

SERIE 2

EXERCICE 1

On donne la courbe paramétrée suivante:

$$I = \left[-\pi, \frac{\pi}{2}\right], c(t) = (\cos t, \sin t);$$

- Esquisser l'image de la courbe et indiquer avec une flèche le sens du parcours
- Trouver une courbe γ définie sur $I = [0, 1]$ qui donnent la même image de C
- Trouver une courbe β définie sur $I = [0, 1]$ qui donnent la même image mais cette fois $\beta(0) = \gamma(1)$
- Trouver une courbe λ définie sur $I = [0, 3]$ qui donnent la même image

EXERCICE 2

Soit la courbe $C : [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}^2$ définie par $C(t) = (e^t \cos t, e^t \sin t)$

- Déterminer les points d'intersection de la courbe C avec le cercle D de centre l'origine et de rayon r
- Calculer l'angle entre la courbe C et le cercle D
- Calculer la longueur de la courbe C

EXERCICE 3

Soit la courbe $C : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$
 $t \mapsto (R \cos t, R \sin t, at)$ ou $a > 0$ et $R > 0$

- Que représente géométriquement cette courbe ?
- Déterminer une paramétrisation par abscisse curviligne
- Calculer le repère de Frenet
- Calculer la courbure k_a de la courbe C en tout point. Que remarquez-vous ?
- Calculer la torsion τ_a de la courbe C en tout point. Que remarquez-vous ?
- Calculer les limites $\lim_{a \rightarrow 0} k_a$ et $\lim_{a \rightarrow 0} \tau_a$

EXERCICE 4

Soit la courbe $C : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$ définie par $C(t) = (e^t, e^{-t}, \sqrt{2}t)$

- Montrer que C est régulière, et calculer le vecteur tangent unitaire $T_C(t)$
- Calculer la longueur $L(C)$ de la courbe C entre les points $C(0)$ et $C(t)$
- Donner le paramétrage par longueur d'arc (abscisse curviligne) de C
- Calculer la courbure k et la torsion τ de C , puis le rapport $\frac{\tau}{k}$
- Calculer les vecteurs $N_C(t)$ et $B_C(t)$

Série (02)

Solution

EX03 : $C: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$

$$t \rightarrow c(t) = (R \cos t, R \sin t, at), \quad a > 0, R > 0$$

1 - La courbe représente géométriquement une hélice

2 - $\dot{c}(t) = (-R \sin t, R \cos t, a)$

$$\|\dot{c}(t)\| = \sqrt{(-R \sin t)^2 + (R \cos t)^2 + a^2} = \sqrt{R^2 + a^2}$$

La fonction de l'abscisse curviligne.

$$\varphi(s) = \int_0^s \|\dot{c}(t)\| dt = \int_0^s \sqrt{R^2 + a^2} dt$$

$$\varphi(s) = \sqrt{R^2 + a^2} \cdot s$$

on $t = \varphi(s) \Rightarrow s = \varphi^{-1}(t) = \frac{t}{\sqrt{R^2 + a^2}}$

$$\therefore \boxed{\varphi^{-1}(t) = \frac{t}{\sqrt{R^2 + a^2}}}$$

$\tilde{c} = c \circ \varphi^{-1}$, donc la paramétrisation de c est :

$$\tilde{c}(t) = c(\varphi^{-1}(t)) = \left(R \cos \frac{t}{\sqrt{R^2 + a^2}}, R \sin \frac{t}{\sqrt{R^2 + a^2}}, \frac{at}{\sqrt{R^2 + a^2}} \right)$$

3 - le repère de Frenet :

$$\vec{T}_c(t) = \frac{\dot{c}(t)}{\|\dot{c}(t)\|} = \frac{1}{\sqrt{R^2 + a^2}} (-R \sin t, R \cos t, a)$$

$$\dot{\vec{T}}_c(t) = \frac{1}{\sqrt{R^2 + a^2}} (-R \cos t, -R \sin t, 0)$$

$$\|\dot{\vec{T}}_c(t)\| = \frac{R}{\sqrt{R^2 + a^2}}$$

$$\vec{N}_c(t) = \frac{\dot{\vec{T}}_c(t)}{\|\dot{\vec{T}}_c(t)\|} = \frac{1}{\sqrt{R^2 + a^2}} (-R \cos t, -R \sin t, 0) \cdot \frac{\sqrt{R^2 + a^2}}{R}$$

$$\boxed{\vec{N}_c(t) = (-\cos t, -\sin t, 0)}$$

$$B_c(t) = T_c(t) \wedge N_c(t)$$

$$= \begin{vmatrix} i & j & k \\ -\frac{R \cos t}{\sqrt{R^2+a^2}} & \frac{R \sin t}{\sqrt{R^2+a^2}} & a \\ -\cos t & -\sin t & 0 \end{vmatrix}$$

$$B_c(t) = \left(-a \sin t, a \cos t, \frac{R}{\sqrt{R^2+a^2}} \right)$$

Repère de Frenet $(T_c(t), N_c(t), B_c(t))$.

