\ \dot{y} = 2x + 4y \end{cases} \quad \text{Ici} : Y = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 4 \end{pmatrix} \text{ et } b(t) = \begin{pmatrix} e^t \\ 0 \end{pmatrix}.$$

. On peut donc écrire :  $\dot{Y} = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 4 \end{pmatrix} Y + \begin{pmatrix} e^t \\ 0 \end{pmatrix}$ 

Soit le système :

$$\begin{cases} x'' = -2\omega^2 x + \omega^2 y \\ y'' = \omega^2 x - 2\omega^2 y \end{cases}$$

On pose donc le vecteur Y contenant toutes les dérivées d'ordres inférieurs à 2. On a donc Y = (x, y, x', y'). Puis on fait sorte de retrouver le même système par multiplication. On obtient :

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ -2\omega^2 & \omega^2 & 0 & 0 \\ \omega^2 & -2\omega^2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Donc on peut écrire :  $Y' = \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ x'' \\ y'' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ -2\omega^2 & \omega^2 & 0 & 0 \\ \omega^2 & -2\omega^2 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ x' \\ y' \end{pmatrix}$ 

## 5.8 Systèmes différentiels linéaires d'ordre 1

Diagonalisation dans  $\mathbb C$ 

## 5.8.1 Résolution par triangulation

## Introduction au calcul variationnel

blaaa blabla

## 6.1 Lagrangien



Théorème d'Euler-Lagrange 
$$\frac{d}{dt}\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}_i} = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x_i}$$

#### 6.2 Hamiltonien

$$\mathcal{H}(q_i, p_i, t) = \sum_{k}^{N} \dot{q}_k p_k - \mathcal{L}(q_i, \dot{q}_i, t)$$

# Troisième partie

Mec-301 : Mécanique du solide indéformable

Introduction :: Tourabi Ali, CM & TD

## Torseurs

Le torseur est un objet français (Cocorico!), permettant de représenter toutes les actions que subit un solide.

C'est un outils qui facilite les calculs et la formulation des lois. En effet, il faudrait diviser les lois en plusieurs théorème pour complètement inclure les informations contenues dans un torseur.

Les torseurs sont un manière de d'écrire un champ de vecteur, ils sont tous caractérisés par trois paramètres : deux vecteurs et un point.

## **D**éfinition

On appelle torseur, l'objet constitué de deux vecteurs appelé éléments de réductions  $(\overrightarrow{A}$  et  $\overrightarrow{B})$  et d'un point P.

L'élément de réduction  $\overrightarrow{B}$  dépend du point P ce qui n'est pas le cas de l'élément  $\overrightarrow{A}$ . On note un torseur T, constitué de  $\overrightarrow{A}$  et  $\overrightarrow{B}$  au point P comme il suit :

$$\{T\}_P = \left\{ \overrightarrow{A} \atop \overrightarrow{B} \right\}_P$$

Peu importe le type de torseur, l'élément dépendant du point se trouve toujours dans la partie basse de ce dernier.

Il peut être utile de pouvoir "déplacer" le torseur en un autre point, notamment pour les opérations.

Pour ce faire, on utilise la formule de transport.

#### Propriété

Soit le torseur  $\{T\}_P$  que l'on souhaite déplacer au point Q, le nouveau torseur  $\{T\}_Q$  s'écrit :

$$\{T\}_Q = \left\{ \overrightarrow{A} \atop \overrightarrow{B'} \right\}$$

avec : 
$$\overrightarrow{B'} = \overrightarrow{B_Q} = \overrightarrow{B_P} + \overrightarrow{QP} \wedge \overrightarrow{A}$$

Cette propriété trouve son origine dans la géométrie du champ de moment.

On peut maintenant définir les opérations usuelles sur les torseurs. Elles permettent a ces dernier de pouvoir interagir entre-eux.

