## Chapitre 4

# Intégrales surfaciques

#### 4.1 Rappels sur le produit vectoriel

On rappelle la formule du produit vectoriel, qui nous sera nécessaire pour calculer un vecteur orthogonal à une surface.

**Définition 4.1.** Soient  $\overrightarrow{v}$ ,  $\overrightarrow{w} \in \mathbb{R}^3$ . Le produit vectoriel de  $\overrightarrow{v}$  et  $\overrightarrow{w}$  est un vecteur

$$\vec{v} \times \vec{w} = \det \begin{pmatrix} 1 & u_1 & v_1 \\ 1 & u_2 & v_2 \\ 1 & u_3 & v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_2 v_3 - u_3 v_2 \\ u_3 v_1 - u_1 v_3 \\ u_1 v_2 - u_2 v_1 \end{pmatrix}.$$

Le produit vectoriel a les propriétés fondamentales suivantes.

Proposition 4.2. On a:

- 1.  $\overrightarrow{v} \times \overrightarrow{w} = -\overrightarrow{w} \times \overrightarrow{v}$ .
- 2.  $(\alpha \cdot \overrightarrow{v}) \times \overrightarrow{w} = \alpha \cdot (\overrightarrow{v} \times \overrightarrow{w})$ .
- 3.  $(\overrightarrow{v}_1 + \overrightarrow{v}_2) \times \overrightarrow{w} = \overrightarrow{v}_1 \times \overrightarrow{w} + \overrightarrow{v}_2 \times \overrightarrow{w}$
- 4. (Produit Mixte)  $\langle \overrightarrow{u}, \overrightarrow{v} \times \overrightarrow{w} \rangle = \det(\overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w})$ .

La conséquence principale de ces propriétés est

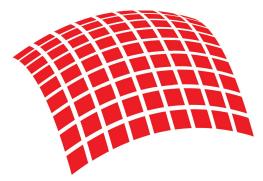
Corollaire 4.3. On  $\overrightarrow{v} \times \overrightarrow{w} \perp \overrightarrow{v}$  et  $\overrightarrow{v} \times \overrightarrow{w} \perp \overrightarrow{w}$ .

### 4.2 Intégrales surfaciques

Les intégrales surfaciques sont l'analogue des intégrales doubles pour les intégrales curvilignes.

intégrales simples ↔ intégrales doubles intégrales curvilignes ↔ intégrales surfaciques

Rappelons nous qu'une surface S est un objet de dimension 2, comme une sphère ou une nappe par exemple, qui vit, la plupart du temps, dans l'espace à trois dimensions  $\mathbb{R}^3$ . Pour pouvoir intégrer une fonction f sur S, on a besoin d'une paramétrisation  $\varphi(x,y)$  de S, où (x,y) varient dans une région U de  $\mathbb{R}^2$ .



**Exemple 4.4.** La sphère unité  $\mathbb{S}^2$  de  $\mathbb{R}^3$  donnée par l'équation  $x^2 + y^2 + z^2 = 1$  peut être paramétrée à l'aide des coordonnées sphériques par

$$\varphi(\theta, \sigma) = (\sin(\theta)\cos(\sigma), \sin(\theta)\sin(\sigma), \cos(\theta)) \in \mathbb{R}^3,$$

où  $\theta \in [0, \pi]$  est la coordonnée de latitude et  $\sigma \in [0, 2\pi)$  est la coordonnée de longitude.

**Exemple 4.5.** Le paraboloïde d'équation  $z = x^2 + y^2$  dans  $\mathbb{R}^3$  est une surface paramétrée par

$$\varphi(x, y, z) = (x, y, x^2 + y^2) \in \mathbb{R}^3,$$

 $avec (x,y) \in \mathbb{R}^2$  (ici le domaine de  $\varphi$  est tout  $\mathbb{R}^2$ ).

Pour être très précis, lorsque l'on calcule des intégrales surfaciques, il faut faire attention à choisir des paramétrisations que ne sont pas trop "singulières".

**Définition 4.6.** On va dire que  $\varphi$  paramètre S de façon régulière si

- 1.  $\varphi$  de classe  $C^1$ ,
- 2. les vecteurs tangents

$$\frac{\partial \varphi}{\partial x}(x,y)$$
 et  $\frac{\partial \varphi}{\partial y}(x,y)$ 

sont non-nuls et non-colinéaires pour tous (x, y).

Un objet important pour l'intégration surfacique est la notion de vecteur normal.

**Définition 4.7.** Soit S une surface paramétrée de façon régulière par  $\varphi(x,y)$ . Le vecteur normal à S au point  $\varphi(x,y)$  est

$$n_{\varphi}(x,y) = \frac{\partial \varphi}{\partial x}(x,y) \times \frac{\partial \varphi}{\partial y}(x,y).$$

Par construction, le vecteur  $n_{\varphi}(x,y)$  est perpendiculaire aux deux vecteurs tangents  $\frac{\partial \varphi}{\partial x}(x,y)$  et  $\frac{\partial \varphi}{\partial y}(x,y)$ , d'où le nom de vecteur normal.

