

Série de TD n°1 de Physique 1

Exercice 1 :

1. Ecrire l'équation aux dimensions d'une puissance. En déduire son unité dans le système international. quelle est son unité dérivée associée ? quelle est son symbole ? Quelle est son unité dans le système CGS ? Trouver le rapport entre les deux unités d'énergie.
2. L'année lumière est-elle une unité de temps ou de longueur ? quelle est sa valeur en unité SI ? comparer cette valeur à celle de l'unité astronomique couramment utilisée en astrophysique : 1UA = distance terre soleil $\sim 1.5 \cdot 10^{11}m$.
3. Les expressions suivantes (où l_i représente une longueur, m_i une masse et t_i un temps) sont-elles homogènes, c'est-à-dire susceptibles d'être physiquement acceptables ?
a) $m_1^2 - m_2 = m_3^3$ b) $l_1 \sin t_1 = l_2 \sin t_2$ c) $l_1 t_1^2 + \frac{l_2^2 t_2^3}{l_1 t_1} = \frac{l_1 t_1^3}{t_3}$ d) $m_1 \cos\left(\frac{l_1 t_2}{t_1 l_2}\right) = l_1 \exp\left(-\frac{t_1}{t_2}\right)$
4. L'équation d'état d'un gaz parfait est $pV = nRT$, où p est la pression du gaz, V le volume qu'il occupe, n le nombre de mole de gaz et T sa température. Quelle est la dimension de R , constante universelle des gaz parfaits ? Quelle est son unité dans le système international ?
5. On suppose que la fréquence de vibration ν d'une corde tendue ne dépend que de la force de tension T , de la longueur l et de la masse m de cette corde. Déduire, par une analyse dimensionnelle, la loi de variation de cette fréquence en fonction des paramètres à une constante multiplicative k près (sans dimension).

Exercice 2 :

On considère les vecteurs :

$$\vec{A} = 2\vec{i} + 3\vec{j} - \vec{k} ; \vec{B} = 3\vec{i} - 2\vec{j} + 2\vec{k} ; \vec{C} = 4\vec{i} - 3\vec{j} - 3\vec{k}$$

1. Calculer leur module.
2. Calculer les composantes des vecteurs : $\vec{U} = \vec{A} + \vec{B} + \vec{C}$; $\vec{V} = \vec{A} + 2\vec{B} - 3\vec{C}$
3. Déterminer les vecteurs unitaires portés par le vecteur \vec{A} .
4. Calculer $\vec{A} \cdot \vec{B}$ et $\vec{B} \wedge \vec{C}$.
5. Calculer le produit mixte $\vec{A} \cdot (\vec{B} \wedge \vec{C})$ et le double produit vectoriel $\vec{A} \wedge (\vec{B} \wedge \vec{C})$.
6. Calculer l'angle α que fait le vecteur \vec{A} avec les axes Ox .
7. Calculer l'angle β entre les deux vecteur \vec{A} et \vec{B} .

Exercice 3 :

1. Soient $\vec{A} = -2\vec{i} + \vec{j} + 3\vec{k}$, $\vec{B} = 2\vec{i} - \vec{j} + \vec{k}$ et $\vec{C} = x\vec{i} + \vec{j} + z\vec{k}$ trois vecteurs où x et z sont des nombres réels. Déterminer les valeurs de ces nombres pour que le vecteur \vec{C} soit : a) Parallèle à \vec{A} ; b) Parallèle à \vec{B} ; c) Perpendiculaire à \vec{A} ; d) Perpendiculaire à \vec{B} ; e) Perpendiculaire à \vec{A} et \vec{B} au même temps.
2. Soit ABC un triangle où $AB = a$, $AC = b$ et $\alpha = (\widehat{AB}, \widehat{AC})$. Calculer la longueur du coté BC .
3. Trouver la relation entre les paramètres réels x , y et z pour que les vecteurs suivants appartiennent au même plan :

$$\vec{A} = \vec{i} + \vec{j} ; \vec{B} = 2\vec{i} - \vec{j} + \vec{k} ; \vec{C} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

On supposera que ces vecteurs ont la même origine O .

