

Outils Mathématiques pour Biologistes et Géologues

I. Grandeurs physiques et leurs unités

I-1 Grandeurs mesurables

Mesurer une grandeur physique, c'est déterminer le rapport entre cette grandeur et une autre grandeur de même nature choisie comme unité. Le résultat de la mesure s'exprime à l'aide d'un nombre réel suivi d'une unité.

Exemple : la distance qui sépare deux points donnés est $d = 3,12 \text{ m}$.

I-2 Grandeurs repérables

Les températures et les dates ne sont pas mesurables, mais repérables, par un thermomètre pour la température, et par un chronomètre pour les dates.

I-3 Grandeurs fondamentales et dérivées

Sept grandeurs fondamentales jouent un rôle majeur en physique. Les autres grandeurs sont des grandeurs dérivées. La vitesse par exemple est une longueur par un temps, son unité est donc m s^{-1} . Les grandeurs fondamentales et leurs définitions sont données dans le tableau I. les grandeurs dérivées sont données dans le tableau II.

Tableau I : les sept unités de base du SI

Grandeur	Unité	Symbole	Définition
Longueur	mètre	m	Le mètre est la longueur du trajet parcouru dans le vide par la lumière pendant une durée de $1/299792458$ de seconde.
Masse	kilogramme	kg	Le kilogramme est égal à la masse du prototype international du kilogramme.
Temps	seconde	s	La seconde est la durée de 9192631770 périodes de la radiation correspondant à la transition entre les 2 niveaux hyperfins de l'atome Cs-133.
Courant électrique	ampère	A	L'ampère est l'intensité d'un courant constant qui, maintenu dans 2 conducteurs parallèles rectilignes de longueur infinie, de section circulaire négligeable et placés à une distance de 1 mètre l'un de l'autre dans le vide, produirait entre ces conducteurs une force égale à $2 \cdot 10^{-7} \text{ N}$.
Température thermodynamique	kelvin	K	Le kelvin est la fraction $1/273,16$ de la température thermodynamique du point triple de l'eau.

Quantité de matière	mole	mol	La mole est la quantité de matière d'un système contenant autant d'entités élémentaires qu'il y a d'atomes dans 0,012 kg de C-12.
Intensité lumineuse	candela	cd	La candela est l'intensité lumineuse, dans une direction donnée, d'une source qui émet un rayonnement monochromatique de fréquence 540.10^{12} Hz et dont l'intensité énergétique dans cette direction est 1.683 Watt par seconde.

Tableau II : Exemples d'unités SI dérivées ayant des noms spéciaux et symboles particuliers.

Grandeur	Nom	Symbole	Expression en d'autres unités	Expression en unité de base du SI
Fréquence	hertz	Hz		s^{-1}
Force	newton	N		$m.kg.s^{-2}$
Pression, contrainte	pascal	Pa	N/m^2	$m^{-1}.kg.s^{-2}$
Energie, travail	joule	J	$N.m$	$m^2.kg.s^{-2}$
Puissance, flux énergétique	watt	W	J/s	$m^2.kg.s^{-3}$
Viscosité dynamique	poiseuille	Pl	$Pa \cdot s$	$m^{-1}.kg.s^{-1}$
Potentiel électrique, tension électrique	volt	V	W/A	$m^{-2}.kg.s^{-3}.A^{-1}$
Capacité électrique	farad	F	C/V	$m^{-2}.kg^{-1}.s^4.A^2$
Résistance électrique	ohm	Ω	V/A	$m^2.kg.s^{-3}.A^{-2}$

Les physiciens ont l'habitude d'utiliser aussi des unités qui ne font pas partie du SI d'unités :

Tableau III : grandeurs physiques et unités ne faisant pas partie de SI.

Grandeur	Nom	Symbole	valeur
Longueur	Angström Femtometre ou Fermi	Å fm	10^{-10} m 10^{-15} m
Angle	Degré Minute Seconde	° ' "	$\frac{\pi}{180}$ (rd) $\frac{\text{degré}}{60}$ (mn) $\frac{\text{minute}}{60}$ (s)
Force	Dyne	dyn	10^{-5} N
Travail	Erg	erg	10^{-7} J
Energie	Watt-heure Electron-volt Calorie	Wh eV cal	3600 J $1,6.10^{-19}$ J 4,185 J
Pression	Bar	bar	10^5 Pa
Viscosité dynamique	Poise	Po	0,1 Pa s
Viscosité cinématique	Stokes	St	$10^{-4} m^2 s^{-1}$

