

Université Claude Bernard Lyon 1  
**M1 – Géométrie**  
Corrigé du contrôle continu 2 du 4 novembre 2019

*Les documents sont autorisés mais les calculatrices et les téléphones portables sont interdits. Il sera tenu compte de la qualité de la rédaction pour l'attribution d'une note.*

**Problème.** – Le but de ce problème est de démontrer un résultat de Jean-Baptiste Meunier (1754-1793) qui énonce que les cercles osculateurs des courbes obtenues par intersection d'une surface avec une famille de plans obliques sont inclus dans une même sphère.

PREMIÈRE PARTIE : CERCLE OSCULATEUR À UN SOMMET D'UNE ELLIPSE

Soit  $\theta \in ]-\pi/2, \pi/2[$ . On note  $(X, Y)$  les coordonnées d'un point dans  $\mathbb{R}^2$  et on considère l'ellipse  $E_\theta$  d'équation

$$(\cos \theta X - 1)^2 + Y^2 = 1$$

ainsi qu'une paramétrisation  $\gamma_\theta : ]-\pi, \pi] \rightarrow \mathbb{R}^2$  de celle-ci donnée par

$$X(t) = \frac{\cos t + 1}{\cos \theta} \quad \text{et} \quad Y(t) = \sin t.$$

1) Montrer que  $\gamma_\theta$  est régulière.

**Rép.**– On a

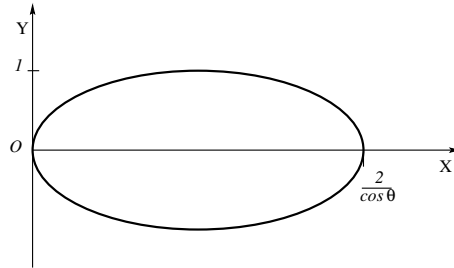
$$X'(t) = -\frac{\sin t}{\cos \theta} \quad \text{et} \quad Y'(t) = \cos t$$

d'où

$$X'^2(t) + Y'^2(t) = \cos^2 t + \frac{\sin^2 t}{\cos^2 \theta} = 1 + \sin^2 t \left( \frac{1}{\cos^2 \theta} - 1 \right) = 1 + \tan^2 \theta \sin^2 t > 1.$$

2) Dessiner sommairement le support  $\Gamma$  de  $\gamma_\theta$ . Montrer que l'origine  $O$  est dans  $\Gamma$ .

**Rép.**– On constate que  $\gamma_\theta(\pi) = (0, 0)$ .



3) Calculer la courbure principale  $k_\theta$  de  $\gamma_\theta$  en tout temps  $t$ .

**Rép.**— On a

$$X'(t)Y''(t) - Y'(t)X''(t) = \frac{\sin^2 t}{\cos \theta} + \frac{\cos^2 t}{\cos \theta} = \frac{1}{\cos \theta}.$$

Notons que  $\cos \theta \geq 0$  pour  $\theta \in ]-\pi/2, \pi/2[$  ainsi

$$k_\theta(t) = \frac{1}{\cos \theta} (1 + \tan^2 \theta \sin^2 t)^{-\frac{3}{2}}.$$

4) Montrer que le cercle osculateur de l'ellipse  $E_\theta$  en l'origine  $O$  a pour équation cartésienne  $(X - \cos \theta)^2 + Y^2 = \cos^2 \theta$ .