Exercice 4 :

Calculer la première et la seconde dérivée des fonctions vectorielles suivantes de la variable réelle t :

$$\vec{r}(t) = (2t + 1)\vec{i} + (t^2 - 3t + 7)\vec{j} + (t^3 + t^2 + t + t1)\vec{k}$$

Calculer la première dérivée de la fonction vectorielle suivante et son module :

$$\vec{r}(t) = e^{-\alpha t} \cos(\omega t)\vec{i} + e^{-\alpha t} \sin(\omega t)\vec{j} + t^2\vec{k}$$

Calculer $\int \vec{r}(t) dt$.

Exercice 5 :

- Calculer le gradient du champ scalaire suivant :

$$U(x, y, z) = xyz^2 + 3x^2y^4z^3 + 5x^3y^7z^5$$

- Calculer la divergence du champ vectoriel suivant :

$$\vec{V}(x, y, z) = (xy + xz + yz)\vec{i} - (xy^2z^3)\vec{j} - (x^2 + y^2 + z^2)\vec{k}$$

- Calculer le rotationnel du champ vectoriel $\vec{V}(x, y, z) = 3x^2y\vec{i} - 2yz^3\vec{j} + x^2y\vec{k}$.

- Calculer le Laplacien du champ scalaire $U(x, y, z) = 3x^2y - 2y^2z^3 + x^3z^2$.

- Démontrer les relations suivantes : $div(\overrightarrow{grad}f) = \Delta f$; $div(\overrightarrow{rot}V) = 0$

Exercice 6 :

Résoudre les équations différentielles suivantes :

$$\frac{dv}{dt} + \alpha v = 0 ; \frac{dv}{dt} + \alpha v = \beta ; \frac{dv}{dt} + \alpha v^2 = 0$$

Où α et β sont des constantes réelles.

Exercice 7 :

Soient les vecteurs

$$\vec{u}(t) = \cos \theta(t)\vec{i} + \sin \theta(t)\vec{j} ; \vec{v}(t) = -\sin \theta(t)\vec{i} + \cos \theta(t)\vec{j}$$

1. Calculer leurs modules. Calculer $\vec{u} \cdot \vec{v}$. Conclure.

2. Calculer :

$$\frac{d\vec{u}}{dt} ; \frac{d\vec{v}}{dt}$$

3. Soit le vecteur $\vec{r}(t) = \rho(t)\vec{u}$. Calculer :

$$\frac{d\vec{r}}{dt} ; \frac{d^2\vec{r}}{dt^2}$$

Exercices supplémentaires

Exercice S1

L'analyse dimensionnelle a permis à Geoffrey Ingram Taylor d'estimer en 1950 l'énergie dégagée par l'explosion d'une bombe atomique, alors que cette information était classée top secret. Il lui a suffi pour cela d'observer sur un film d'explosion, imprudemment rendu public par les militaires américains, que la dilatation du champignon atomique suivait la loi expérimentale de proportionnalité :

$$r = K.E^a.\rho^b.t^c$$

Où K est une constante sans dimensions. Le physicien Taylor suppose alors a priori que le processus d'expansion de la sphère de gaz dépend au minimum des paramètres suivants : Le temps t , l'énergie E dégagée par l'explosion, la masse volumique de l'air ρ et le rayon atomique de la sphère r . L'analyse dimensionnelle le conduit alors au rayon de la sphère de gaz à l'instant t . Retrouver la loi de Taylor qui donne l'expression exacte de E .

Exercice S2

1. La pression exercée sur une surface solide est donnée par

$$P = \frac{F}{S}$$

Où F est la force et S la surface du solide. Par une analyse dimensionnelle, trouver la dimension de la pression.

2. La pression hydrostatique sous une colonne de fluide de hauteur h et de masse volumique ρ est donnée par :

$$P = \rho^a g^b h^c$$

Trouver les valeurs de a , b et c par une analyse dimensionnelle. En déduire l'expression exacte de la pression.

