

# Chapitre 16 : Intégrales curvilignes, formes différentielles

Ici,  $p = 2$  ou  $3$ .

## I Intégrale curviligne le long d'une courbe

Soit  $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^p$  un arc paramétré de classe  $C^1$ , de support  $C$ .

Soit  $f: C \rightarrow \mathbb{R}$  une fonction continue.

On appelle intégrale curviligne de  $f$  le long de  $\gamma$ , et on note  $\int_{\gamma} f(M) ds$  le réel défini par

$$\int_{\gamma} f(M) ds = \int_a^b f(M(t)) \frac{ds}{dt}(t) dt \quad (\text{où } \frac{ds}{dt}(t) = \left\| \frac{dM}{dt}(t) \right\|)$$

Admis :

Si le paramétrage est « raisonnable » (en particulier pas de points doubles autres qu'en des points isolés), cette intégrale ne dépend que de  $C$ .

Généralisation :

Aux arcs continus et de classe  $C^1$  par morceaux, c'est-à-dire que  $\gamma$  est continu et il existe une subdivision  $a = a_1 < a_2 < \dots < a_n = b$  de  $[a, b]$  telle que  $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket, \gamma|_{[a_{i-1}, a_i]}$  est de classe  $C^1$ .

(On généralise par addition...)

Interprétation :

$s$  étant une abscisse curviligne,  $ds$  représente « le déplacement élémentaire sur  $C$  ».

Ainsi,  $\int_{\gamma} f(M) ds = \lim_{n \rightarrow +\infty} \sum_{i=1}^n f(M(t_i))(s(t_i) - s(t_{i-1}))$  (admis)

où, pour tout  $i \in \llbracket 0, n \rrbracket, t_i = a + i \cdot \frac{b-a}{n}$  (subdivision régulière de  $[a, b]$ ).

Utilité :

Exemple : un fil dont la forme est donnée par la courbe paramétrée  $\gamma$ , de densité linéique  $p: M \mapsto p(M)$  (fonction continue de  $M$ ) a pour masse totale  $\int_{\gamma} p(M) ds$ .

## II Formes différentielles sur un ouvert de $\mathbb{R}^p$ .

Soit  $\Omega$  un ouvert de  $\mathbb{R}^p$ .

### A) Définition

Une forme différentielle sur  $\Omega$  est une application de  $\Omega$  dans  $L(\mathbb{R}^p, \mathbb{R})$ .

Si par exemple  $p = 3$ , on sait que  $L(\mathbb{R}^3, \mathbb{R})$  (dual de  $\mathbb{R}^3$ ) est un  $\mathbb{R}$ -ev de dimension 3, dont une base naturelle est constituée des 3 projecteurs :  $(x, y, z) \mapsto x$ ,  $(x, y, z) \mapsto y$  et  $(x, y, z) \mapsto z$ , qu'on a notés en analyse  $dx, dy, dz$ .

Ainsi, une forme différentielle  $\omega$  sur  $\Omega$  s'écrit :

$$\omega = A dx + B dy + C dz \quad \text{où } A, B, C \text{ sont 3 applications de } \Omega \text{ dans } \mathbb{R}.$$

Autrement dit :

$$\forall (x, y, z) \in \mathbb{R}^3, \omega(x, y, z) = A(x, y, z) dx + B(x, y, z) dy + C(x, y, z) dz.$$

On dit que  $\omega$  est de classe  $C^k$  lorsque  $A, B, C$  le sont.

De même si  $p = 2$ , une forme différentielle sur un ouvert  $\Omega$  de  $\mathbb{R}^2$  s'écrit :

$$\omega = A dx + B dy \quad \text{où } A \text{ et } B \text{ sont des fonctions de } \Omega \text{ dans } \mathbb{R}.$$

Exemples :

-  $\omega$  définie par  $\forall (x, y) \in \mathbb{R}^2, \omega(x, y) = (2x+1)dx + xy dy$  est une forme différentielle de classe  $C^1$  sur  $\mathbb{R}^2$ .

- Si  $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  est de classe  $C^1$ , alors  $df = \frac{\partial f}{\partial x} dx + \frac{\partial f}{\partial y} dy$  est une forme différentielle continue sur  $\Omega$ .

## B) Formes différentielles exactes

Définition :

Soit  $\omega$  une forme différentielle continue sur  $\Omega$ . On dit que  $\omega$  est exacte lorsqu'il existe  $f$ , de classe  $C^1$  sur  $\Omega$ , telle que  $\omega = df$ .

Autrement dit, avec  $p = 2$  par exemple :

La forme différentielle  $\omega$  définie par  $\forall (x, y) \in \Omega, \omega(x, y) = A(x, y) dx + B(x, y) dy$  (où  $A$  et  $B$  sont continues) est exacte si et seulement si il existe  $f$ , de classe  $C^1$ , telle que  $\forall (x, y) \in \Omega, A(x, y) = \frac{\partial f}{\partial x}(x, y)$  et  $B(x, y) = \frac{\partial f}{\partial y}(x, y)$ .

