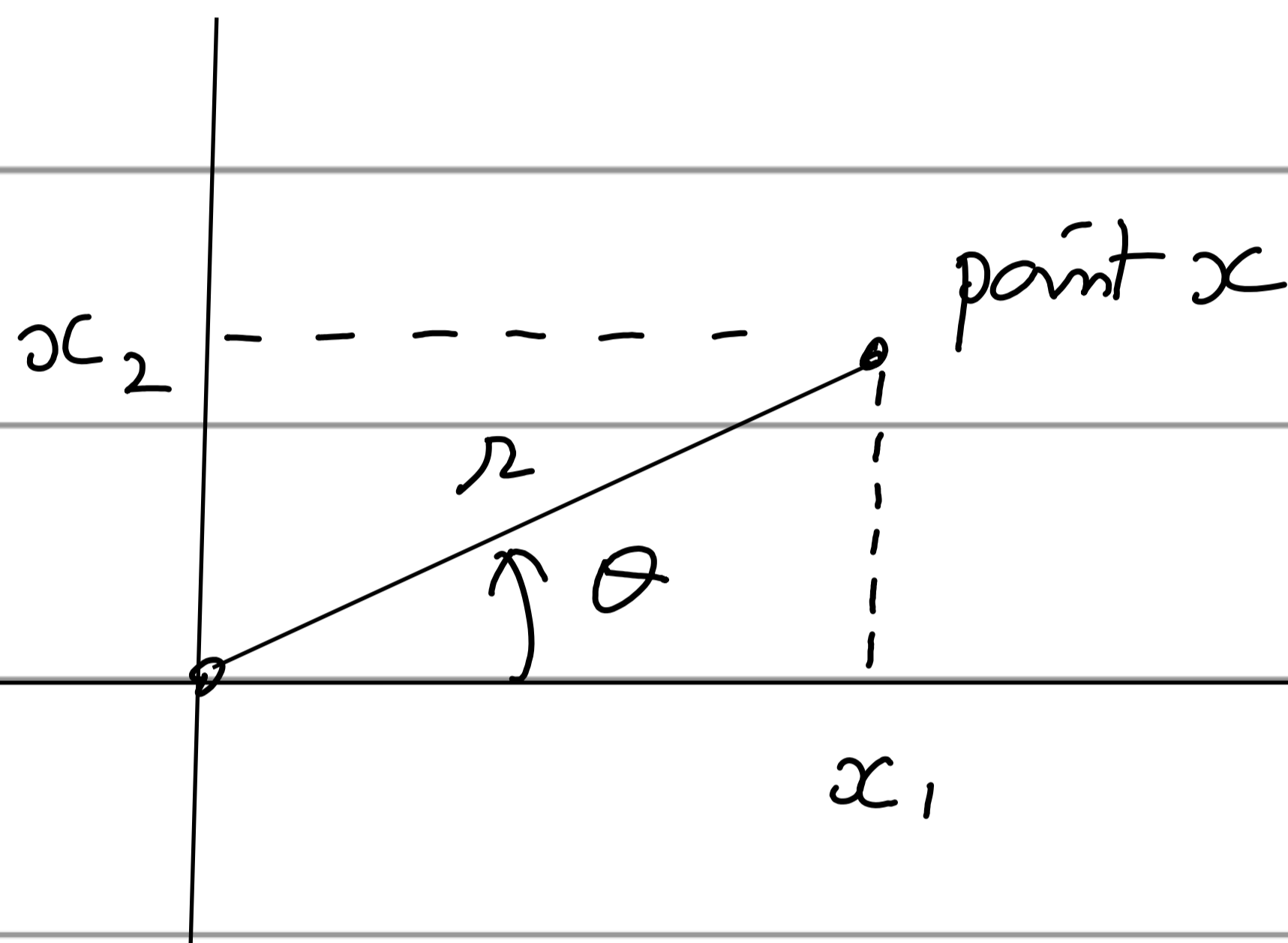


Champs de vecteur, Coordonnées cartésiennes ou polaires

$$x_1 = r \cos \theta, \quad x_2 = r \sin \theta$$

plan $M = \mathbb{R}^2$:



