

Feuille sur les courbes

⑥

Exo1 i)  $\begin{pmatrix} d \\ \vdots \\ d^{(p-1)} \end{pmatrix}' = \begin{pmatrix} 0 & 1 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & & & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 1 \\ d_0 & d_1 & \cdots & \cdots & d_{p-1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} d \\ \vdots \\ d^{(p-1)} \end{pmatrix}$

alors en projetant chaque vecteur  $d, d', \dots, d^{(p-1)}$  sur la base canonique de  $\mathbb{R}^n$  on obtient des vecteurs qui vérifient

$$\frac{dx}{dt} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & d_1 & \cdots & 0 \\ \vdots & & & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & d_{p-1} \end{pmatrix} x \quad \text{par exemple } x_i = \begin{pmatrix} \langle e_i, d \rangle \\ \langle e_i, d' \rangle \\ \vdots \\ \langle e_i, d^{(p-1)} \rangle \end{pmatrix}$$

puis en regroupant tout  $\frac{dx_i}{dt} = \text{(Matrice compagnon)} x_i$  donc  $x_i = \text{Res}(t_0, t) x_i(t_0)$

$$\frac{d(x_i)}{dt} = \text{Res(banante}(t_0, t) \begin{pmatrix} d(t_0) \\ d^{(p-1)}(t_0) \end{pmatrix}$$

et donc  $\text{Im } d \subseteq E$  sous espace engendré par  $(d(t_0), \dots, d^{(p-1)}(t_0))$

On peut contourner la démarche si dessus et par le théorème de la base incomplète on prend  $(f_1, f_2, \dots, f_n)$  une base de  $\mathbb{R}^n$  dont les  $m$  derniers vecteurs forment une base de  $E$  avec  $m = \dim E \leq p$ . Les équations de  $E$  dans cette base (si on nomme le point courrant  $\overrightarrow{OM} = x_1 f_1 + \dots + x_m f_m$ ) sont donc

$$x_1 = \dots = x_{m-m} = 0 \quad \text{Poissons } \varphi(t) = \varphi_1 f_1 + \varphi_2 f_2 + \dots + \varphi_n f_n$$

Alors les composantes  $\varphi_i : i=1, \dots, n-m$  vérifient  $\varphi_i(t_0) = \dots = \varphi_i^{(p-1)}(t_0) = 0$

$$= \frac{1}{4\alpha} \left( \text{ArgshLad} - \text{ArgshLac} + \text{Sh ArgshLad ch ArgshLad} \right. \\ \left. - \text{Sh ArgshLac ch ArgshLac} \right) \quad ②$$

$$= \frac{1}{4\alpha} \left( \text{ArgshLad} - \text{ArgshLac} + 2\text{ad}\sqrt{1+4\alpha^2d^2} - 2\text{ac}\sqrt{1+4\alpha^2c^2} \right)$$

(iii) il faut montrer que le segment de droite est le plus court chemin d'un point à un autre. On a démontré en cours que si  $t_0 = a < t_1 < \dots < t_m = b$  est une subdivision de  $[a, b]$  et si  $[a, b] \xrightarrow{\alpha} \mathbb{R}^m$  est une immersion alors en posant  $M_i = \alpha(t_i)$  et

$S_m = \sum_{i=1}^m \|M_i - M_{i-1}\|$  alors  $S_m \rightarrow \ell(a, b)$  qd le pas de la subdivision tend vers 0. Prenons d'abord

la subdivision  $t_0 = a < t_1 = b$  puis

$$t_0 = a, t_1 = \frac{a+b}{2}, t_2 = b \quad \text{puis}$$

$$t_0 = a, t_1 = a + \frac{b-a}{4}, \quad t_5 = b \quad \text{puis}$$

$$t_0 = a, t_1 = a + \frac{b-a}{2^k}, \dots, t_{2^k+1} = b$$

notation simplifiée

alors par l'inégalité triangulaire

$$S_1 \leq S_2 \leq S_5 \leq \dots \leq S_{2^k+1} \rightarrow \text{qui tend vers } \ell(a, b)$$

$$\text{donc } \|\alpha(b) - \alpha(a)\| = S_1 \leq \int_a^b \|\alpha'(u)\| du$$

on Raffine la subdivision d'avant  
on a notation à revoir \*

(3)

(iv) ???