**Rép.**— Le rayon de ce cercle est donnée par  $k_\theta^{-1}(\pi) = \cos \theta$ . La normale principale de  $\gamma_\theta$  en  $t = \pi$  est donnée par

$$N_\gamma(\pi) = \frac{\gamma_\theta''(\pi)}{\|\gamma_\theta''(\pi)\|} = (1, 0)$$

ainsi le centre de courbure  $\Omega_\theta$  en  $t = \pi$  est

$$\Omega_\theta(\pi) = \gamma_\theta(\pi) + \frac{1}{k_\theta(\pi)} N_\gamma(\pi) = O + \cos \theta (1, 0) = (\cos \theta, 0).$$

Le cercle osculateur de  $E_\theta$  en  $O$  a donc pour équation cartésienne

$$(X - \cos \theta)^2 + Y^2 = \cos^2 \theta.$$

## DEUXIÈME PARTIE : ÉTUDE D'UN EXEMPLE

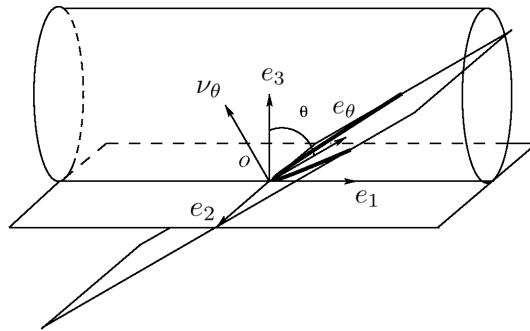
On note  $\mathcal{R} = (O, e_1, e_2, e_3)$  le repère canonique de  $\mathbb{R}^3$  et  $(x, y, z)$  les coordonnées d'un point dans ce repère. On considère le cylindre  $\mathcal{C}$  dont une équation dans ce repère est donnée par  $y^2 + (z - 1)^2 = 1$  et pour tout  $\theta \in ]-\pi/2, \pi/2[$ , on pose

$$e_\theta = \cos \theta e_3 + \sin \theta e_1 \quad \text{et} \quad \nu_\theta = -\sin \theta e_3 + \cos \theta e_1.$$

Soit  $P_\theta$  le plan passant par  $O$  et engendré par  $e_2$  et  $e_\theta$ . Un vecteur normal de ce plan est donc  $\nu_\theta$ .

5) Faire un dessin sommaire montrant le cylindre  $\mathcal{C}$  et un des plan  $P_\theta$  pour  $\theta \in ]0, \pi/2[$ .

**Rép.**—



6) On considère le repère  $\mathcal{R}_\theta = (O, e_\theta, e_2, \nu_\theta)$  et on note  $(X, Y, Z)$  les coordonnées dans ce repère.

a) Exprimer les coordonnées  $(x, y, z)$  dans le repère  $\mathcal{R}$  en fonction de  $(X, Y, Z)$ .

b) Donner une équation cartésienne de  $P_\theta$  dans  $\mathcal{R}_\theta$ .

c) Montrer qu'une équation cartésienne de  $\mathcal{C}$  dans  $\mathcal{R}_\theta$  est

$$Y^2 + (\cos \theta X - \sin \theta Z - 1)^2 = 1.$$

d) En déduire que  $\mathcal{C} \cap P_\theta$  est l'ellipse déterminée par les équations

$$(\cos \theta X - 1)^2 + Y^2 = 1 \quad \text{et} \quad Z = 0.$$

**Rép.**— a) Constatons d'abord que

$$e_3 = \cos \theta e_\theta - \sin \theta \nu_\theta \quad \text{et} \quad e_1 = \sin \theta e_\theta + \cos \theta \nu_\theta.$$

Ainsi

$$\begin{aligned} x e_1 + y e_2 + z e_3 &= x(\sin \theta e_\theta + \cos \theta \nu_\theta) + y e_2 + z(\cos \theta e_\theta - \sin \theta \nu_\theta) \\ &= (\sin \theta x + \cos \theta z) e_\theta + y e_2 + (\cos \theta x - \sin \theta z) \nu_\theta \end{aligned}$$

Ainsi

$$X = \sin \theta x + \cos \theta z, \quad Y = y \quad \text{et} \quad Z = \cos \theta x - \sin \theta z.$$

b) Puisque  $P_\theta = O + Vect(e_\theta, e_2)$ , on a  $(X, Y, Z) \in P_\theta \iff Z = 0$ .

