

Corrigé de l'examen final du lundi 16 mai 2022

**Règlement** – Une feuille recto-verso manuscrite de notes est autorisée ainsi que la feuille formulaire *Repères mobiles et champs vectoriels*. Les calculatrices sont interdites. Les téléphones portables doivent être éteints. Le barème des exercices est indiqué entre crochets. Les **réponses doivent être justifiées**.

**Exercice 1 [4 pts]** – Soient  $\alpha > 0$  et  $f$  la fonction définie par  $f(x, y) = x^2 - 2xy + \alpha y^3$ .

- a) [1 pt ] Montrer que  $f$  possède deux points critiques dont on déterminera les coordonnées en fonction de  $\alpha$ .
- b) [1 pt ] Déterminer la nature de chaque point critique.
- c) [1 pt ] Déterminer la limite  $\lim_{y \rightarrow -\infty} f(0, y)$ . La fonction  $f$  admet-elle un minimum global ?
- d) [1 pt ] Écrire le développement de Taylor à l'ordre 2 de  $f$  au point  $(0, 0)$

**Rép.**– a) On a

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x}(x, y) = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial y}(x, y) = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2(x - y) = 0 \\ -2x + 3\alpha y^2 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = x \\ x(3\alpha x - 2) = 0 \end{cases}$$

Par conséquent  $f$  admet deux points critiques :  $(0, 0)$  et  $(\frac{2}{3\alpha}, \frac{2}{3\alpha})$ .

b) On a

$$H_f(x, y) = \begin{pmatrix} 2 & -2 \\ -2 & 6\alpha y \end{pmatrix} \text{ d'où } H_f(0, 0) = \begin{pmatrix} 2 & -2 \\ -2 & 0 \end{pmatrix} \text{ et } H_f(\frac{2}{3\alpha}, \frac{2}{3\alpha}) = \begin{pmatrix} 2 & -2 \\ -2 & 4 \end{pmatrix}.$$

Ainsi

- $\det H_f(0, 0) = -4$  donc  $(0, 0)$  est un point col
- $\det H_f(\frac{2}{3\alpha}, \frac{2}{3\alpha}) = 4 > 0$  et  $\text{tr } H_f(\frac{2}{3\alpha}, \frac{2}{3\alpha}) = 6 > 0$  donc  $(\frac{2}{3\alpha}, \frac{2}{3\alpha})$  est un minimum local.

c) On a

$$\lim_{y \rightarrow -\infty} f(0, y) = \lim_{y \rightarrow -\infty} \alpha y^3 = -\infty$$

car  $\alpha > 0$ . La fonction  $f$  n'admet donc pas de minimum global.

d) On peut remarquer que  $f$  est polynomiale ou s'appuyer sur les calculs des questions a) et b) pour obtenir que

$$f(x, y) = x^2 - 2xy + o(x^2 + y^2).$$

**Exercice 2 [3.5 pts]** – On considère le solide semi-cylindrique

$$\Omega = \{(x, y, z) \mid \frac{1}{2} \leq \sqrt{x^2 + y^2} \leq 1, 0 \leq y, 0 \leq z \leq 1\}$$

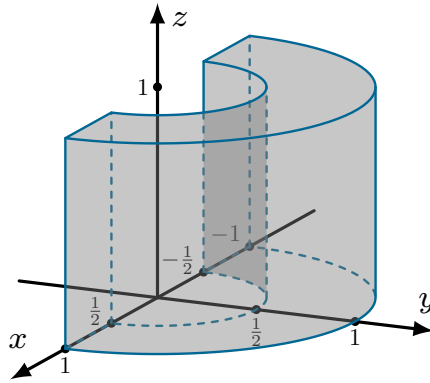
ayant pour densité de masse

$$\mu(x, y, z) = e^z.$$

- a) [1 pt ] Dessiner une vue en coupe de  $\Omega$  pour  $z = 0$  puis représenter  $\Omega$ .
- b) [0.5 pt ] Écrire en coordonnées cylindriques l'ensemble  $\Omega$ .
- c) [1 pt ] Trouver la masse totale  $M$  de  $\Omega$ .
- d) [1 pt ] On note  $G(x_G, y_G, z_G)$  le barycentre de  $\Omega$ . Déterminer  $z_G$ .

