

# Calcul 2

## Série 5

**Exercice 1.** Dire si les opérations suivantes sont permises (c'est-à-dire si elles sont bien définies). Soit  $\vec{v}, \vec{w}, \vec{x}: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $\vec{a}, \vec{b}: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$  et  $t: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ .

- a)  $\vec{a} \bullet (\nabla \bullet \vec{b})$                       b)  $t \cdot (\nabla \times \vec{v})$                       c)  $\nabla \times \vec{v} \times \vec{w}$   
d)  $(\vec{v} \times \vec{w}) \bullet \vec{x}$                       e)  $(\vec{w} \bullet \vec{x}) \times \vec{v}$                       f)  $\nabla \times \vec{a} \bullet \vec{b}$   
g)  $\vec{a} \bullet \vec{x}$                       h)  $\vec{a} \times \text{div } \vec{b}$                       i)  $\nabla \bullet (\nabla \times \vec{v})$

**Exercice 2.** Calculer les opérations suivantes.

- a)  $\text{rot} \begin{pmatrix} xy \\ yz \\ xz \end{pmatrix}$                       b)  $\text{rot} \begin{pmatrix} -y \\ x \\ 0 \end{pmatrix}$                       c)  $\nabla \bullet \begin{pmatrix} xe^y \\ -e^y \\ \sin(e^{xy^2}) \end{pmatrix}$   
d)  $\text{rot} \begin{pmatrix} xze^y \\ x^2 \\ yz^2 \end{pmatrix}$                       e)  $\nabla \times \begin{pmatrix} x^2 \\ x \cos^2 z \\ y \sin^2 z \end{pmatrix}$

**Exercice 3.** Trouver un paramétrage des trajectoires suivantes et faire un dessin (sauf pour le e).

- a) Le cercle de rayon 4 centré en  $(0, 0)$ .  
b) Le cercle de rayon 1 centré en  $(1, -1)$ .  
c) La droite passant par les points  $(1, 0, 0)^T$  et  $(0, 1, 0)^T$ .  
d) La droite passant par  $(2, 1, 0)^T$  et dont le vecteur directeur est  $\vec{d} = (1, 1, 1)^T$ .  
e) L'image du cercle de rayon 1 centré en  $(0, 0)$  par la fonction  $f(x, y) = \begin{pmatrix} x^3 - xy^3 - 2xy^2 \\ -y^3 + 2x^2y + x^2y \end{pmatrix}$ .

**Exercice 4.** Déterminer sur le domaine maximal dans  $\mathbb{R}$  sur lequel fonction suivante peut être définie.

- a)  $f(t) = \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \end{pmatrix}$                        $f(t) = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{1-t}} \\ \log(t+1) \end{pmatrix}$                        $f(t) = \begin{pmatrix} \frac{1}{1+t^2} \\ \tan t \end{pmatrix}$

**Exercice 5.** Calculer les limites suivantes.

- a)  $\lim_{t \rightarrow 0^+} \begin{pmatrix} \sin t \\ t+1 \\ \sqrt{t} \end{pmatrix}$                       b)  $\lim_{t \rightarrow 1^+} \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{t-1}}{\sqrt{t-1}} \\ \frac{\log t}{1-t} \end{pmatrix}$                       c)  $\lim_{t \rightarrow \infty} \begin{pmatrix} \frac{\sin t}{t} \\ \frac{t^2+1}{2t^2-1} \end{pmatrix}$

**Exercice 6.** Calculer les vecteurs tangents des courbes suivantes. Pour chaque courbe, dire si elle est régulière et tracer sa trajectoire.

$$\text{a) } f(t) = \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \\ t \end{pmatrix}$$

$$\text{b) } f(t) = \begin{pmatrix} 2 \cos(-t) \\ 3 \sin(-t) \end{pmatrix}$$

$$\text{c) } f(t) = \begin{pmatrix} t^2 \\ t \end{pmatrix}$$

$$\text{d) } f(t) = \begin{pmatrix} t \\ \sqrt{1-t^2} \end{pmatrix}, t \in [-1, 1]$$

**Exercice 7.** *Deltoïde.* Soit la courbe paramétrée par

$$\vec{f}(t) = \begin{pmatrix} 2 \cos t + \cos(2t) \\ 2 \sin t - \sin(2t) \end{pmatrix},$$

pour  $t \in [0, 2\pi]$ .