c) Des relations du a), on déduit

$$x = \sin \theta X + \cos \theta Z, \quad y = Y \quad \text{et} \quad z = \cos \theta X - \sin \theta Z.$$

Ainsi

$$y^2 + (z - 1)^2 = 1 \iff Y^2 + (\cos \theta X - \sin \theta Z - 1)^2 = 1.$$

d) On a

$$(x, y, z) \in \mathcal{C} \cap P_\theta \iff \begin{cases} Y^2 + (\cos \theta X - \sin \theta Z - 1)^2 = 1 \\ Z = 0 \end{cases}$$

c'est-à-dire

$$(x, y, z) \in \mathcal{C} \cap P_\theta \iff Y^2 + (\cos \theta X - 1)^2 = 1 \quad \text{et} \quad Z = 0.$$

7) On note  $C_\theta$  le cercle osculateur de  $\mathcal{C} \cap P_\theta$  en l'origine  $O$ .

a) Avec l'aide des résultats obtenus dans la première partie donner les deux équations cartésiennes qui définissent  $C_\theta$  dans le repère  $\mathcal{R}_\theta$ .

b) Montrer que la sphère  $\mathcal{S}$  de rayon 1 et de centre le point  $O + e_3$  a pour équation

$$(X - \cos \theta)^2 + Y^2 + (Z + \sin \theta)^2 = 1$$

dans le repère  $\mathcal{R}_\theta$ .

c) Montrer que pour tout  $\theta \in ]-\pi/2, \pi/2[$ , le cercle osculateur est inclus dans  $\mathcal{S}$ .

**Rép.**— a) Les résultats obtenus en première partie donnent immédiatement les équations cartésiennes de  $C_\theta$  dans le repère  $\mathcal{R}_\theta$  :

$$\begin{cases} (X - \cos \theta)^2 + Y^2 = \cos^2 \theta \\ Z = 0 \end{cases}$$

b) Dans ce repère  $\mathcal{R}$ , la sphère de rayon 1 et de centre le point  $O + e_3$  a pour équation

$$x^2 + y^2 + (z - 1)^2 = 1.$$

Il suffit de remplacer avec les expressions obtenues en 6c)

$$x = \sin \theta X + \cos \theta Z, \quad y = Y \quad \text{et} \quad z = \cos \theta X - \sin \theta Z.$$

pour obtenir l'équation cartésienne de  $\mathcal{S}$  dans le repère  $\mathcal{R}_\theta$ .

c) Soit  $(X, Y, Z) \in C_\theta$  alors

$$(X - \cos \theta)^2 + Y^2 + (Z + \sin \theta)^2 = \cos^2 \theta + (0 + \sin \theta)^2$$

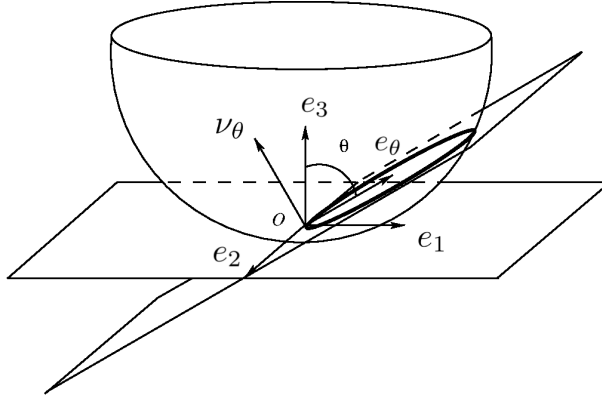
d'après 7a). Ainsi

$$(X - \cos \theta)^2 + Y^2 + (Z + \sin \theta)^2 = 1$$

et donc  $C_\theta \subset \mathcal{S}$ .