Exercice S4

Dans un repère orthonormé $\mathcal{R}(Oxyz)$, on considère les vecteurs suivants:

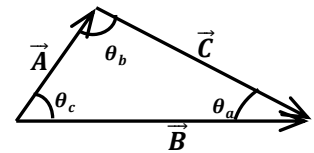
$$\vec{V}_1 = 3\vec{i} + 3\vec{j} ; \vec{V}_2 = \vec{i} + 3\vec{j} + \vec{k} ; \vec{V}_3 = \vec{i} - \vec{j} + 2\vec{k} ; \vec{V}_4 = 2\vec{i} - \vec{k}$$

- 1- Représenter les vecteurs \vec{V}_1 et \vec{V}_2 .
- 2- Calculer le module du vecteur \vec{V}_1 et du vecteur \vec{V}_2 .
- 3- Calculer les composantes du vecteur $\vec{U} = 3\vec{V}_1 + 2\vec{V}_2 - 4\vec{V}_3$ et $w = \|\vec{V}_1 - \vec{V}_2\|^2$.
- 4- Calculer le produit scalaire $\vec{V}_1 \cdot \vec{V}_2$ et en déduire l'angle formé par ces deux vecteurs.
- 5- Calculer le produit vectoriel $\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_2$ et en déduire l'aire du parallélogramme formé par ces deux vecteurs.
- 6- Montrer que le vecteur \vec{V}_3 est perpendiculaire au plan (P) formé par les vecteurs \vec{V}_1 et \vec{V}_2 .
- 7- Montrer que le vecteur \vec{V}_4 appartient au plan (P) .

- 8- Déterminer le vecteur unitaire porté par le vecteur $\vec{V}_1 + \vec{V}_2$.
- 9- Trouver la composante de la projection de \vec{V}_3 suivant la direction de $(\vec{V}_1 + \vec{V}_2)$.
- 10- Calculer le produit mixte $\vec{V}_1 \cdot (\vec{V}_2 \wedge \vec{V}_3)$ et le double produit vectoriel $\vec{V}_1 \wedge (\vec{V}_2 \wedge \vec{V}_3)$.
- 11- Vérifier que $\vec{V}_1 \wedge (\vec{V}_2 \wedge \vec{V}_3) = (\vec{V}_1 \cdot \vec{V}_3) \cdot \vec{V}_2 - (\vec{V}_1 \cdot \vec{V}_2) \cdot \vec{V}_3$.

Exercice S4

Soit un triangle quelconque formé par les trois vecteurs $\vec{A}, \vec{B}, \vec{C}$ respectivement



En utilisant le produit scalaire et le produit vectoriel. Déterminer :

- 1- la loi des cosinus $\|\vec{A}\|^2 = \|\vec{B}\|^2 + \|\vec{C}\|^2 - 2 \cdot \|\vec{B}\| \cdot \|\vec{C}\| \cdot \cos(\theta_a)$.
- 2- la loi des sinus $\frac{\|\vec{A}\|}{\sin(\theta_a)} = \frac{\|\vec{B}\|}{\sin(\theta_b)} = \frac{\|\vec{C}\|}{\sin(\theta_c)}$.

Exercice S5

Soit le vecteur $\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$ son module $\|\vec{r}\| = r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$ montrer que:

- $\overrightarrow{\text{grad}}(r^2) = 2\vec{r}$
- $\overrightarrow{\text{grad}}(1/r) = -\vec{r}/r^3$
- $\overrightarrow{\text{grad}}(r^n) = nr^{n-2}\vec{r}$

Exercice S8

Calculer le gradient du champ scalaire suivant :

$$V(x, y, z) = 6xy - 2xz + z$$

Calculer la divergence du champ vectoriel suivant :

$$\vec{E}(x, y, z) = (x^2y)\vec{i} + x\vec{j} + (2yz)\vec{k}$$

Quelle est sa valeur au point $P(-3,4,2)$

Calculer $\overrightarrow{\text{rot}}(\vec{B})$ puis calculer $\overrightarrow{\text{div}}(\overrightarrow{\text{rot}}(\vec{B}))$ du champ vectoriel suivant :

$$\vec{B}(x, y, z) = (x^2y)\vec{i} + (y^2z)\vec{j} - (2xz)\vec{k}$$

Corrigé

Exercice 1 :