*Indication* : le calcul nécessite une intégration par parties.

**Rép.**– a)



b) On a

$$\tilde{\Omega} = \{(\rho, \varphi, z) \mid \frac{1}{2} \leq \rho \leq 1, 0 \leq \varphi \leq \pi, 0 \leq z \leq 1\}.$$

c) On a

$$M = \iiint_{\Omega} \mu(x, y, z) dx dy dz = \int_{r=\frac{1}{2}}^1 \int_{\varphi=0}^{\pi} \int_{z=0}^1 \rho e^z d\rho d\varphi dz = \pi \int_{r=\frac{1}{2}}^1 \int_{z=0}^1 \rho e^z d\rho dz$$

d'où

$$M = \pi \int_{r=\frac{1}{2}}^1 [e^z]_0^1 \rho d\rho = \pi (e-1) \left[ \frac{\rho^2}{2} \right]_{\frac{1}{2}}^1 = \frac{\pi}{2} (e-1) \left( 1 - \frac{1}{4} \right) = \frac{3\pi}{8} (e-1)$$

d) Pour des raisons de symétrie  $x_G = 0$ . Puis

$$z_G = \frac{1}{M} \iiint_{\Omega} z \mu(x, y, z) dx dy dz = \frac{1}{M} \int_{r=\frac{1}{2}}^1 \int_{\varphi=0}^{\pi} \int_{z=0}^1 z e^z \rho d\rho d\varphi dz = \frac{\pi}{M} \int_{r=\frac{1}{2}}^1 \int_{z=0}^1 z e^z \rho dz.$$

et

$$z_G = \frac{\pi}{M} \int_{z=0}^1 \left[ \frac{\rho^2}{2} \right]_{\frac{1}{2}}^1 z e^z dz = \frac{3\pi}{8M} \int_{z=0}^1 z e^z dz.$$

En effectuant une intégration par parties on obtient

$$\begin{aligned} \int_0^1 z e^z dz &= [z e^z]_0^1 - \int_0^1 e^z dz \\ &= e - [e^z]_0^1 \\ &= 1 \end{aligned}$$

Ainsi

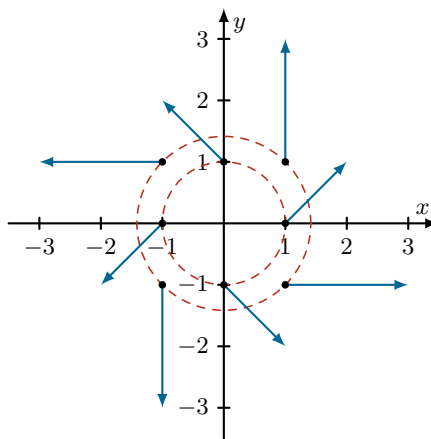
$$z_G = \frac{3\pi}{8M} = \frac{1}{e-1}.$$

**Exercice 3 [4 pts]** – On considère le champ de vecteurs  $\vec{V}(x, y) = (x-y)\vec{i} + (x+y)\vec{j}$  et les deux courbes paramétrées suivantes

$$\gamma_1(t) = (\cos t - \sin t, \cos t + \sin t) \quad \text{et} \quad \gamma_2(t) = (e^t \cos t, e^t \sin t).$$

- [1 pt] Dessiner le champ de vecteurs  $\vec{V}$  aux huit points  $(\pm 1, 0)$ ,  $(0, \pm 1)$ ,  $(1, 1)$ ,  $(1, -1)$ ,  $(-1, 1)$  et  $(-1, -1)$ .
- [1.5 pt] Dire pour chacune des deux courbes  $\gamma_1$  et  $\gamma_2$  si elles sont des lignes de champ de  $\vec{V}$ ? On justifiera sa réponse.
- [1.5 pt] On considère un point matériel situé en  $A = (1, 0)$  au temps  $t = 0$  et soumis au champ de vitesse  $\vec{V}$ . Où se trouve le point matériel au temps  $t = 1$ ? Quelle distance a-t-il parcouru?

