

Remarque. Les théorèmes énoncés dans la présente série sont des rappels d'analyse II

Notations. Dans le cours et dans les exercices, nous n'utiliserons **pas** de notation spéciale pour les **vecteurs** (petites flèches ou écriture en gras). Soyez donc attentif à **la dimension de l'ensemble** auquel appartient un objet mathématique. De même, il n'y aura pas de notation spéciale pour le **vecteur nul**, qu'on notera toujours 0 (et pas $\vec{0}$ ou **0**), et qui sera toujours clair dans le contexte.

Exercice 1. Soit $\Omega \subset \mathbb{R}^m$ un ouvert, des applications $F, G \in C^1(\Omega, \mathbb{R}^n)$. Montrer que pour tout $1 \leq i \leq m$,

$$\frac{\partial}{\partial x_i}(F \cdot G) = \frac{\partial F}{\partial x_i} \cdot G + F \cdot \frac{\partial G}{\partial x_i},$$

Exercice 2 (Voir aussi §8.5 du live *Analyse avancée pour ingénieurs*).

Soit un ouvert $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ et une application $u = (u_1, \dots, u_n) \in C^1(\Omega; \mathbb{R}^n)$.

La **matrice Jacobienne** de u notée ∇u est la matrice de dimension $n \times n$ dont les composantes sont

$$(\nabla u)_{i,j} = \frac{\partial u_i}{\partial x_j}, \quad \forall 1 \leq i, j \leq n.$$

Le **jacobien** de u , noté $\text{Jac } u(x)$ est défini par

$$\text{Jac } u(x) = \det \nabla u(x)$$

Calculer le jacobien des applications suivantes :

(i) Les coordonnées polaires

$$u(r, \theta) = (r \cos \theta, r \sin \theta)$$

(ii) Les coordonnées sphériques

$$u(r, \theta, \varphi) = (r \sin \theta \cos \varphi, r \sin \theta \sin \varphi, r \cos \theta)$$

(iii) Les coordonnées cylindriques

$$u(r, \theta, z) = (r \cos \theta, r \sin \theta, z)$$

(iv) Les coordonnées cartésiennes.

$$u(x, y, z) = (x, y, z)$$

Théorème 1 (Formule de changement de variables/coordonnées).

Soient des ouverts $\Omega, \Omega' \subset \mathbb{R}^n$, une fonction $f: \Omega' \rightarrow \mathbb{R}$ continue et une application $u \in C^\infty(\Omega, \Omega')$ inversible, telle que $u^{-1} \in C^\infty(\Omega', \Omega)$.

Alors pour tout sous-ensemble $A \subset \Omega'$ fermé et borné,

$$\int_A f(y) dy = \int_{u^{-1}(A)} f(u(x)) |\text{Jac } u(x)| dx.$$

Exercice 3. Esquisser l'ensemble A et calculer $\int_A f(x) dx$ dans les cas suivants :

- (i) $A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x^2 + y^2 \leq 4\}$ et $f(x, y) = (x^2 + y^2)^{-\frac{1}{2}}$
- (ii) $A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid 0 \leq x \leq 3 \text{ et } x - 3 \leq y \leq 3 - x\}$ et $f(x, y) = x^2 + \sin^3(y)$
- (iii) $A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid -1 \leq x \leq 1 \text{ et } 0 \leq y \leq \sqrt{1 - x^2}\}$ et $f(x, y) = y(1 + x^2)$
- (iv) $A = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 + z^2 \leq 9\}$ et $f(x, y, z) = \sqrt{x^2 + y^2}$
- (v) $A = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x^2 + y^2 + z^2 \leq 4\}$ et $f(x, y, z) = \arccos\left(\frac{z}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}\right)$.

Exercice 4. Calculer les dérivées partielles des fonctions suivantes, pour $x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$.

- (i) $f(x) = \|x\|$, $x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$
- (ii) $g(x) = \|x\|^k$, $x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$, où $k \geq 1$.

Théorème 2 (Dérivée de fonctions composées).

Soient

- les ensembles $\Omega \subset \mathbb{R}^n$, $\Omega' \subset \mathbb{R}^m$;
- un champs scalaire $f = f(y) = f(y_1, \dots, y_m) \in C^1(\Omega')$;
- un champs de vecteurs $g = g(x) = (g_1(x_1, \dots, x_n), \dots, g_m(x_1, \dots, x_n)) \in C^1(\Omega, \mathbb{R}^m)$ tel que $g(\Omega) \subset \Omega'$.

Alors, le produit de composition $f \circ g \in C^1(\Omega)$ et pour tout $1 \leq i \leq n$,

$$\frac{\partial(f \circ g)}{\partial x_i}(x) = \nabla f(g(x)) \cdot \frac{\partial g}{\partial x_i} = \sum_{j=1}^m \frac{\partial f}{\partial y_j}(g(x)) \cdot \frac{\partial g_j}{\partial x_i}(x).$$

Exercice 5. Soit une fonction $f = f(x) : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ de classe C_1 , et la fonction $g = g(t) : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ définie par

$$g(t) = f(t, t^2, t + t^2).$$

- (i) Calculer $g'(t)$.
- (ii) Calculer $g'(t)$ dans le cas particulier $f(x) = ||x||^2$.

Exercice 6. Esquisser chacun des champs de vecteurs de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 suivants (en posant quelques flèches sur des points autour de l'origine), et calculer leur divergence et rotationnel.

- (i) $F(x_1, x_2) = (-x_2, x_1)$,
- (ii) $G(x_1, x_2) = (x_1, x_2)$,
- (iii) $H(x_1, x_2) = (1, 2)$,
- (iv) $I(x_1, x_2) = (x_2, 0)$.