1- La puissance $P = \frac{w}{t}$, w : le travail fournie, t : le temps

$$[P] = \left[\frac{w}{t} \right] = \frac{[w]}{[t]}$$

Le travail $w = F \cdot d \rightarrow [w] = [F \cdot d] = [F] \cdot [d]$

La force $F = ma \rightarrow [F] = [ma] = [m] \cdot [a] = MLT^{-2}$

$$[w] = MLT^{-2} \cdot L = ML^2T^{-2}$$

$$[P] = \frac{ML^2T^{-2}}{T} = ML^2T^{-3}$$

L'unité de la puissance en SI est Kgm^2s^{-3} son unité dérivée est le watt son symbole w .

L'unité de la puissance en CGS est gcm^2s^{-3}

Le rapport entre l'unité de la puissance en SI et CGS

$$\frac{Kgm^2s^{-3}}{gcm^2s^{-3}} = \frac{1000g(100cm)^2s^{-3}}{gcm^2s^{-3}} = 10^7$$

2- Année lumière est une distance, elle représente la distance parcourue par la lumière pendant une année.

$$1 \text{ Année lumière} = 3 \cdot 10^8 * 360 * 24 * 3600 = 9.3312 \cdot 10^{15} \text{ m}$$

$$\frac{1 \text{ Année lumière}}{1 \text{ UA}} = \frac{9.3312 \cdot 10^{15}}{1.5 \cdot 10^{11}} = 6.2208 \cdot 10^4$$

3-

a) $m_1^2 - m_2 = m_3^3$ n'est pas homogène puisque on ne peut additionner ou soustraire que les grandeurs qui ont la même dimension.

$$[m_1^2] = M^2; [m_2] = M \text{ et } [m_3^3] = M^3$$

b) $l_1 \sin t_1 = l_2 \sin t_2$

$$[l_1] = [l_2] = L; [t_1] = [t_2] \neq 1$$

L'équation n'est pas homogène puisque la dimension des arguments de la fonction \sin sont différent de 1.

$$c) l_1 t_1^2 + \frac{l_2^2 t_2^3}{l_1 t_1} = \frac{l_1 t_1^3}{t_3}$$

$$\text{L'équation est homogène si } [l_1 t_1^2] = \left[\frac{l_2^2 t_2^3}{l_1 t_1} \right] = \left[\frac{l_1 t_1^3}{t_3} \right]$$

$$[l_1 t_1^2] = [l_1][t_1^2] = [l_1][t_1]^2 = LT^2 \quad (1)$$

De même :

$$\left[\frac{l_2^2 t_2^3}{l_1 t_1} \right] = \frac{[l_2^2 t_2^3]}{[l_1 t_1]} = \frac{[l_2]^2 [t_2]^3}{[l_1] [t_1]} = LT^2 \quad (2)$$

$$\left[\frac{l_1 t_1^3}{t_3} \right] = \frac{[l_1 t_1^3]}{[t_3]} = \frac{[l_1] [t_1]^3}{[t_3]} = LT^2 \quad (3)$$

(1) = (2) = (3) → l'équation est homogène

$$d) m_1 \cos\left(\frac{l_1 t_2}{t_1 l_2}\right) = l_1 \exp\left(-\frac{t_1}{t_2}\right)$$

L'équation est homogène si : $\left[m_1 \cos\left(\frac{l_1 t_2}{t_1 l_2}\right) \right] = \left[l_1 \exp\left(-\frac{t_1}{t_2}\right) \right]$

$$\left[m_1 \cos\left(\frac{l_1 t_2}{t_1 l_2}\right) \right] = [m_1] \left[\cos\left(\frac{l_1 t_2}{t_1 l_2}\right) \right] = M \quad (1)$$

$$\left[l_1 \exp\left(-\frac{t_1}{t_2}\right) \right] = [l_1] \left[\exp\left(-\frac{t_1}{t_2}\right) \right] = L \quad (2)$$