**Rép.**– a) En tout point d'un cercle de centre l'origine et de rayon  $R$ , le champ  $\vec{V}$  est sortant de norme  $\sqrt{2}R$  et fait un angle de  $\pi/4$  par rapport à la tangente.



b) Une courbe paramétrée  $t \mapsto \gamma(t)$  est une ligne du champ  $\vec{V}$  si  $\gamma'(t) = \vec{V}(\gamma(t))$  c'est-à-dire

$$\begin{cases} x'(t) &= x(t) - y(t) \\ y'(t) &= x(t) + y(t) \end{cases}$$

La courbe  $\gamma_1$  ne vérifie pas ces équations. Ce n'est pas une ligne de champ de  $\vec{V}$ . En revanche, la courbe  $\gamma_2$  les vérifie, c'est donc une ligne de champ de  $\vec{V}$ .

c) On remarque que  $\gamma_2(0) = A$ . On en déduit que le point matériel se trouvera à la position

$$\gamma_2(1) = (e \cos 1, e \sin 1)$$

au temps  $t = 1$ . La distance parcourue  $L$  est donnée par

$$L = \int_0^1 \|\gamma_2'(t)\| dt.$$

Or

$$\|\gamma_2'(t)\|^2 = x'^2(t) + y'^2(t) = (x(t) - y(t))^2 + (x(t) + y(t))^2 = 2(x^2(t) + y^2(t)) = 2e^{2t}$$

d'où

$$L = \sqrt{2} \int_0^1 e^t dt = \sqrt{2}(e - 1).$$

**Exercice 4 [2 pts]** – Soit  $\vec{C}$  un champ constant de  $\mathbb{R}^3$ , c'est-à-dire

$$\vec{C}(x, y, z) = c_1 \vec{i} + c_2 \vec{j} + c_3 \vec{k}$$

où  $c_1, c_2$  et  $c_3$  sont des constantes. On définit un champ  $\vec{B}$  de  $\mathbb{R}^3$  et une fonction  $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$  par

$$\vec{B}(x, y, z) = \frac{1}{2} \vec{C} \wedge \vec{r}(x, y, z) \quad \text{et} \quad f(x, y, z) = \langle \vec{C}, \vec{r}(x, y, z) \rangle$$

où  $\vec{r}(x, y, z) = x \vec{i} + y \vec{j} + z \vec{k}$  est le champ de vecteurs "position" et où la notation  $\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle$  signifie le produit scalaire entre  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ .

a) [1 pt] Que vaut  $\text{rot } \vec{B}$  ?

b) [0,5 pt] Que vaut  $\text{grad } f$  ?

c) [0.5 pt] Que vaut  $\text{div } \vec{B}$  ?

**Rép.**– a) b) et c) On a

$$\vec{B} = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} c_2 z - c_3 y \\ c_3 x - c_1 z \\ c_1 y - c_2 x \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad f(x, y, z) = c_1 x + c_2 y + c_3 z.$$

Un calcul direct montre alors que  $\text{rot } \vec{B} = \vec{C}$ ,  $\text{grad } f = \vec{C}$  et  $\text{div } \vec{B} = 0$ .

**Exercice 5 [4.5 pts]** – On considère le champ de vecteurs de  $\mathbb{R}^3$  défini par

$$\vec{U}(x, y, z) = \sin z \vec{i} + \cos z \vec{j}.$$

- [1 pt] Le champ  $\vec{U}$  est-il incompressible? Admet-il un potentiel vecteur?
- [1 pt] Calculer  $\text{rot } \vec{U}$  et en déduire un potentiel vecteur de  $\vec{U}$ .
- [1 pt] Calculer la circulation de  $\vec{U}$  le long d'un cercle de centre l'origine, de rayon  $R$ , et contenu dans le plan horizontal  $(Oxy)$ .
- [1.5 pt] Déterminer la ligne de champ passant par le point  $(x_0, y_0, z_0)$  au temps  $t = 0$ .