**Exemple 4.8.** Si l'on considère à nouveau la paraboloïde  $z=x^2+y^2$  paramétrée par  $\varphi(x,y,z)=(x,y,x^2+y^2)$ , alors les vecteurs tangents sont donnés par

$$\frac{\partial \varphi}{\partial x}(x,y) = \begin{pmatrix} 1\\0\\2x \end{pmatrix} \ et \ \frac{\partial \varphi}{\partial y}(x,y) = \begin{pmatrix} 0\\1\\2y \end{pmatrix}.$$

On remarque que  $\varphi$  est une paramétrisation régulière dont le vecteur normal est

$$n_{\varphi}(x,y) = \begin{pmatrix} 1\\0\\2x \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} 0\\1\\2y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2x\\-2y\\1 \end{pmatrix}.$$

On en arrive finalement à la définition de l'intégrale surfacique.

**Définition 4.9.** Soit S une surface paramétrée de façon régulière par  $\varphi \colon U \to \mathbb{R}^3$  et soit  $f \colon S \to \mathbb{R}$  une fonction continue à intégrer. L'intégrale surfacique de f sur S est

$$\iint_{S} f = \iint_{U} f(\varphi(x, y)) \cdot ||n_{\varphi}(x, y)|| \, dx \, dy.$$

**Exemple 4.10.** Intégrer la fonction constante f(x, y, z) = 1 sur la sphère  $\mathbb{S}^2$  d'équation  $x^2 + y^2 + z^2 = 1$ .

Solution. On utilise la paramétrisation de  $\mathbb{S}^2$  avec les coordonnées sphériques donnée par

$$\varphi(\theta, \sigma) = (\sin(\theta)\cos(\sigma), \sin(\theta)\sin(\sigma), \cos(\theta)).$$

Les vecteurs tangents sont donnés par

$$\frac{\partial \varphi}{\partial \theta}(\theta, \sigma) = \begin{pmatrix} \cos(\theta) \cos(\sigma) \\ \cos(\theta) \sin(\sigma) \\ -\sin(\theta) \end{pmatrix} \text{ et } \frac{\partial \varphi}{\partial \sigma}(\theta, \sigma) = \begin{pmatrix} -\sin(\theta) \sin(\sigma) \\ \sin(\theta) \cos(\sigma) \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Le vecteur normal est donc donné par

$$n_{\varphi}(\theta, \sigma) = \begin{pmatrix} \cos(\theta)\cos(\sigma) \\ \cos(\theta)\sin(\sigma) \\ -\sin(\theta) \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} -\sin(\theta)\sin(\sigma) \\ \sin(\theta)\cos(\sigma) \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sin(\theta)^2\cos(\sigma) \\ -\sin(\theta)^2\sin(\sigma) \\ \cos(\theta)\sin(\theta) \end{pmatrix}.$$

Sa norme est donc

$$||n_{\varphi}(\theta,\sigma)|| = \sqrt{\sin(\theta)^4 \cos(\sigma)^2 + \sin(\theta)^4 \sin(\sigma)^2 + \cos(\theta)^2 \sin(\theta)^2} = \sin(\theta).$$

On en déduit donc que

$$\iint_{\mathbb{S}^2} 1 = \int_0^{\pi} \int_0^{2\pi} \sin(\theta)^2 d\sigma d\theta$$
$$= 2\pi \int_0^{\pi} \sin(\theta) d\theta$$
$$= 4\pi$$

#### 4.2.1 Applications de l'intégrale surfacique

La première interprétation est celle de l'aire de la surface

**Proposition 4.11.** L'aire d'une surface S paramétrée de façon régulière par  $\varphi \colon U \to \mathbb{R}^3$  est

$$\operatorname{aire}(S) = \iint_{U} ||n_{\varphi}(x, y)|| \, dx \, dy.$$

#### 4.2.2 Propriétés de l'intégrale surfacique

**Proposition 4.12.** Soient U et V deux domaines de  $\mathbb{R}^2$  et  $\varphi: U \to \mathbb{R}^3$  et  $\psi: V \to \mathbb{R}^3$  deux paramétrisations régulières d'une surface S. Alors, pour toute fonction continue f, on a

$$\iint_U f(\varphi(x,y)) \cdot \|n_{\varphi}(x,y)\| \, dx \, dy = \iint_V f(\psi(x,y)) \cdot \|n_{\psi}(x,y)\| \, dx \, dy.$$

Cela signifie que l'intégrale de f sur la surface S ne dépend pas de la paramétrisation de S.