Quantité d'électricité	Ampère-heure	Ah	3600 C
Température	Degré Celsius	°C	t = T-273,15
Induction magnétique	Gauss	G	1G = 10 ⁻⁴ T
Flux d'induction magnétique	Maxwell	Mx	1 Mx = 10 ⁻⁸ Wb
Masse	Unité de masse atomique	u (uma)	1 u = 1,6610 ⁻²⁷ kg

I-3 Multiples et sous-multiples décimaux des unités du SI

Une série de préfixes et de symboles de préfixes ont été adoptés pour former les noms et les symboles des multiples et sous-multiples décimaux des unités SI de 10⁻¹² à 10¹².

Tableau IV : Préfixes d'unités du SI

<i>Sous-multiples</i>			<i>multiples</i>		
<i>Puissance</i>	<i>Nom</i>	<i>Symbole</i>	<i>Puissance</i>	<i>Nom</i>	<i>Symbole</i>
10 ⁻¹	Déci	d	10 ¹	Déca	d
10 ⁻²	Centi	c	10 ²	Hecto	h
10 ⁻³	Milli	m	10 ³	Kilo	k
10 ⁻⁶	Micro	μ	10 ⁶	Méga	M
10 ⁻⁹	Nano	n	10 ⁹	Giga	G
10 ⁻¹⁰	Angstroem	Å			
10 ⁻¹²	Pico	p	10 ¹²	Tera	T

Remarques :

- Une grandeur dont la mesure s'exprime sans unité n'a pas de dimension.
- Deux grandeurs qui s'expriment à l'aide de la même unité sont de même dimension.
- On ne peut pas additionner des grandeurs de dimensions différentes.
- L'angle qui est un rapport de 2 longueurs est sans dimension même s'il est une grandeur qui a une unité. Pour les angles plans l'unité est le radian (rd), et pour les angles solides l'unité est le stéradian (sr).

I-4 Equations aux dimensions

Les grandeurs qui ont des unités sont des grandeurs dimensionnées. En mécanique on utilise 3 dimensions : la longueur [L], la masse [M] et le temps [T]. La vitesse qui est une grandeur dérivée a pour dimension [v] = LT⁻¹. Cette équation est l'équation aux dimensions de la vitesse. Son intérêt est de vérifier l'homogénéité d'une formule.

Exemple : vous ne vous rappelez plus laquelle des 2 formules suivantes donne la période d'un pendule de longueur l :

$$\text{i) } T = 2\pi\sqrt{\frac{g}{l}} \quad \text{ou} \quad \text{ii) } T = 2\pi\sqrt{\frac{l}{g}}$$

Où g est l'accélération gravitationnelle, [g] = [LT⁻²], 2π n'a pas de dimension.

$$\text{i) } [T] \neq \sqrt{\frac{[LT^{-2}]}{[L]}} = \frac{1}{[T]} \quad \text{faux}$$

$$\text{ii) } [T] = \sqrt{\frac{[L]}{[LT^{-2}]} = [T]} \quad \text{correcte}$$

I-5 Systèmes d'unités CGS, MKSA et SI

Le problème que posent les unités est celui de l'universalité et de la cohérence, d'où l'intérêt du choix d'un système international qui définit les unités étalonnées de façon identique en tout point du globe.

- a) Le système CGS est fondé sur le Centimètre, le Gramme et la Seconde.
- b) Le système MKSA est basé sur le Mètre, le Kilogramme, la Seconde et l'Ampère. C'est le système précurseur du système international d'unités (SI).
- c) Les unités légales du système international (SI) : Le SI est fondé sur le MKSA à qui on a ajouté le kelvin (K), la mole (mol), la candela (cd), le radian (rd) et le stéradian (sr).

II. Erreurs et incertitudes

II-1 Erreur

Une erreur est toujours en relation avec quelque chose de juste ou considéré comme tel. Il y a deux sortes d'erreurs :

L'erreur accidentelle, qu'on élimine simplement en multipliant les opérations (faire 10 pesées au lieu de n'en faire qu'une).