### TROISIÈME PARTIE : LE CAS GÉNÉRAL

On reprend les mêmes notations qu'à la seconde partie et on remplace le cylindre  $\mathcal{C}$  par une surface quelconque  $\Sigma$ . On suppose que  $O \in \Sigma$  et que  $e_3$  est une normale à  $\Sigma$  en  $O$ . On suppose en outre que, pour tout  $\theta \in ]-\pi/2; \pi/2[$ , l'intersection  $\Sigma \cap P_\theta$  est le support d'une courbe birégulière paramétrée par la longueur d'arc  $\gamma_\theta : I_\theta \rightarrow \Sigma \cap P_\theta$  telle que  $0 \in I_\theta$ ,  $\gamma_\theta(0) = O$  et  $\gamma'_\theta(0) = e_2$ . On note  $k_\theta$  (resp.  $N_\theta$ ) la courbure principale (resp. la normale principale) de  $\gamma_\theta$ .



8) Soient  $V \subset \mathbb{R}^3$  un voisinage de  $O$  et  $g : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  une application telle que

i)  $g(O) = e_3$

ii) Pour tout  $p \in \Sigma \cap V$ ,  $g(p)$  est une normale unitaire de  $\Sigma$  en  $p$ .

a) Montrer que  $(g \circ \gamma_\theta)'(0) = \frac{\partial g}{\partial y}(0, 0)$ . En déduire que  $\langle (g \circ \gamma_\theta)'(0), \gamma'_\theta(0) \rangle$  est indépendant de  $\theta$ .

b) Montrer que  $N_\theta(0) = \pm e_\theta$ . On suppose pour la suite que  $N_\theta(0) = e_\theta$ .

c) Montrer que  $\langle g \circ \gamma_\theta(0), \gamma''_\theta(0) \rangle$  est indépendant de  $\theta$ .

d) En déduire que  $k_0(0) = k_\theta(0) \cos \theta$ .

**Rép.**— a) Puisque  $\gamma'_\theta(0) = e_2$ , on a  $(g \circ \gamma_\theta)'(0) = dg_{\gamma_\theta(0)}(e_2) = \frac{\partial g}{\partial y}(0, 0)$  et donc

$$\langle (g \circ \gamma_\theta)'(0), \gamma'_\theta(0) \rangle = \left\langle \frac{\partial g}{\partial y}(0, 0), e_2 \right\rangle$$

est indépendant de  $\theta$ .

b) L'image de la courbe  $\gamma_\theta$  est contenue dans le plan  $P_\theta = O + Vect(e_2, e_\theta)$ . Puisque  $\gamma'_\theta(0) = e_2$  et que  $\gamma_\theta$  est birégulière, on doit avoir  $N_\theta(0) = \pm e_\theta$ .

c) Pour tout  $t$  suffisamment petit (pour que  $\gamma_\theta(t) \in V$ ) on a :

$$\langle g \circ \gamma_\theta(t), \gamma'_\theta(t) \rangle = 0$$

Donc

$$\langle (g \circ \gamma_\theta)'(t), \gamma'_\theta(t) \rangle = -\langle g \circ \gamma_\theta(t), \gamma''_\theta(t) \rangle$$

d'où

$$\langle (g \circ \gamma_\theta)(0), \gamma''_\theta(0) \rangle = -\left\langle \frac{\partial g}{\partial y}(0, 0), e_2 \right\rangle$$

est indépendant de  $\theta$ .

d) En particulier

$$\langle (g \circ \gamma_0)(0), \gamma''_0(0) \rangle = \langle (g \circ \gamma_\theta)(0), \gamma''_\theta(0) \rangle$$

donne

$$\langle e_3, \gamma''_0(0) \rangle = \langle e_3, \gamma''_\theta(0) \rangle.$$

Or  $\gamma''_0(0) = k_0(0)e_3$  et  $\gamma''_\theta(0) = k_\theta(0)e_\theta$ . Puisque  $\langle e_3, e_\theta \rangle = \cos \theta$ , on en déduit  $k_0(0) = k_\theta(0) \cos \theta$ .