**Rép.**– a) Le calcul de la divergence donne  $\text{div } \vec{U} = 0$ . Le champ est donc incompressible. Puisque  $\vec{U}$  est défini sur  $\mathbb{R}^3$  qui est contractile, le lemme de Poincaré implique que  $\vec{U}$  admet un potentiel vectoriel.

b) Le calcul montre que  $\text{rot } \vec{U} = \vec{U}$  ainsi  $\vec{U}$  est un potentiel vecteur de lui-même.

c) Notons  $\gamma(t) = (R \cos t, R \sin t, 0)$ ,  $t \in [0, 2\pi]$  une paramétrisation d'un cercle horizontal de rayon  $R$  et de centre l'origine. On a

$$\vec{\gamma}'(t) = (-R \sin t, R \cos t, 0), \quad \vec{U}(\gamma(t)) = \vec{j} \quad \text{et} \quad \langle \vec{\gamma}'(t), \vec{U}(\gamma(t)) \rangle = R \cos t$$

ainsi

$$C_\gamma(\vec{U}) = \int_0^{2\pi} R \cos t \, dt = 0.$$

d) Écrivons la ligne de champ passant par  $(x_0, y_0, z_0)$  au temps  $t = 0$  comme une courbe paramétrée

$$t \mapsto \gamma(t) = (x(t), y(t), z(t)).$$

L'équation des lignes de champ prend alors la forme

$$\vec{\gamma}'(t) = \vec{U}(\gamma(t)) \iff \begin{cases} x'(t) = \sin z(t) \\ y'(t) = \cos z(t) \\ z'(t) = 0 \end{cases}$$

La troisième équation équivaut au fait que  $t \mapsto z(t)$  est constante et la constante ne peut être que  $z_0$ . On peut donc écrire

$$\begin{cases} x'(t) = \sin z(t) \\ y'(t) = \cos z(t) \\ z'(t) = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} x'(t) = \sin z_0 \\ y'(t) = \cos z_0 \\ z(t) = z_0 \end{cases} \iff \begin{cases} x(t) = (\sin z_0).t + x_0 \\ y(t) = (\cos z_0).t + y_0 \\ z(t) = z_0 \end{cases}$$

On en déduit que les lignes de champ sont des droites parcourues à vitesse constante.

**Exercice 6 [2 pts + 1 pt bonus]** – Cet exercice fait suite à l'exercice 5. Il est néanmoins indépendant. Soient  $A, B$  et  $C$  trois constantes réelles non toutes les trois nulles, on définit un champ de vecteurs  $\vec{V}$  de  $\mathbb{R}^3$  par

$$\vec{V}(x, y, z) = (A \sin z + C \cos y) \vec{i} + (B \sin x + A \cos z) \vec{j} + (C \sin y + B \cos x) \vec{k}$$

En particulier, si l'on choisit  $A = 1, B = 0$  et  $C = 0$ , on retrouve le champ  $\vec{U}$  de l'exercice 5.

- [1 pt] Le *laplacien vectoriel* d'un champ de vecteurs incompressible  $\vec{W}$  est le champ de vecteurs  $\Delta \vec{W}$  défini par

$$\Delta \vec{W} = \text{rot}(\text{rot } \vec{W}).$$

Montrer que  $\Delta \vec{V} = \vec{V}$ .

- [1 pt] Déterminer un potentiel vectoriel  $\vec{A}$  de  $\vec{V}$ .
- [1 pt bonus] Calculer le flux de  $\vec{V}$  au travers de la sphère de centre l'origine et de rayon 1.

**Rép.**– a) Le calcul du rotationnel de  $\vec{V}$  donne

$$\text{rot } \vec{V} = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x} \\ \frac{\partial}{\partial y} \\ \frac{\partial}{\partial z} \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} A \sin z + C \cos y \\ B \sin x + A \cos z \\ C \sin y + B \cos x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A \sin z + C \cos y \\ B \sin x + A \cos z \\ C \sin y + B \cos x \end{pmatrix} = \vec{V}$$

Donc

$$\Delta \vec{V} = \operatorname{rot}(\operatorname{rot} \vec{V}) = \operatorname{rot} \vec{V} = \vec{V}.$$

b) Puisque  $\operatorname{rot} \vec{V} = \vec{V}$ , un potentiel vecteur pour  $\vec{V}$  est  $\vec{V}$  lui-même.

c) Le champ  $\vec{V}$  admettant un potentiel vecteur, le théorème d'Ostrogradski montre alors que le flux de  $\vec{V}$  à travers la sphère est nulle.