L'erreur systématique est commise sans cesse et se renouvelle (erreur de zéro d'un appareil de mesure). Pour l'éliminer on doit refaire la mesure avec un autre appareil de mesure.

a) Erreur absolue

La valeur de la célérité de la lumière qui est considérée actuellement comme vraie est $c_0 = 299\,792\text{ km s}^{-1}$. Si un expérimentateur trouve lors d'une mesure $c = 305\,000\text{ kms}^{-1}$, il commet alors une erreur absolue $\Delta c = |c - c_0| = 5\,208\text{ kms}^{-1}$.

b) Erreur relative :

Dans le cas de la mesure précédente, on définit l'erreur relative par : $\frac{\Delta c}{c_0} = \frac{5208}{299792} \approx 0.017$. C'est une valeur sans unité, elle indique l'exactitude du

résultat obtenu et elle est exprimée en pourcentage : $\frac{\Delta c}{c} = 1,7\%$

Remarque : on ne parle d'erreur que si l'on a à disposition une valeur de référence considérée comme vraie.

II-2 Incertitudes :

En physique, lors de la plupart des mesures, on ne possède pas de valeur de référence, on ne dispose que des valeurs expérimentales. Nous pouvons quand même estimer l'erreur commise qui dépend des instruments de mesure utilisés.

a) Incertitude absolue : Si on désigne par x la valeur la plus probable d'une grandeur G , par x_0 la vraie valeur et par Δx l'incertitude absolue, on a : $x - \Delta x < x_0 < x + \Delta x$ que nous pouvons écrire sous la forme : $G = x \pm \Delta x$.

b) Incertitude relative : est donnée par $\frac{\Delta x}{x}$ qui est sans unité et exprimée en pourcentage.

L'incertitude relative nous renseigne sur la qualité de la mesure.

II-3 Calcul d'incertitude

Si $G = A + B$ et $G' = A - B$ alors $\Delta G = \Delta G' = \Delta A + \Delta B$.

L'incertitude absolue sur une somme ou sur une différence est la somme des incertitudes absolues de chaque terme.

Si $G = \frac{AB}{C}$ alors $\frac{\Delta G}{G} = \frac{\Delta A}{A} + \frac{\Delta B}{B} + \frac{\Delta C}{C}$

L'incertitude relative sur un produit ou un quotient est la somme des incertitudes relatives de chaque terme.

Nous pouvons aussi utiliser la méthode des logarithmes :

Exemples :

1) $G = \frac{A^n B^m}{C}$

On prend le logarithme de G : $\ln G = \ln(A^n) + \ln(B^m) - \ln C$

$\ln G = n \ln A + m \ln B - \ln C$

En passant aux différentiels :

$$\frac{dG}{G} = n \frac{dA}{A} + m \frac{dB}{B} - \frac{dC}{C}$$

Et enfin l'incertitude relative est donnée par :

$$\frac{\Delta G}{G} = |n| \frac{\Delta A}{A} + |m| \frac{\Delta B}{B} + \frac{\Delta C}{C}$$

2) $G' = \frac{L^2}{T^2} \cos \theta$

$$\ln G' = 2 \ln L - 2 \ln T + \ln(\cos \theta)$$

$$\frac{dG'}{G'} = 2 \frac{dL}{L} - 2 \frac{dT}{T} + \frac{d(\cos \theta)}{\cos \theta}$$

$$\frac{dG'}{G'} = 2 \frac{dL}{L} - 2 \frac{dT}{T} - \frac{\sin \theta}{\cos \theta} d\theta$$

$$\frac{\Delta G'}{G'} = 2 \frac{\Delta L}{L} + 2 \frac{\Delta T}{T} + |\operatorname{tg} \theta| \Delta \theta$$

III. Les approximations

Faire une approximation, c'est remplacer une formule exacte, mais d'application compliquée par une formule plus simple, mais mathématiquement inexacte. On applique en générale la formule du binôme.

$$(1 + \varepsilon)^n \approx 1 + n\varepsilon \quad \varepsilon \text{ étant négligeable devant l'unité}$$

Cas où $n=1/2$: $\sqrt{1 + \varepsilon} \approx 1 + \frac{\varepsilon}{2}$

Cas où $n = -1$: $\frac{1}{1 + \varepsilon} \approx 1 - \varepsilon$

Nous utilisons aussi en physique les équivalences des infiniment petits

$$\sin(\varepsilon) \approx \varepsilon \approx \tan(\varepsilon) \quad \text{avec } \varepsilon \text{ en radian}$$

$$\cos(\varepsilon) \approx 1 - \frac{\varepsilon^2}{2}$$

$$e^\varepsilon \approx 1 + \varepsilon$$

$$\ln(1 + \varepsilon) \approx \varepsilon$$

IV. Comment présenter un résultat

IV-1 Chiffres significatifs

Les chiffres significatifs (cs) d'un résultat de mesure sont un ensemble de chiffres dont on est certain en plus du dernier qui peut être douteux.