#### <sup>©</sup>Propriété

— Addition:

$$\{\tau_1\}_A + \{\tau_2\}_A = \left\{ \overrightarrow{R}_1 \atop \overrightarrow{M_{A1}} \right\}_A + \left\{ \overrightarrow{R}_2 \atop \overrightarrow{M_{A2}} \right\}_A = \left\{ \overrightarrow{R}_1 + \overrightarrow{R}_2 \atop \overrightarrow{M_{A1}} + \overrightarrow{M_{A2}} \right\}_A$$

— Multiplication par un scalaire :

$$\{\tau_2\}_A = \lambda \{\tau_1\}_A \Leftrightarrow \{\tau_2\}_A = \left\{\frac{\overrightarrow{R_2}}{M_{A2}}\right\}_A = \left\{\frac{\lambda \overrightarrow{R_1}}{\lambda M_{A1}}\right\}_A$$

— Produit:

$$\lambda = \{\tau_1\}_A \cdot \{\tau_2\}_A \Leftrightarrow \lambda = \overrightarrow{R_1} \cdot \overrightarrow{M_{A2}} + \overrightarrow{R_2} \cdot \overrightarrow{M_{A1}}$$

#### 1.1 Torseur force

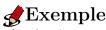
## **D**éfinition

On appelle torseur force le torseur constitué des éléments de réductions suivants :

- la résultante des Forces appliquées au système, noté R
- la résultante des Moments appliqués au point considéré, noté  $M_A$  avec A un point du solide  $\Sigma$

Le torseur force a donc trois paramètres : résultante des forces, résultante des moments et point d'application.

$$\{\tau\}_A = \left\{\overrightarrow{\overrightarrow{M}_A}\right\}_A = \left\{ \overrightarrow{\sum_{i=1}^n \overrightarrow{F_i}} \right\}_A = \left\{ \overrightarrow{\sum_{i=1}^n \overrightarrow{AP_i}} \wedge \overrightarrow{F_i} \right\}_A = \left\{ \overrightarrow{M_x} \quad \overrightarrow{M_y} \quad \overrightarrow{M_z} \right\}_A$$



\$ jfienf

#### Remarque

Dans le cas d'un point matériel le torseur force se réduit seulement à la résultante des forces.

89

#### 1.1.1 Torseur de force répartie

#### **Exemple**

Balle en l'air avec son poids une rotation et la pression de l'aire ou une mongolfière avec la poussée d'archimède et la pression de l'aire et son poids

#### 1.2 Torseur cinématique

## **D**éfinition

On appelle torseur cinématique, l'objet constitué des éléments de réduction : '

$$\{\chi\}_{A/R_0} = \left\{\overrightarrow{V}_{\Sigma/R_0}(A)\right\}_{A/R_0} = \left\{\begin{matrix}\omega_x & \omega_y & \omega_z\\ u_A & v_A & w_A\end{matrix}\right\}_{A/R_0}$$

#### 1.3 Torseur de liaisons

#### 1.4 Torseur déplacement infinitésimal

# 

#### 1.5 Travail élémentaire et puissance

## Statique du solide

- 2.1 Principe fondamentale de la statique
- 2.2 Principe des actions réciproques
- 2.3 Applications aux cas usuelles
- 2.4 Frottements secs

## Cinématique du solide

La définition des grandeurs cinématiques est exactement la même qu'en mécanique du point. C'est à dire que la vitesse est la dérivée de la position, et l'accélération celle de la vitesse. On considère

#### 3.1 Expression des vitesses

$$\overrightarrow{V_{/R_0}}(M) = \overrightarrow{V_a}(M)$$

Nous en déduisons la propriété de composition des vitesses.

#### ^Théorème : Composition des vitesses

Soient le référentiel absolue  $R_0$  (référentiel fixe) et les référentiels  $R_1, \ldots, R_n$  en mouvement les uns par rapport aux autres.