① on a $x_1^2 + x_2^2 = r^2 (\underbrace{\cos^2 \theta + \sin^2 \theta}_1) = r^2$

donc

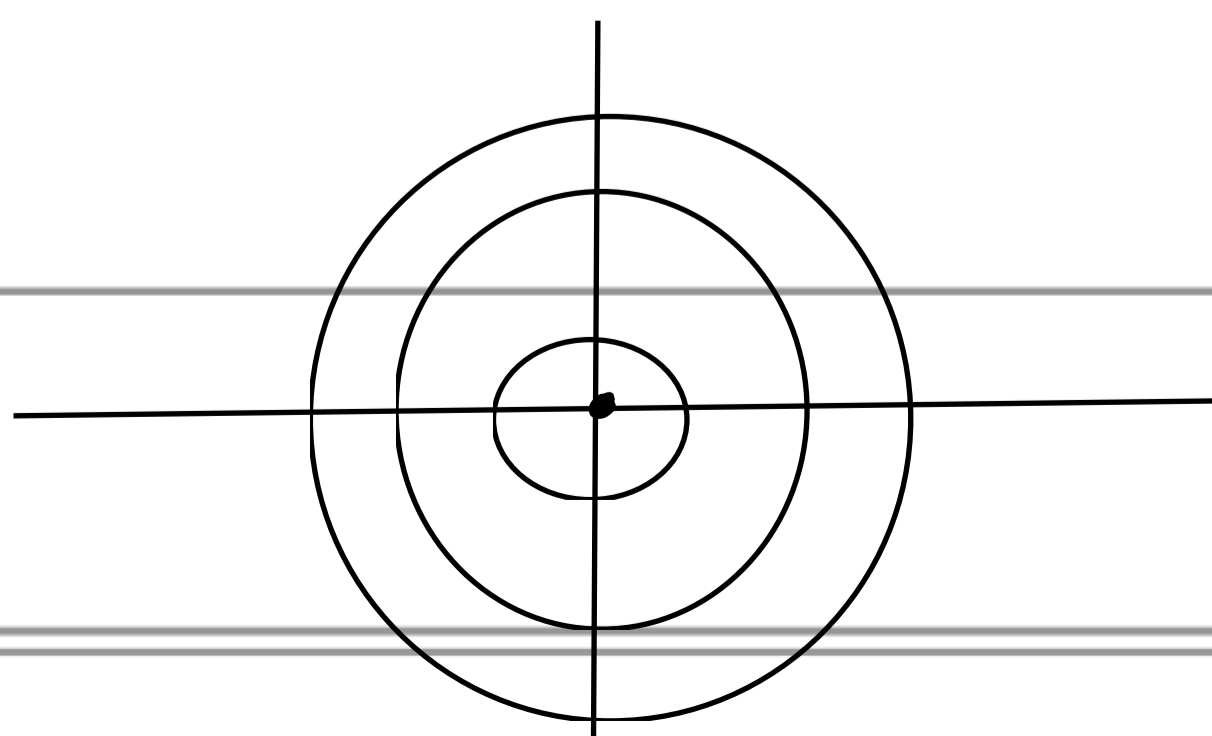
$$f(r, \theta) = e^{-r^2} = e^{-(x_1^2 + x_2^2)}$$

↑
expression
en coordonnées polaires

↑
expression en coord.
cartésiennes

les lignes de niveau $f(x) = \text{cste}$ correspondent

donc à $r = \text{cste}$, donc à des cercles de centre 0



② on écrit, pour une fonction f quelconque,

$$V(f) = V_r(x) \frac{\partial f}{\partial r} + V_\theta(x) \frac{\partial f}{\partial \theta},$$

or par les formules de dérivées de fonctions composées:

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial r} &= \frac{\partial f}{\partial x_1} \frac{\partial x_1}{\partial r} + \frac{\partial f}{\partial x_2} \frac{\partial x_2}{\partial r} \\ &= \cos \theta \frac{\partial f}{\partial x_1} + \sin \theta \frac{\partial f}{\partial x_2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial f}{\partial \theta} &= \frac{\partial f}{\partial x_1} \frac{\partial x_1}{\partial \theta} + \frac{\partial f}{\partial x_2} \frac{\partial x_2}{\partial \theta} \\ &= -r \sin \theta \frac{\partial f}{\partial x_1} + r \cos \theta \frac{\partial f}{\partial x_2} \end{aligned}$$

$$\text{donc } V(f) = \underbrace{(\cos \theta V_r - r \sin \theta V_\theta)}_{V_1(x)} \frac{\partial f}{\partial x_1}$$

$$+ \underbrace{(\sin \theta V_r + r \cos \theta V_\theta)}_{V_2(x)} \frac{\partial f}{\partial x_2}$$