## C) Intégrale curviligne d'une forme différentielle le long d'une courbe

Soit  $\gamma : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^p$  un arc de classe  $C^1$  et de support  $C$ .

$$t \mapsto M(t)$$

On prend les notations habituelles :

$$\text{On pose } \int_{\gamma} \omega = \int_a^b \omega(M(t))(\vec{v}(t)) dt.$$

Attention :  $\omega \in \mathfrak{F}(\Omega, L(\mathbb{R}^p, \mathbb{R}))$ ,  $\omega(M(t)) \in L(\mathbb{R}^p, \mathbb{R})$  et  $\omega(M(t))(\vec{v}(t)) \in \mathbb{R}$ .

Autrement dit, dans le cas  $p = 2$  :

Si  $\forall (x, y) \in \Omega, \omega(x, y) = A(x, y) dx + B(x, y) dy$ , alors :

$$\int_{\gamma} \omega = \int_a^b [A(x(t), y(t)) \cdot x'(t) + B(x(t), y(t)) \cdot y'(t)] dt$$

Admis :

Si le paramétrage est « raisonnable », cette intégrale ne dépend que de  $C$  et de l'orientation de  $C$  définie par ce paramétrage (l'intégrale est changée en son opposée si la paramétrisation inverse l'orientation de  $C$ ).

Lien avec les intégrales curvilignes de fonctions :

$$\int_{\gamma} \omega = \int_a^b \omega(M(t)) \left( \frac{ds}{dt}(t) \vec{T}(t) \right) dt = \int_a^b \omega(M(t)) (\vec{T}(t)) \frac{ds}{dt}(t) dt = \int_{\gamma} \omega(M) (\vec{T}(M)) ds$$

On peut ici encore généraliser aux arcs continus et  $C^1$  par morceaux, par addition.

Cas où  $\omega$  est exacte :

Théorème :

Soit  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ , de classe  $C^1$ , et soit  $\gamma : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^p$  continue et de classe  $C^1$  par morceaux, de support contenu dans  $\Omega$ .

Alors  $\int_{\gamma} df = f(B) - f(A)$ , où  $A$  est le point de  $\gamma$  de paramètre  $a$ ,  $B$  celui de paramètre  $b$ .

En particulier, si  $\gamma$  est fermé (c'est-à-dire  $A = B$ ),  $\int_{\gamma} df = 0$ .

Démonstration :

Avec les notations précédentes, dans le cas  $p = 2$  par exemple :

$$\int_{\gamma} \omega = \int_a^b \underbrace{\left[ \frac{\partial f}{\partial x}(x(t), y(t)) \cdot x'(t) + \frac{\partial f}{\partial y}(x(t), y(t)) \cdot y'(t) \right]}_{\text{dérivée en } t \text{ de } f(x(t), y(t))} dt = [f(x(t), y(t))]_a^b = f(B) - f(A)$$

### III Circulation d'un champ de vecteurs

Soit  $\Omega$  un ouvert de  $\mathbb{R}^3$ , et soit  $\vec{F} : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^3$  un champ de vecteurs de classe  $C^0$ .

On a :  $\forall (x, y, z) \in \Omega, \vec{F}(x, y, z) = (X(x, y, z), Y(x, y, z), Z(x, y, z))$

Soit  $\omega$  la forme différentielle  $\omega = Xdx + Ydy + Zdz$ .

Alors  $\int_{\gamma} \omega$  est aussi noté  $\int_{\gamma} \vec{F}(M) \cdot \overrightarrow{dM}$ , appelé circulation de  $\vec{F}$  le long de  $\gamma$ .

Justification, interprétation :

$$\begin{aligned} \int_{\gamma} \omega &= \int_a^b [X(M(t)) \cdot x'(t) + Y(M(t)) \cdot y'(t) + Z(M(t)) \cdot z'(t)] dt \\ &= \int_a^b \vec{F}(M) \cdot \vec{v}(t) \cdot dt \\ &= \lim_{n \rightarrow +\infty} \sum_{i=1}^n \vec{F}(M(t_i)) \cdot \overrightarrow{M_{i-1}M_i} \end{aligned}$$

Où  $t_i = a + i \cdot \frac{b-a}{n}$  et  $M_i = M(t_i)$ .

(La dernière égalité est admise, mais intuitivement claire)

Ainsi, le théorème du paragraphe précédent s'écrit aussi :

$$\int_{\gamma} \overrightarrow{\text{grad}}_M f \cdot \overrightarrow{dM} = f(B) - f(A) \text{ (circulation d'un champ dérivant d'un potentiel)}$$

où  $f : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  est de classe  $C^1$ .