On considère un point M fixe dans le référentiel  $R_n$ . La vitesse absolue, peut s'écrire :

$$\overrightarrow{V_a} = \overrightarrow{V_{R_n/R_0}} = \overrightarrow{V_{R_n/R_{n-1}}} + \ldots + \overrightarrow{V_{R_2/R_1}} + \overrightarrow{V_{R_1/R_0}}$$

On peut également écrire cette notion de manière torsorielle :

$$\{\chi_{R_n/R_0}\}=\{\chi_{R_n/R_{n-1}}\}$$

#### 3.2 Expression des accélérations

$$\overrightarrow{\gamma_a}(M) = \overrightarrow{\gamma_e}(M) + \overrightarrow{\gamma_r}(M) + \overrightarrow{\gamma_c}(M)$$

↑Théorème : Composition des accélérations

#### 3.3 Vitesse de glissement

## Cinétique du solide

En cinématique, les mouvements des corps sont considérés en omettant l'inertie des ces derniers. En réalité, les mouvements des systèmes sont liés aux causes d'une part et à leurs inertie d'autre part.

La notion d'inertie caractérise la propriété du système de changer plus ou moins rapidement sa vitesse sous l'effet des forces qui lui sont appliquées. On simplifie souvent les choses, en réduisant l'inertie à la masse. Or le mouvement d'un solide ne dépend pas que de sa masse et des forces exercées sur ce dernier. En effet il dépend également de sa géométrie, de la distribution de sa masse, ...

L'étude de l'inertie s'effectue dans le cadre de la cinétique.

#### 4.1 Géométrie des masses

#### 4.1.1 Notion de masse

#### Définition

A chaque solide  $\Sigma$  est associée un quantité (scalaire), noté m, qui représente la matière contenue dans ce dernier. On la définie comme il suit :

$$m = \int dm$$

avec dm l'élément infinitésimal de masse

Sachant cela il est possible de définit la masse à partir des distributions de masse :

- Masse volumique  $\rho$  (en  $kg.m^{-1}$ )
- Masse surfacique  $\sigma$  (en  $kq.m^{-2}$ )
- Masse linéique  $\lambda$  (en  $kq.m^{-1}$ )

Par définition de ces trois grandeurs, on peut écrire l'élément infinitésimal de masse dm comme :

- $-dm = \rho(M)dV$
- $-dm = \sigma(M)dS$

$$-dm = \lambda(M)dl$$

où dV, dS et dl sont respectivement les éléments infinitésimaux de volume, de surface et le déplacement élémentaire autour d'un point M.

En définitive, on peut donc écrire :

- $m = \int \rho(M)dV \rightarrow \text{Très}$  utilisée pour les solides en 3 dimensions
- $-m = \int \sigma(M)dS \rightarrow \text{Utilisée pour les plaques}$
- $-m = \int \lambda(M)dl \rightarrow \text{Utilisée pour les tiges}$



#### 4.1.2 Centre de Gravité et référentiel barycentrique

#### 4.2 Torseur cinétique

#### 4.3 Matrice d'inertie

# Quatrième partie

Phy-301 : Électromagnétisme 1

Zine Sonia, CM Mayafre Hadrien, TD

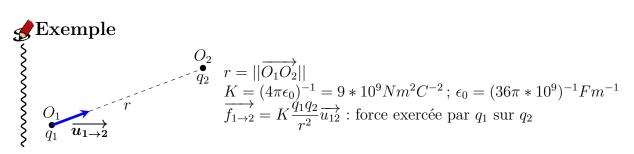
# Électrostatique

#### 1.1 Loi de Coulomb, champ électrostatique

#### 1.1.1 Loi de Coulomb

La loi de Coulomb dicte les interactions entre des corps chargés ponctuels. La force qui s'applique sur des charges électrique dépend de leur signe. Soit  $q_1$  et  $q_2$  deux charges électriques ponctuelles :

- Si  $q_1q_2>0$  (charges de même signe)  $\rightarrow$  force répulsive
- Si  $q_1q_2 < 0$  (charges de même signe)  $\rightarrow$  force attractive



# Magnétisme et Électromgnétisme

# Forces électromagnétiques

# Chapitre 4 Champ magnétique

# Induction électromagnétique

#### Définition

On appelle induction le phénomène qui conduit à l'apparition d'une force électromotrice engendrée par le magnétisme.