$$4 - \text{on a : } \frac{1}{\| \dot{c}(t) \|} \cdot \dot{T}_c(t) = k(t) \cdot N_c(t)$$

$$= \frac{1}{\sqrt{R^2+a^2}} \cdot \frac{1}{\sqrt{R^2+a^2}} (-R \cos t, -R \sin t, 0)$$

$$\text{donc } k(t) \cdot N_c(t) = \frac{-R}{(\sqrt{R^2+a^2})^2} (\cos t, \sin t, 0)$$

$$\therefore \boxed{k_a(t) = \frac{R}{R^2+a^2}} \quad \text{La courbure est constante}$$

$$\text{d'autre part ; on a : } \frac{1}{\| \dot{c}(t) \|} \cdot \dot{B}_c(t) = -\tau(t) \cdot N_c(t)$$

$$= \frac{1}{\sqrt{R^2+a^2}} \cdot (-a \cos t, -a \sin t, 0)$$

$$\text{donc } \boxed{\tau_a(t) = \frac{a}{\sqrt{R^2+a^2}}}, \text{ la torsion est constante}$$

$$5 - \lim_{a \rightarrow 0} k_a(t) = \lim_{a \rightarrow 0} \frac{R}{R^2+a^2} = \frac{1}{R}$$

$$\lim_{a \rightarrow 0} \tau_a(t) = \lim_{a \rightarrow 0} \frac{a}{\sqrt{R^2+a^2}} = 0$$

(2)

EX.04 $C: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$
 $t \rightarrow c(t) = (e^t, e^{-t}, \sqrt{2}t)$

1 - $c'(t) = (e^t, -e^{-t}, \sqrt{2})$

$$\|c'(t)\| = \sqrt{(e^t)^2 + (e^{-t})^2 + (\sqrt{2})^2}$$

$$= \sqrt{e^{2t} + e^{-2t} + 2} = \frac{1}{e^t} \sqrt{e^{4t} + 2e^{2t} + 1}$$

$$\|c'(t)\| = \frac{e^{2t} + 1}{e^t} > 0 \text{ donc}$$

C est régulière.

→ La tangente unitaire

$$T_c(t) = \frac{c'(t)}{\|c'(t)\|} = \frac{e^t}{e^{2t} + 1} (e^t, -e^{-t}, \sqrt{2})$$

$$T_c(t) = \left(\frac{e^{2t}}{e^{2t} + 1}, \frac{-1}{e^{2t} + 1}, \frac{\sqrt{2}e^t}{e^{2t} + 1} \right)$$

2 - $L(c) = \int_0^t \|c'(s)\| ds = \int_0^t \frac{e^{2s} + 1}{e^s} ds$

$$= \int_0^t (e^s + e^{-s}) ds = [e^s - e^{-s}]_0^t$$

$$= (e^t - e^{-t}) - (1 - 1)$$

$$\therefore L(c) = e^t - e^{-t}$$

3 - la fonction de l'abscisse curviligne.

$$\varphi(s) = \int_0^s \|c'(t)\| dt = e^s - e^{-s}$$

on calcule la fonction réciproque de φ

soit $t = e^s - e^{-s} \Rightarrow e^{2s} - te^s - 1 = 0$

~~donc $s = \frac{t}{2}$~~ - soit $z = e^s$

(3)

$$\text{donc } z^2 - tz - 1 = 0$$

$$z = \frac{t \pm \sqrt{t^2 + 4}}{2}$$

$$\text{on prend } z = \frac{t + \sqrt{t^2 + 4}}{2}$$

$$\text{donc } c = \frac{t + \sqrt{t^2 + 4}}{2}$$

$$\therefore A = \ln \left(\frac{t + \sqrt{t^2 + 4}}{2} \right)$$

$$\therefore \varphi^{-1}(t) = \ln \left(\frac{t + \sqrt{t^2 + 4}}{2} \right)$$

le paramétrage par l'abscisse curviligne est

$$\tilde{C}(t) = C \circ \varphi^{-1} = \left(\frac{t + \sqrt{t^2 + 4}}{2}, -\frac{t + \sqrt{t^2 + 4}}{2}, \sqrt{2} \ln \left(\frac{t + \sqrt{t^2 + 4}}{2} \right) \right)$$

4 - La courbure k

d'après l'exercice ③ (voir exercice 3)

$$\frac{1}{\|\dot{c}(t)\|} \cdot \dot{T}_c(t) = k(t) \cdot N_c(t)$$

$$\text{donc } k(t) = \frac{1}{\|\dot{c}(t)\|} \cdot \dot{T}_c(t) \cdot N_c(t)$$

aussi

$$\frac{1}{\|\dot{c}(t)\|} \cdot \dot{B}_c(t) = -\mathcal{E}(t) \cdot N_c(t)$$

$$\Rightarrow \mathcal{E}(t) = -\frac{1}{\|\dot{c}(t)\|} \cdot \dot{B}_c(t) \cdot N_c(t)$$

5 - et $\boxed{\frac{\mathcal{E}(t)}{k(t)} = -\frac{\dot{B}_c(t)}{\dot{T}_c(t)}}$

④