(v) si  $\|\alpha'\|=1$  alors  $L(\alpha, a, b) = b - a$ 

(vi) changement de variable dans une intégrale

(vii) Soit  $f(u) = \sqrt{1+u^2}$   $f'(u) = \frac{u}{\sqrt{1+u^2}}$ ,et  $f''(u) = \frac{1}{(1+u^2)^{3/2}}$  Si  $0 < v < u$ alors  $f(u) - f(v) = (u-v)f'(c)$  avec  $c \in ]v, u[$ Comme  $f'' > 0$  alors  $f'(c) > f'(v) = \frac{v}{\sqrt{1+v^2}}$ d'où  $\sqrt{1+u^2} - \sqrt{1+v^2} \geq \frac{v}{\sqrt{1+v^2}}(u-v)$  si  $0 < v < u$ 

(viii) voir (vii) ... / ...

Ex 3  $s(t) = L(\alpha, t_0, t) = \int_{t_0}^t \|\alpha'(t)\| dt$ donc  $\frac{ds}{dt}(t) = \|\alpha'(t)\| > 0$  pour une immersiondonc  $s$  est croissante  $s(a) = -L(\alpha, a, t_0)$   $s(b) = L(\alpha, b, t_0)$  $J = [-L(\alpha, a, t_0), L(\alpha, b, t_0)]$   $s$  est une bijection de  $[a, b]$ sur  $J$  etc ---  $\gamma^{(t)} = \frac{\alpha'(t)}{\|\alpha'(t)\|}$  vérifie  $\langle \gamma, \gamma \rangle = 1$ donc  $2\langle \gamma, \frac{d\gamma}{dt} \rangle = 0$  donc  $\frac{d\gamma}{dt}$  est ⊥ à  $\gamma$  etc ---

$$\beta'(t) = \sqrt{d_1'^2(t) + \dots + d_m'^2(t)^2} \quad \text{d'où} \quad ④$$

$$\beta''(t) = \frac{2(d_1'd_1'' + \dots + d_m'd_m'')}{2\sqrt{d_1'^2(t) + \dots + d_m'^2(t)^2}} = \frac{\langle \alpha', \alpha'' \rangle}{\|\alpha'\|}$$

(iii)  $\delta = \alpha \circ \beta^{-1}$  par construction vérifie  $\|\delta'\| = 1$

→ on derive % de  
abscisse  
courbique

(iv) Comme  $\langle \delta', \delta' \rangle = 1$  en derivant

Comme  $\langle \delta', \delta'' \rangle = 0$  donc  $\delta'$  et  $\delta''$  sont  $\perp$

$$(v) \quad \delta(\alpha) = \alpha \left( \beta^{-1} \left( \int_{t_0}^t \|\alpha'(s)\| ds \right) \right) \quad \text{on tien}$$

$$\delta(\alpha(t)) = \alpha(t) \quad \text{donc } \delta'(\alpha(t)) \alpha'(t) = \alpha'(t)$$

$$\text{puis } \alpha''(t) = \delta''(\alpha(t)) (\alpha'(t))^2 + \delta'(\alpha(t)) \alpha''(t)$$

$$\text{donc } \delta''(\alpha) = \frac{\alpha'' - \frac{\langle \alpha', \alpha'' \rangle \alpha'}{\|\alpha'\|^2}}{\|\alpha'\|^2} = \frac{\alpha'' - \frac{\langle \alpha', \alpha'' \rangle \alpha'}{\|\alpha'\|^2}}{\|\alpha'\|^2}$$

et au numérateur on retire à  $\alpha''$  sa composante sur  $\frac{\alpha'}{\|\alpha'\|}$

d'où la formule du (v<sup>i</sup>)