#### 5.1Force de Laplace

#### **O**Définition

La force de Laplace est la force électromagnétique qu'exerce un champ magnétique  $\overrightarrow{B}$  sur un élément conducteur du circuit  $\overline{dl}$  parcouru par une intensité I.

$$d\overrightarrow{F_{lap}} = I\overrightarrow{dl} \wedge \overrightarrow{B}$$

#### 5.2 Loi de Faraday

### 

La variation temporelle du flux magnétique à travers un circuit fermé engendre une force électromotrice induite.

$$e = -\frac{d\phi}{dt}$$

où 
$$\phi = \iint \overrightarrow{B} \cdot \overrightarrow{d^2S}$$

# Chapitre 6 Équations de Maxwell

# Cinquième partie

Phy302: Thermodynamique

Quillet Catherine, CM Guillou Hervé, TD

## Transformations thermodynamiques

#### 1.1 Description d'un système thermodynamique

#### 1.1.1 Systèmes thermodynamiques

Afin d'amorcer une étude thermodynamique (tout comme n'importe quel domaine de la physique), il faut définir le système étudié.

## **D**éfinition

On appelle système thermodynamique, l'ensemble des corps étudiés contenus dans un volume délimité par une enveloppe, réelle ou fictive.

On distingue donc un milieu intérieur (le système) et un milieu extérieur. Selon les échanges que peut avoir le système avec un milieu extérieur on peut le qualifier de différents adjectifs.

- On dit que le système est ouvert, s'il peut échanger avec le milieu extérieur de la matière et de l'énergie.
- On dit que le système est fermé, s'il peut échanger que de l'énergie avec le milieu extérieur
- On dit que le système est isolé, s'il ne peut échanger ni énergie ni matière avec le milieu extérieur.

#### **Exemple**

- Un verre d'eau est un système ouvert, il peut échanger de l'énergie et de la matière avec le milieu extérieur (évaporation, liquéfaction).
- Le circuit de refroidissement d'un réfrigérateur est un système fermé, il ne peut pas échanger de matière (liquide en circuit fermé) mais il peut échanger de l'énergie avec le milieu extérieur.
- L'univers est considéré comme un système isolé (il n'est pas censé avoir de milieu extérieur donc aucun échange n'est possible).

#### 1.1.2 Grandeurs thermodynamiques et variables d'états

## Définition

Une variable d'état est une grandeur physique (mesurable) caractérisant l'état d'un système.

On se sert de tels variables pour l'établissement d'équations d'état.

Ces variables peuvent-être qualifier :

- d'extensive, c'est à dire une grandeur qui dépend de la "taille".

  Pour le dire autrement, une grandeur est extensive si pour deux systèmes disjoints, leur réunion est la somme de ces grandeurs.
- d'intensive, c'est a dire une grandeur qui peut être mesuré de manière ponctuelle, elle ne dépend pas de la "taille" du système. Ces grandeurs ne sont pas additives.

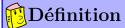
### **Exemple**

Le volume V, la masse m et la quantité de matière n sont des grandeurs extensives.

La température T ou  $\theta$  et la pression P sont des grandeurs intensives

Par exemple, le mélange deux verres d'eau de 10cL à une température de 20°C nous donne un volume de 20cL (grandeur extensive) mais pas une température 40°C (grandeur intensive).

A partir de ces grandeurs on définit l'équilibre d'un système thermodynamique.

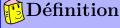


Un système est à l'équilibre thermodynamique si toutes ses variables d'état sont invariantes dans le temps (constantes) sans transfert de matière ou d'énergie.