9) Soit  $\Omega_\theta = O + k_\theta^{-1}(0)N_\theta(0)$  le centre de courbure de  $\gamma_\theta$  en  $O$  et soit

$$\delta_\theta(t) = \Omega_\theta - k_\theta^{-1}(0)(\cos t e_\theta + \sin t e_2)$$

une paramétrisation du cercle osculateur de  $\gamma_\theta$  en  $O$ .

a) Montrer que pour tout  $t$  on a :

$$\delta_\theta(t) = k_0^{-1}(0)(\cos \theta \sin \theta(1 - \cos t)e_1 + \cos \theta \sin t e_2 + \cos^2 \theta(1 - \cos t)e_3)$$

b) Montrer que le support de  $\delta_\theta$  est inclus dans une sphère de centre  $O + k_0^{-1}(0)e_3$  et de rayon  $k_0^{-1}(0)$ .

**Rép.**— Le centre de courbure  $\Omega_\theta$  de  $\gamma_\theta$  en  $O$  est

$$\Omega_\theta = O + k_\theta^{-1}(0)N_\theta(0) = k_\theta^{-1}(0)(\cos \theta e_3 + \sin \theta e_1)$$

D'où une paramétrisation du cercle osculateur de  $\gamma_\theta$  en  $O$

$$\begin{aligned} \delta_\theta(t) &= \Omega_\theta - k_\theta^{-1}(0)(\cos t e_\theta + \sin t e_2) \\ &= k_\theta^{-1}(0)(\cos \theta e_3 + \sin \theta e_1) - k_\theta^{-1}(0)(\cos t e_\theta + \sin t e_2) \\ &= k_\theta^{-1}(0)(\cos \theta e_3 + \sin \theta e_1 - \cos t(\cos \theta e_3 + \sin \theta e_1) - \sin t e_2) \\ &= k_\theta^{-1}(0)(\sin \theta(1 - \cos t)e_1 + \sin t e_2 + \cos \theta(1 - \cos t)e_3) \end{aligned}$$

Puisque  $k_\theta(0) \cos \theta = k_0(0)$  on a

$$\delta_\theta(t) = k_0^{-1}(0)(\cos \theta \sin \theta(1 - \cos t)e_1 + \cos \theta \sin t e_2 + \cos^2 \theta(1 - \cos t)e_3)$$

Posons  $\delta_\theta(t) = (x(t), y(t), z(t))$ , on a  $z(t) - k_0^{-1}(0) = -k_0^{-1}(0)(\sin^2 \theta + \cos^2 \theta \cos t)$  d'où

$$(z(t) - k_0^{-1}(0))^2 = k_0^{-2}(0)(\sin^4 \theta + 2 \sin^2 \theta \cos^2 \theta \cos t + \cos^4 \theta \cos^2 t).$$

On a aussi

$$x^2(t) + y^2(t) = k_0^{-2}(0)(\cos^2 \theta \sin^2 \theta - 2 \cos^2 \theta \sin^2 \theta \cos t + \cos^2 \theta \sin^2 \theta \cos^2 t + \cos^2 \theta \sin^2 t)$$

D'où en sommant

$$\begin{aligned} x^2(t) + y^2(t) + (z(t) - k_0^{-1}(0))^2 &= k_0^{-2}(0)(\sin^2 \theta(\sin^2 \theta + \cos^2 \theta) \\ &\quad + \cos^2 \theta \cos^2 t(\cos^2 \theta + \sin^2 \theta) + \cos^2 \theta \sin^2 t) \\ &= k_0^{-2}(0)(\sin^2 \theta + \cos^2 \theta \cos^2 t + \cos^2 \theta \sin^2 t) \\ &= k_0^{-2}(0) \end{aligned}$$

Ainsi, l'image le support du cercle osculateur à  $\gamma_\theta$  en 0 est inclus dans la sphère

$$x^2 + y^2 + (z - k_0^{-1}(0))^2 = k_0^{-2}(0).$$