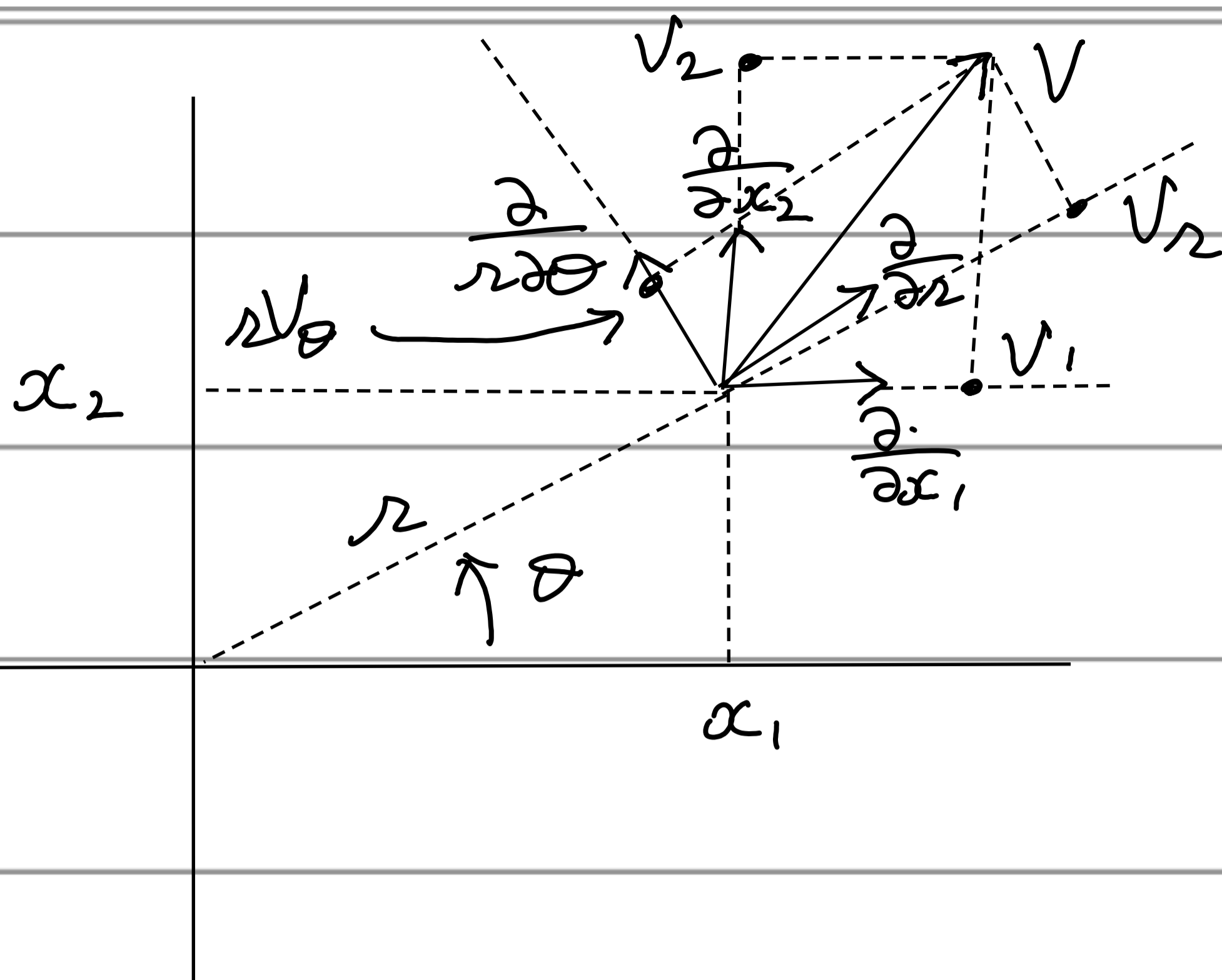
En cours de physique, on apprend à retrouver ce

résultat à l'aide d'un schéma, avec

les vecteurs de base orthonormée $\left(\frac{\partial}{\partial x_1}, \frac{\partial}{\partial x_2} \right)$

ou $\left(\frac{\partial}{\partial r}, \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} \right)$ (voir chapitre métrique).

obtenue par rotation d'un angle θ :



On déduit :

$$\begin{pmatrix} V_1 \\ V_2 \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}}_{\text{matrice de rotation}} \begin{pmatrix} rV_0 \\ rV_\theta \end{pmatrix}$$

qui correspond à la formule ci-dessus.