#### Pression

Température

#### 1.1.3 Équations d'états



On appelle équation d'état une relation mathématique entre les différentes variables d'état caractérisant le système.

#### 1.1.4 Coefficients thermoélastiques

## Définition

On définit trois grandeurs intensives nommées coefficients thermoélastiques.

- Coefficient de dilatation isobare :  $\alpha = \frac{1}{V} \left( \frac{\partial V}{\partial T} \right)_P$
- Coefficient de compression isochore :  $\beta = \frac{1}{P} \left( \frac{\partial P}{\partial T} \right)$
- Coefficient de compressibilité isotherme :  $\chi_T = -\frac{1}{P} \left( \frac{\partial P}{\partial T} \right)_V$

L'intérêt de tels coefficients est qu'ils sont facilement accessibles de manière expérimentale, et permettent d'accéder très rapidement a une équation d'état de n'importe quel matériau.

#### 1.2 Transformations

## Définition

On appelle transformation thermodynamique l'évolution d'un système d'un état d'équilibre initial a un état d'équilibre final.

On peut qualifier une transformation thermodynamique de plusieurs adjectif, que sont les suivants :

- Selon les caractéristiques du système :
  - isotherme : température T constante constante
  - isochore : volume V constant isenthalpique : enthalpie H constante
  - isobare : pression P constante isentropique : entropie S constante
  - isoénergétique : énergie interne U
- Selon les caractéristiques du milieu extérieur :
  - monobare : pression extérieur constante constante
  - monotherme : température extérieur
- Selon le type d'échange avec le milieu extérieur :
  - adiabatique : aucun transfert thermique réversible : aucune création d'entropie  $\delta Q=0$   $\sigma_s=0$

#### 1.3 Modèles

#### 1.3.1 Modèle du gaz parfait

Au prix de quelques approximations, il est possible d'étudier un gaz avec le modèle le plus simple qui soit, celui du gaz parfait.

### **D**éfinition

Dans le modèle du gaz parfait on considère que :

— On suppose toutes les interactions internes du gaz (entre les molécule du gaz) sont négligeable .

Son équation d'état est :

$$PV = nRT$$

avec P: La pression du gaz en pascal, Pa

V: Le volume du gaz en mètres cubes,  $m^3$ 

 $\boldsymbol{n}$  : La quantité de matière contenue dans le gaz en mole, mol

R: La constante d'état des gaz parfait qui vaut 8,314  $J.mol^{-1}.K^{-1}$ 

T: La température du gaz en kelvin, K

#### Remarque

Tout gaz peut se comporter comme un gaz parfait s'il suffisamment dilué ( $V \to \infty$ ). Ou de manière analogue si la pression est suffisamment faible ( $P \to 0$ ).

#### 1.3.2 Modèle de Van der Waals, gaz réel



Son équation d'état est :

$$\left(P + n^2 \frac{a}{V^2}\right)(V - nb) = nRT$$

#### 1.3.3 Modèle

#### 1.4 Représentations graphique

# Premier principe

- 2.1 Préliminaires
- 2.1.1 Chaleur

$$\delta Q = nC_v dT + nldV$$
  
$$\delta Q = nC_p dT + nhdP$$
  
$$\delta Q = n\mu dP + n\lambda dV$$

- 2.1.2 Travail
- 2.1.3 Énergie interne
- 2.2 Premier principe de la thermodynamique

Premier principe de la thermodynamique

# Second principe

#### \*Second principe de la thermodynamique

Un système thermodynamique admet une fonction d'état extensive appelé entropie, noté S.

Elle mesure le caractère irréversible d'une transformation.

La variation d'entropie d'un système est donnée par :

$$dS = \delta S_{\text{\'echang\'ee}} + \delta S_{\text{cr\'e\'ee}}$$

#### Remarque

L'entropie est également un potentiel thermodynamique

# Chapitre 4 Machines thermiques

# Potentiels thermodynamiques

Transitions de phase des corps purs