(1) ≠ (2) → l'équation n'est pas homogène

4-

$$pV = nRT \rightarrow R = \frac{pv}{nT} \rightarrow [R] = \frac{[p][V]}{[n][T]}$$

$$[p] = \frac{[F]}{[S]} = \frac{MLT^{-2}}{L^2} ML^{-1}T^{-2}, [V] = L^3, [n] = N, [T] = \Theta$$

$$[R] = \frac{ML^{-1}T^{-2}L^3}{N\Theta} = \frac{ML^2T^{-2}}{N\Theta}$$

$$\text{Son unité est } \frac{kgm^2s^{-2}}{mol K^\circ} = \frac{joul}{mol K^\circ}$$

5- On propose d'écrire la fréquence sous la forme

$$\nu = k T^a l^b m^c \text{ avec } k \text{ une constante numérique.}$$

$$[\nu] = [k][T]^a [l]^b [m]^c$$

$$\nu = \frac{1}{\text{temps}} \rightarrow [\nu] = \frac{1}{T} = T^{-1}$$

$$[k] = 1$$

Le tension di fil T , est une force donc sa dimension est $[T] = MLT^{-2}$

$$[l] = L, [m] = M$$

$$[k][T]^a [l]^b [m]^c = (MLT^{-2})^a L^b M^c = M^{c+a} L^{b+a} T^{-2a}$$

Donc :

$$T^{-1} = M^{c+a} L^{b+a} T^{-2a}$$

Par identification :

$$\begin{cases} c + a = 0 \\ b + a = 0 \\ -2a = -1 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} c = -a = -1/2 \\ b = -a = -1/2 \\ a = 1/2 \end{cases}$$

$$v = k T^{1/2} l^{-1/2} m^{-1/2} = k \sqrt{\frac{T}{lm}}$$

Exercice 02 :

1. $\|\vec{A}\| = \sqrt{2^2 + 3^2 + 1^2} = \sqrt{14}$, $\|\vec{B}\| = \sqrt{3^2 + 2^2 + 2^2} = \sqrt{17}$, $\|\vec{C}\| = \sqrt{4^2 + 3^2 + 3^2} = \sqrt{34}$

2. $\vec{U} = \vec{A} + \vec{B} + \vec{C} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \\ -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 \\ -2 \\ -3 \end{pmatrix}$, donc,

$$\vec{U} = 9\vec{i} - 2\vec{j} - 3\vec{k}$$

$$\vec{V} = \vec{A} + 2\vec{B} - 3\vec{C} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix} + 2\begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} - 3\begin{pmatrix} 4 \\ -3 \\ -3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -4 \\ 8 \\ 8 \end{pmatrix}$$

$$\vec{V} = -4\vec{i} + 8\vec{j} + 8\vec{k}$$

3. $\vec{u} = \frac{\vec{A}}{\|\vec{A}\|} = 2/\sqrt{14}\vec{i} + 3/\sqrt{14}\vec{j} - 1/\sqrt{14}\vec{k}$

4. $\vec{A} \cdot \vec{B} = -1$

$$\vec{B} \wedge \vec{C} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 3 & -2 & 1 \\ 4 & -3 & -3 \end{vmatrix} = 9\vec{i} + 13\vec{j} - \vec{k}$$

5. $\vec{A} \cdot (\vec{B} \wedge \vec{C}) = \begin{vmatrix} 2 & 3 & -1 \\ 3 & -2 & 1 \\ 4 & -3 & 3 \end{vmatrix} = 58 u.v.$

$$\vec{A} \wedge (\vec{B} \wedge \vec{C}) = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 2 & 3 & -1 \\ 9 & 13 & -1 \end{vmatrix} = 10\vec{i} - 7\vec{j} - \vec{k}$$

6. $\cos\alpha = \frac{\vec{A} \cdot \vec{i}}{\|\vec{A}\| \cdot \|\vec{i}\|} = 2/\sqrt{14}$

7. $\cos\alpha = \frac{\vec{A} \cdot \vec{B}}{\|\vec{A}\| \cdot \|\vec{B}\|} = -2/(\sqrt{14} \cdot \sqrt{17})$