- Tracer un cercle de rayon 3. Évaluer  $\vec{f}$  en  $t = \frac{\pi}{2}, \frac{7\pi}{6}, \frac{11\pi}{6}$  et en  $t = \frac{\pi}{6}, \frac{5\pi}{6}, \frac{3\pi}{2}$  et tracer ces points. Tenter de tracer le reste de la courbe.
- Montrer que c'est une courbe fermée.
- La courbe présente-t-elle des points de rebroussement? Des coins? Combien y en a-t-il de chacun, s'il y en a, et où se trouvent-ils dans le plan cartésien? La courbe est-elle régulière?

**Exercice 8.** *Équation polaire.* Les coordonnées polaires sont

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

Une équation polaire polaire est une relation entre  $r$  et  $\theta$  qui détermine la courbe. Lorsque l'on donne une équation polaire, il est implicitement dit que l'on remplace  $r$  ou  $\theta$  dans (\*) pour obtenir la courbe. Par exemple,  $r = 1$  est l'équation polaire du cercle de rayon 1.

Tracer les courbes suivantes. Dire si les courbes sont fermées. Calculer leurs vecteurs tangents et dire si elles sont régulières.

$$\text{a) } r = 2$$

$$\text{b) } \theta = \frac{\pi}{4}$$

$$\text{c) } r = \theta, \quad \text{pour } \theta \in [0, 2\pi]$$

$$\text{d) } r = \cos \theta, \quad \text{pour } \theta \in [0, 2\pi]$$

$$\text{e) } r = 1 + \cos \theta$$

**Exercice 9.** *Centre de masse.* Pour les courbes suivantes, vérifier\* que  $\|f'(t)\| = 1$  pour tout  $t$ . Ensuite, calculer le centre de masse des courbes en supposant qu'elles ont une densité de masse uniforme de 1 en utilisant la formule

$$\text{Centre de masse} = \int_a^b f(t) dt.$$

Tracer la courbe et dessiner le centre de masse.

a) L'arc de cercle  $f(t) = \begin{pmatrix} 3 \cos(\frac{t}{3}) \\ 3 \sin(\frac{t}{3}) \end{pmatrix}$ , où  $t \in [-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$ .

b) Le segment de droite  $f(t) = \begin{pmatrix} \frac{1}{2}t \\ \frac{\sqrt{3}}{2}t \end{pmatrix}$ , où  $t \in [-1, 2]$ .

c) La courbe

$$f(t) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} t^2 \\ t\sqrt{1-t^2} + \arcsin t \end{pmatrix},$$

où  $t \in [0, 1]$ . (Utilisez un logiciel pour tracer la courbe au besoin.)

**Exercice 10.** *Théorème fondamental du calcul (version vectoriel).* Démontrer les deux parties de l'énoncé du théorème fondamentale du calcul, à savoir :

Soit  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$  une courbe continue.

a) On pose  $F(t) = \int_a^t f(x) dx$ . Alors  $F$  est dérivable sur  $[a, b]$  et  $F'(t) = f(t)$ .

b) Si  $F$  est une primitive de  $f$  (c'est-à-dire que  $F'(x) = f(x)$  pour tout  $x \in [a, b]$ ), alors  $\int_a^b f(t) dt = F(b) - F(a) =: F(x) \Big|_a^b$ .

**Exercice 11.** Soit  $f: [-1, 2] \rightarrow \mathbb{R}^2$  la courbe

$$f(t) = \begin{pmatrix} t^2 \\ t \end{pmatrix}.$$

a) Tracer  $f$ .

b) Calculer  $F(t) = \int_{-1}^t f(x) dx$ . Tracer  $F$  dans le même plan cartésien.

c) Tracer le segment de droite entre  $F(a)$  et  $F(b)$ .

d) Indiquer ce que représente  $\|\int_a^b f(t) dt\|$  sur le dessin.

---

\* Il y a une formule générale pour le centre de masse qui ne nécessite pas cette hypothèse. Elle sera peut-être discuter plus tard.