$$(v^{ii}) \quad \text{si } \alpha(t) = (t, f(t), 0) \quad \alpha' = (1, f', 0) \quad \alpha'' = (0, f'', 0)$$

$$\text{alors } \begin{pmatrix} 1 \\ f' \\ 0 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 0 \\ f'' \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ f'' \end{pmatrix} \quad \text{donc } \frac{\|\alpha' \wedge \alpha''\|}{\|\alpha'\|^3} = \frac{f''(t)}{\left( \sqrt{1+f'(t)^2} \right)^3}$$

voir Exercices

$$(viii) \text{ on applique b\u00eatement } K = \frac{|f''|}{(1+f'^2)^{3/2}} \quad (5)$$

m\u00eame pour  $x = \cos \alpha y$  la courbure est invariante par sym\u00e9trie % droite  $y=x$  donc  $K = \frac{\alpha^2 |\cos \alpha y|}{(1+\alpha^2 \sin^2 \alpha y)^{3/2}}$

Pour  $y=0$  la courbure est nulle !

Exo 4 fait en cours Exo 5 fait en cours Exo 6 fait en cours exo 7 fait en cours exo 8 fait en cours exo 9

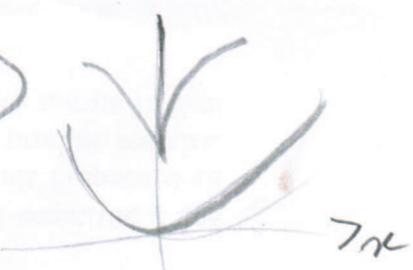
$$\underline{\text{Exo 10}} \quad \alpha = \left(t, \frac{t^2}{2}, \frac{t^3}{6}\right) \quad K = \frac{1}{1+t^2 + \frac{t^4}{4}} \quad \text{Torsion} = \frac{1}{1+t^2}$$

$$\underline{\text{Exo 11}} \quad \alpha = \left(t^3, (t+1)^3, 3t\right) \quad K =$$

$$\underline{\text{Exo 12}} \quad y = \frac{x^2}{2} \quad \text{d\u00e9velopp\u00e9e} \quad y = 1 + \frac{3}{2} x^{\frac{2}{3}}$$

$$O(t) = \left(x(t) - y' \frac{x'^2 + y'^2}{x'y'' - y'x''}, y + x' \frac{x'^2 + y'^2}{x'y'' - y'x''}\right) \quad \text{obtenue par} \quad \begin{cases} x = t^3 \\ y = 1 + \frac{3}{2} t^2 \end{cases}$$

\u2192 partir de  $\alpha(t) = (t, \frac{t^2}{2})$  en utilisant



$$\underline{\text{Calcul explicite}} \quad x = t \quad y = \frac{t^2}{2} \quad x' = 1 \quad y' = t \quad x'' = 0 \quad y'' = 1$$

donc  $x'^2 + y'^2 = 1 + t^2$  et  $x'y'' - y'x'' = 1$  donc

$$O(t) = \left(t - t \frac{1+t^2}{1}, \frac{t^2}{2} + 1 \frac{1+t^2}{1}\right) = \left(-t^3, 1 + \frac{3}{2} t^2\right)$$

Exo 13

$$\overrightarrow{OM} = p \mu$$

$$\frac{d\overrightarrow{OM}}{d\theta} = \frac{dp}{d\theta} u + p v$$

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

$$v = (-\sin \theta, \cos \theta)$$

⑥

$$\frac{d^2 \overrightarrow{OM}}{d\theta^2} = \frac{d^2 p}{d\theta^2} u + 2 \frac{dp}{d\theta} v - p u = \left( \frac{d^2 p}{d\theta^2} - p \right) u + 2 \frac{dp}{d\theta} v$$

$$\text{donc } \frac{d\overrightarrow{OM}}{d\theta} \wedge \frac{d^2 \overrightarrow{OM}}{d\theta^2} = \begin{vmatrix} p' & p'' - p \\ 0 & 2p' \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 2p'^2 - p(p'' - p) \end{pmatrix} = (2p'^2 - p(p'' - p)) u \wedge v$$