Exercice 3 :

1

• $\vec{A} // \vec{C} \rightarrow \vec{A} \wedge \vec{C} = \vec{0} \rightarrow \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -2 & 1 & 3 \\ x & 1 & z \end{vmatrix} = \vec{0}$

- $$\begin{cases} z - 3 = 0 \\ 2z + 3x = 0 \\ -2 - x = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} z = 3 \\ x = -2 \end{cases}$$
- $\vec{B} // \vec{C} \rightarrow \vec{B} \wedge \vec{C} = \vec{0} \rightarrow \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 2 & -1 & 1 \\ x & 1 & z \end{vmatrix} = \vec{0}$

$$\begin{cases} -z - 1 = 0 \\ 2z - x = 0 \\ 2 + x = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} z = -1 \\ x = -2 \end{cases}$$
 - $\vec{A} \perp \vec{C} \rightarrow \vec{A} \cdot \vec{C} = 0 \rightarrow -2x + 1 + 3z = 0$ donc toutes les paires (x, y) qui satisfont cette équation donnent un vecteur $\vec{C} \perp \vec{A}$
 - $\vec{B} \perp \vec{C} \rightarrow \vec{B} \cdot \vec{C} = 0 \rightarrow 2x - 1 + z = 0$ donc toutes les paires (x, y) qui satisfont cette équation donnent un vecteur $\vec{C} \perp \vec{B}$
 - $\begin{cases} \vec{A} \perp \vec{C} \\ \vec{B} \perp \vec{C} \end{cases} \text{ et } \rightarrow \vec{C} // \vec{A} \wedge \vec{B} \rightarrow \vec{C} \cdot (\vec{A} \wedge \vec{B}) = 0$

$$\vec{A} \wedge \vec{B} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ -2 & 1 & 3 \\ 2 & -1 & 1 \end{vmatrix} = 4\vec{i} + 8\vec{j}$$

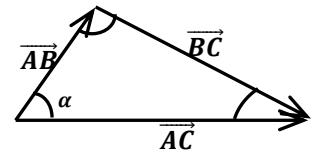
$$\vec{C} \cdot (\vec{A} \wedge \vec{B}) = 4x + 8 = 0 \rightarrow x = -2 \text{ et } z \text{ arbitraire}$$

2.

$$\vec{BC} = \vec{AC} - \vec{AB} \rightarrow (\vec{BC})^2 = (\vec{AC} - \vec{AB})^2 = (\vec{AC})^2 + (\vec{AB})^2 - 2\vec{AC} \cdot \vec{AB}$$

$$BC^2 = AC^2 + AB^2 - 2 \cdot AB \cdot AC \cdot \cos \alpha$$

$$BC = \sqrt{AC^2 + AB^2 - 2 \cdot AB \cdot AC \cdot \cos \alpha}$$



3.

Les vecteurs dans le même plan $\rightarrow \vec{A} \cdot (\vec{B} \wedge \vec{C}) = 0$

$$\vec{B} \wedge \vec{C} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 2 & -1 & 1 \\ x & y & z \end{vmatrix} = (-z - y)\vec{i} + (x - 2z)\vec{j} + (2y + z)\vec{k}$$

$$\vec{A} \cdot (\vec{B} \wedge \vec{C}) = -z - y + x - 2z = 0 \rightarrow x - y - 3z = 0$$

Exercice 4 :

Calculer la première et la seconde dérivée des fonctions vectorielles suivantes de la variable réelle t :

$$\vec{r}(t) = (2t + 1)\vec{i} + (t^2 - 3t + 7)\vec{j} + (t^3 + t^2 + t + t1)\vec{k}$$

Calculer la première dérivée de la fonction vectorielle suivante et son module :

$$\vec{r}(t) = e^{-at} \cos(\omega t)\vec{i} + e^{-at} \sin(\omega t)\vec{j} + t^2\vec{k}$$

Calculer $\int \vec{r}(t) dt$.

