

Auto-évaluation Après avoir fini chaque série d'exercices, vous devriez pouvoir résoudre chaque exercice sans consulter vos notes de cours ou le corrigé. Plus généralement, vous devriez pouvoir...

- Définir et calculer le gradient, la jacobienne, le jacobien et le laplacien d'une fonction.
- Appliquer les règles de composition et d'inversion des fonctions pour déterminer ces dérivées.
- Effectuer des calculs dans de nouveaux systèmes de coordonnées. En particulier, exprimer le gradient et le laplacien d'une fonction dans un autre système de coordonnées.
- Calculer des dérivées définies par des intégrales dépendant d'un paramètre.

Exercice 1.

On considère le changement de coordonnées inverse $H: D \rightarrow E$ défini par

$$(u, v) = H(x, y) \quad \text{avec} \quad u = \frac{y}{x+2} \quad \text{et} \quad v = \frac{x}{2y+1},$$

où D et E sont des ouverts bien choisis, tels que $H: D \rightarrow E$ est bijective.

- (a) Calculer la transformation inverse $G = H^{-1}: E \rightarrow D$.
- (b) Calculer la matrice jacobienne $J_H(x, y)$ et l'évaluer en $(x, y) = G(u, v)$.
- (c) Calculer la matrice jacobienne $J_G(u, v)$ et l'évaluer en $(u, v) = H(x, y)$.
- (d) Calculer $(J_G(u, v))^{-1}$ et comparer avec le résultat de (b).
- (e) Calculer $(J_H(x, y))^{-1}$ et comparer avec le résultat de (c).

Exercice 2.

Le **jacobien** d'un changement de coordonnées G est le déterminant $\det(J_G)$ de sa matrice jacobienne. Calculer le jacobien des changements de coordonnées suivants:

- (a) Coordonnées polaires.
- (b) Coordonnées cylindriques.
- (c) Coordonnées sphériques.

Exercice 3. (*Laplacien en coordonnées polaires*)

Soit $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ de classe C^2 , $G(r, \varphi) = (r \cos \varphi, r \sin \varphi)$ le changement de coordonnées polaires, $H(x, y) = G^{-1}(x, y)$ le changement de coordonnées inverse, et $\bar{f} = f \circ G$.

En utilisant le fait que $f = \bar{f} \circ H$, et la dérivée de la fonction réciproque $H = G^{-1}$, retrouver la formule (vue en cours) pour le laplacien Δf en coordonnées polaires, i.e. déterminer l'opérateur $\bar{\Delta}$ tel que

$$\bar{\Delta} \bar{f}(r, \varphi) = \Delta f(x, y).$$

Exercice 4. (*Gradient en coordonnées sphériques*)

Soit $G(r, \theta, \varphi) = (r \sin \theta \cos \varphi, r \sin \theta \sin \varphi, r \cos \theta)$ le changement de coordonnées sphériques, et $\mathbf{p} = G(r, \theta, \varphi)$ un point de \mathbb{R}^3 (donné en coordonnées sphériques). On définit les vecteurs

$$\mathbf{u}_r = \begin{pmatrix} \sin \theta \cos \varphi \\ \sin \theta \sin \varphi \\ \cos \theta \end{pmatrix}, \quad \mathbf{u}_\theta = \begin{pmatrix} \cos \theta \cos \varphi \\ \cos \theta \sin \varphi \\ -\sin \theta \end{pmatrix}, \quad \mathbf{u}_\varphi = \begin{pmatrix} -\sin \varphi \\ \cos \varphi \\ 0 \end{pmatrix}.$$

- (a) Montrer que les vecteurs $\mathbf{u}_r, \mathbf{u}_\theta, \mathbf{u}_\varphi$ forment une base orthonormée.
*(C'est la **base locale sphérique** associée au point \mathbf{p} .)*

(b) En déduire (sans calcul) l'inverse $J_G(r, \theta, \varphi)^{-1}$ de la jacobienne de G .

(c) Montrer que le *gradient en coordonnées sphériques* $\bar{\nabla}$ est donné par la formule

$$\bar{\nabla} \bar{f} = \frac{\partial \bar{f}}{\partial r} \mathbf{u}_r + \frac{1}{r} \frac{\partial \bar{f}}{\partial \theta} \mathbf{u}_\theta + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial \bar{f}}{\partial \varphi} \mathbf{u}_\varphi$$

Exercice 5.

$$\bar{f}(u, v) = f(x(u, v), y(u, v)) \quad \text{ où } \quad \begin{cases} u = 2x - y \\ v = x + 3y \end{cases}.$$

Exprimer le laplacien $\Delta f = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2}$ par rapport aux variables u et v .

Exercice 6.

Calculer les dérivées $F'(t)$ des fonctions $F:]1, \infty[\rightarrow \mathbb{R}$ suivantes:

$$(a) \ F(t) = \int_2^3 \frac{x^t + \sin(x)}{\ln(x)} dx. \quad (b) \ F(t) = \int_t^{t^2} \ln(x^2 + t^2) dx.$$

Exercice 7.

Calculer la valeur $F'(1)$ pour les fonctions $F:]0, \infty[\rightarrow \mathbb{R}$ suivantes:

$$(a) \ F(t) = \int_{\sqrt{t}}^{1/t} \frac{\sin(\cos(tx))}{x} dx. \quad (b) \ F(t) = \int_1^{\sqrt[3]{t}} \frac{e^{tx^3}}{x} dx.$$