$$\text{donc } \frac{\|\alpha' \wedge \alpha''\|}{\|\alpha'\|^3} = \frac{|2p'^2 - p(p'' - p)|}{(p'^2 + p^2)^{3/2}}$$

courbure non signée

$$\text{et } \frac{2p'^2 - p(p'' - p)}{(p'^2 + p^2)^{3/2}}$$

courbure signée -

Alors

$$\frac{\frac{d\overrightarrow{OM}}{d\theta}}{\left\| \frac{d\overrightarrow{OM}}{d\theta} \right\|} = \frac{p'}{\sqrt{p^2 + p'^2}} u + \frac{p}{\sqrt{p^2 + p'^2}} v$$

$$\text{Rayon de courbure signé} = \frac{(p'^2 + p^2)^{3/2}}{2p'^2 - p(p'' - p)}$$

$\theta$  centre de courbure

$$\text{Alors } \overrightarrow{O\theta(\theta)} = \overrightarrow{OM} + \overrightarrow{M\theta} = p \mu + R v$$

$$= p \mu + \frac{(p'^2 + p^2)^{3/2}}{2p'^2 - p(p'' - p)} \left( \frac{p'}{\sqrt{p^2 + p'^2}} u + \frac{p}{\sqrt{p^2 + p'^2}} v \right)$$

$$= \left( p + \frac{p'(p'^2 + p^2)}{2p'^2 - p(p'' - p)} \right) u + \frac{p(p'^2 + p^2)}{2p'^2 - p(p'' - p)} v$$

$$\text{Pour } p = e^{a\theta} \quad p' = ae^{a\theta} \quad p'' = a^2 e^{a\theta} \quad p'^2 + p^2 = (1+a^2)e^{2a\theta}$$

$$2p'^2 - p(p'' - p) = 2a^2 e^{2a\theta} - e^{a\theta} (a^2 e^{a\theta} - e^{a\theta}) = e^{2a\theta} (2a^2 - a^2 + 1)$$

$$\text{donc } \frac{p'^2 + p^2}{2p'^2 - p(p'' - p)} = 1$$

donc  $\overrightarrow{O\theta(\theta)} = (e^{a\theta} + ae^{a\theta})u + e^{a\theta}v = e^{a\theta}(u+v)$  (7)  
 en complexe  $iae^{(k+i)\theta} = ia e^{i\theta}$   
 et donc la développée d'une spirale logarithmique

est une autre spirale logarithmique déduite de la première  
 par rotation de  $\frac{\pi}{2}$  et homothétie de rapport a

Exo14 Courbure de la spirale  $\rho(\theta) = \theta^2$

$$\text{alors } \rho' = 1 \text{ et } \rho'' = 0 \text{ d'où } \frac{2\rho'^2 - \rho(\rho'' - \rho)}{(\rho'^2 + \rho^2)^{3/2}} = \frac{2\rho'^2 + \rho^2}{(\rho'^2 + \rho^2)^{3/2}}$$

$$= \frac{2 + \theta^2}{(1 + \theta^2)^{3/2}}$$

Exo15 :  $K(s) = \frac{1}{s}$  d'où  $\theta'(s) = \frac{1}{s}$

à rotation près  $\theta = e^{i(\ln s)}$  ouille l'notation de l'

à une translation près  $\alpha(s) = \int_0^s e^{ilnu} du$  avec

$$v = \ln u \text{ il vient } \alpha(s) = \int_{-\infty}^{\ln s} e^{(1+iv)w} dw = \frac{-be^{ilns}}{1+i}$$

ce qui donne en coordonnées polaires  $\theta = \ln s$  et  $\rho(\theta) = ae^\theta$   
 à une rotation près donc une spirale logarithmique

Si on trouve cela merdique on le fait dans

l'autre sens On paramétrise  $\gamma(t) = (ae^{bt} \cos t, ae^{bt} \sin t)$

On montre que pour tout point p l'angle entre Op et  
 la tangente en p est constant ce qui permet