$$\frac{d\vec{r}_1(t)}{dt} = 2\vec{i} + (2t - 3)\vec{j} + (3t^2 + 2t + 1)\vec{k} ;$$

$$\frac{d^2\vec{r}_1(t)}{dt^2} = 2\vec{j} + (6t + 2)\vec{k}$$

$$\frac{d\vec{r}_2(t)}{dt} = (-\alpha e^{-\alpha t} \cos(\omega t) - \omega e^{-\alpha t} \sin(\omega t))\vec{i} + (-\alpha e^{-\alpha t} \sin(\omega t) - \omega e^{-\alpha t} \cos(\omega t))\vec{j} + 2t\vec{k}$$

$$\frac{d^2\vec{r}_2(t)}{dt^2} = \frac{d^2\vec{r}_2(t)}{dt^2} = (\alpha^2 - \omega^2) \cos(\omega t) e^{-\alpha t} \vec{i} + (\alpha^2 - \omega^2) \sin(\omega t) \vec{j} + 2\vec{k}$$

$$\begin{aligned} \vec{s}(t) &= \int \vec{r}_1(t) dt = \int [(2t + 1)\vec{i} + (t^2 - 3t + 7)\vec{j} + (t^3 + t^2 + t + 1)\vec{k}] dt \\ &= \left(\int (2t + 1) dt \right) \vec{i} + \left(\int (t^2 - 3t + 7) dt \right) \vec{j} + \left(\int (t^3 + t^2 + t + 1) dt \right) \vec{k} \\ &= (t^2 + t)\vec{i} - \left(\frac{1}{3}t^3 - \frac{3}{2}t^2 + 7t \right) \vec{j} + \left(\frac{1}{4}t^4 + \frac{1}{3}t^3 + \frac{1}{2}t^2 + t \right) \vec{k} + \vec{C}_1 \end{aligned}$$

Pour le deuxième intégral il est relativement complexe aux étudiants de 1^{ère} année je préfère ne pas le faire son résultat est :

$$\begin{aligned} \vec{s}(t) &= \int \vec{r}_2(t) dt = \int [e^{-\alpha t} \cos(\omega t) \vec{i} + e^{-\alpha t} \sin(\omega t) \vec{j} + t^2 \vec{k}] dt \\ &= \left(\int e^{-\alpha t} \cos(\omega t) dt \right) \vec{i} + \left(\int e^{-\alpha t} \sin(\omega t) dt \right) \vec{j} + \left(\int t^2 dt \right) \vec{k} \\ &= \left(\frac{-\alpha e^{-\alpha t} \cos(\omega t)}{\alpha^2 + \omega^2} + \frac{\omega e^{-\alpha t} \cos(\omega t)}{\alpha^2 + \omega^2} \right) \vec{i} \\ &+ \left(\frac{-\omega e^{-\alpha t} \cos(\omega t)}{\alpha^2 + \omega^2} - \frac{\alpha e^{-\alpha t} \cos(\omega t)}{\alpha^2 + \omega^2} \right) \vec{j} + \frac{1}{3} t^3 \vec{k} + \vec{C}_1 \end{aligned}$$

Exercice 05

$$\begin{aligned} \overrightarrow{\text{grad}}U(x, y, z) &= \vec{\nabla}U(x, y, z) = \frac{\partial U(x, y, z)}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial U(x, y, z)}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial U(x, y, z)}{\partial z} \vec{k} \\ &= (yz^2 + 12x^2y^3z^3 + 15x^2y^7z^5)\vec{i} + (xz^2 + 12x^2y^3z^3 + 35x^3y^7z^4)\vec{j} \\ &+ (2xyz + 3x^2y^4z^2 + 5x^3y^7z^4)\vec{k} \end{aligned}$$

$$\text{div} \vec{V} = \vec{\nabla} \cdot \vec{V} = \frac{\partial V_x}{\partial x} + \frac{\partial V_y}{\partial y} + \frac{\partial V_z}{\partial z} = y + z - 2xyz^3 - 2z$$

$$\vec{V}(x, y, z) = 3x^2y \vec{i} - 2yz^3 \vec{j} + x^2y \vec{k}$$

$$\begin{aligned} \overrightarrow{rot}\vec{V}(x, y, z) &= \vec{\nabla} \wedge \vec{V} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ V_x & V_y & V_z \end{vmatrix} = \left(\frac{\partial V_z}{\partial y} - \frac{\partial V_y}{\partial z} \right) \vec{i} - \left(\frac{\partial V_z}{\partial x} - \frac{\partial V_x}{\partial z} \right) \vec{j} + \left(\frac{\partial V_y}{\partial x} - \frac{\partial V_x}{\partial y} \right) \vec{k} \\ &= (x^2 + 6yz^2) \vec{i} - 0 \vec{j} + (0 - 3x^2) \vec{k} \end{aligned}$$

$$\operatorname{div}(\overrightarrow{grad} f) = \Delta f$$

$$\Delta f = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2} \quad (1)$$

$$\overrightarrow{grad} f = \frac{\partial f}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial f}{\partial z} \vec{k}$$

$$\operatorname{div}(\overrightarrow{grad} f) = \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial f}{\partial x} \right) + \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial f}{\partial y} \right) + \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\partial f}{\partial z} \right) = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2}$$

Exercice 6 :

$$\begin{aligned} \frac{dv}{dt} + \alpha v &= 0 \rightarrow \frac{dv}{dt} = -\alpha v \rightarrow \frac{dv}{v} = -\alpha dt \rightarrow \int \frac{dv}{v} = \int -\alpha dt \rightarrow \ln(v) = -\alpha t + c_1 \rightarrow v = \\ &c_2 \exp(-\alpha t) \text{ avec } c_2 = \exp(c_1) \end{aligned}$$

$$\frac{dv}{dt} + \alpha v = \beta \rightarrow \frac{dv}{dt} = \beta - \alpha v \rightarrow \frac{dv}{\beta - \alpha v} = dt \rightarrow \int \frac{dv}{\beta - \alpha v} = \int dt \rightarrow -\frac{1}{\alpha} \ln(\beta - \alpha v) = t + c$$

$$\beta - \alpha v = c' \exp(-\alpha t) \rightarrow v = \frac{1}{\alpha} (\beta - c' \exp(-\alpha t))$$

$$\frac{dv}{dt} + \alpha v^2 = 0 \rightarrow \frac{dv}{dt} = -\alpha v^2 \rightarrow \frac{dv}{v^2} = -\alpha dt \rightarrow \int \frac{dv}{v^2} = \int -\alpha dt \rightarrow -\frac{1}{v} = -\alpha t + c$$

$$v = \frac{1}{-\alpha t + c'}$$

Exercice 07

$$\|\vec{u}(t)\| = \|\vec{v}(t)\| = 1,$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$$

Les vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont des vecteurs unitaires et perpendiculaires donc ils forment une base orthonormée.

$$\frac{d\vec{u}}{dt} = -\dot{\theta} \sin \theta(t) \vec{i} + \dot{\theta} \cos \theta(t) \vec{j} = \dot{\theta} \vec{v}(t) \quad \left(\dot{\theta} = \frac{d\theta}{dt} \right)$$

$$\frac{d\vec{v}}{dt} = -\dot{\theta} \cos \theta(t) \vec{i} - \dot{\theta} \sin \theta(t) \vec{j} = -\dot{\theta} (\cos \theta(t) \vec{i} + \sin \theta(t) \vec{j}) = -\dot{\theta} \vec{u}(t)$$

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{d(\rho \vec{u})}{dt} = \frac{d\rho}{dt} \vec{u} + \rho \frac{d\vec{u}}{dt} = \dot{\rho} \vec{u} + \rho \dot{\theta} \vec{v} \quad \left(\dot{\rho} = \frac{d\rho}{dt} \right)$$

$$\frac{d^2\vec{r}}{dt^2} = \frac{d}{dt}(\dot{\rho} \vec{u} + \rho \dot{\theta} \vec{v}) = (\ddot{\rho} - \rho \dot{\theta}^2) \vec{u} + (\rho \ddot{\theta} + 2\dot{\rho} \dot{\theta}) \vec{v}$$