(8)

de dessiner la courbe. On calcule l'abscisse curviligne mesurée à partir du point  $\gamma(-\infty)$

On calcule la courbure signée de cette courbe et on constate qu'elle est proportionnelle à l'inverse de l'abscisse curviligne

On rappelle le théorème fondamental sur les courbes biregulières. On énonce un théorème analogue pour les courbes régulières dans le plan dont la courbure algébrique est donnée et tels que toutes les courbes régulières de classe  $C^2$  dont la courbure algébrique est proportionnelle à l'inverse de l'abscisse curviligne sont des images par une isométrie du plan d'une courbe de la famille

$$\gamma(t) = (ae^{bt} \cos t, ae^{bt} \sin t)$$

$$\text{Exo 16} \quad \alpha(t) = \left( \int_0^t \cos u^2 du, \int_0^t \sin u^2 du \right) \quad (9)$$

$$\alpha' = (\cos t^2, \sin t^2) \text{ donc } t = s$$

$$\alpha'' = 2t (-\cos t^2, \sin t^2) = \frac{n}{R} \text{ donc } R = \frac{1}{2s} \text{ est}$$

monotone. Donc les "discours de courbures"

(l'adhérence de l'"intérieur" des cercles osculateurs)

forment une suite de compacts emboîtés aboutissant le long d'un rayon vers 0 où  $t \rightarrow \infty$ . Donc il

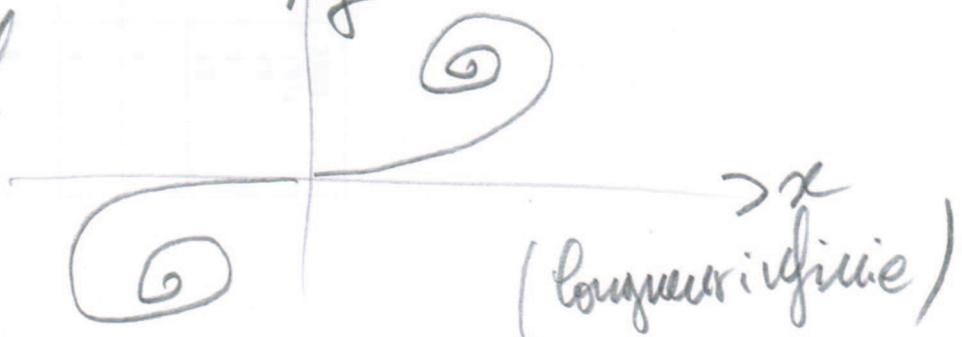
existe un seul point intersection de toutes

compacts. Donc  $\int_0^\infty \cos u^2 du$  et  $\int_0^\infty \sin u^2 du$

convergent. En intégrant  $e^{i\frac{\pi}{8}u^2}$  sur  $[0, \infty]$

$$\text{on obtient } \int_0^\infty \cos u^2 du = \int_0^\infty \sin u^2 du = \frac{1}{2} \sqrt{\frac{\pi}{2}}$$

Spirale de Fresnel



Exo 17     $\alpha(u) = (\mu - \sin u, 1 - \cos u)$  (10)

$$\alpha'(u) = (1 - \cos u, \sin u) \quad \alpha''(u) = (\sin u, \cos u)$$

$$K(u) = \frac{\alpha' \wedge \alpha''}{\|\alpha'\|^3} = \frac{\cos u - 1}{(2(1 - \cos u))^{3/2}} \text{ d'où } R = 2 \left(\frac{1 - \cos u}{2}\right)^{1/2}$$

$$\vec{n} = \frac{1}{(2(1 - \cos u))^{1/2}} (-\sin u, 1 - \cos u) \text{ d'où}$$

$$\theta(u) = \alpha(u) + \frac{n}{K(u)} = (\mu - \sin u, 1 - \cos u) - 2(-\sin u, 1 - \cos u) = (\mu + \sin u, -1 + \cos u) \text{ Qui est}$$

encore une cycloïde un cercle de rayon 1

roulant sur la droite  $y = -2$  avec position

en  $(0, 0)$  au départ