Exemple : $d = 21,348$ km le résultat comporte 5 cs dont un qui est douteux qui est le 8. C'est celui qui porte l'erreur.

Règle des zéros dans le dénombrement des cs d'un résultat :

Les zéros placés à gauche d'un nombre ne sont pas des cs.

Exemple : $d = 0,008$ km ce résultat ne contient qu'un cs qui est le 8. En effet ce résultat peut s'écrire $d = 8$ m

Par contre les zéros qui sont placés à droite d'un chiffre sont tous des cs.

Exemples : $L = 1,030$ m ce résultat comporte 4 cs.

$S = 25\,000\text{ m}^2$ comporte 5 cs.

$R = 0,280$ cm comporte 3 cs.

Si on indique l'incertitude absolue d'un résultat, le nombre de chiffres doit être cohérent avec celui de la grandeur.

Exemple : $A = 123,45 \pm 0,08$ Bq et non $A = 123,45 \pm 0,082$ Bq.

Si une mesure de longueur par exemple est donnée au millimètre près, $a = 1,375 \pm 0,001$ m, il ne faut pas indiquer le résultat avec un nombre de cs insuffisant, $a = 1,3 \pm 0,001$ car la précision obtenue nécessite l'indication du chiffre des millimètres.

Si un résultat est obtenu avec son incertitude relative, il ne faudra alors conserver que le nombre de chiffres vraiment significatifs.

Exemple : $v = 834,571$ Hz à 1,1% et $\Delta v = 9$ Hz, **alors** $v = (835 \pm 9)$ Hz.

V. Quelques rappels trigonométriques

a)	$\sin(\pi - \alpha) = \sin(\alpha)$	$\sin(-\alpha) = -\sin(\alpha)$
	$\cos(\pi - \alpha) = -\cos(\alpha)$	$\cos(-\alpha) = \cos(\alpha)$
	$\sin(\pi + \alpha) = -\sin \alpha$	
	$\cos(\pi + \alpha) = -\cos \alpha$	
	$\cos\left(\frac{\pi}{2} - \alpha\right) = \sin(\alpha)$	$\sin\left(\frac{\pi}{2} - \alpha\right) = \cos(\alpha)$
	$\cos\left(\frac{\pi}{2} + \alpha\right) = -\sin \alpha$	$\sin\left(\frac{\pi}{2} + \alpha\right) = \cos \alpha$

b) Relation de transformation :

$$\frac{\alpha}{\pi} = \frac{\beta}{180} = \frac{\gamma}{200} \quad \text{avec } \alpha \text{ en radian, } \beta \text{ en degré et } \gamma \text{ en grade.}$$

c) Formules d'addition des arcs :

$$\cos(a + b) = \cos(a)\cos(b) - \sin(a)\sin(b)$$

$$\text{Si } a = b \text{ alors } \cos(2a) = \cos^2(a) - \sin^2(a) = 1 - 2\sin^2(a) = 2\cos^2(a) - 1$$

$$\cos(a - b) = \cos(a)\cos(b) + \sin(a)\sin(b)$$

$$\sin(a + b) = \sin(a)\cos(b) + \sin(b)\cos(a)$$

$$\text{Si } a = b \text{ alors } \sin(2a) = 2\sin(a)\cos(a)$$

$$\sin(a - b) = \sin(a)\cos(b) - \sin(b)\cos(a)$$

Nous pouvons retrouver ces relations en utilisant les formules suivantes :

$$e^{i\theta} = \cos\theta + i\sin\theta \quad e^{-i\theta} = \cos\theta - i\sin\theta$$

d) formule de transformation :

* Produit en somme :

$$\cos(a)\cos(b) = \frac{1}{2} [\cos(a+b) + \cos(a-b)]$$

$$\sin(a)\sin(b) = \frac{1}{2} [\cos(a-b) - \cos(a+b)]$$

$$\sin(a)\cos(b) = \frac{1}{2} [\sin(a+b) + \sin(a-b)]$$

* Somme en produit :

$$\cos(p) + \cos(q) = 2\cos\left(\frac{p+q}{2}\right)\cos\left(\frac{p-q}{2}\right)$$

$$\cos(p) - \cos(q) = -2\sin\left(\frac{p+q}{2}\right)\sin\left(\frac{p-q}{2}\right)$$

$$\sin(p) + \sin(q) = 2\sin\left(\frac{p+q}{2}\right)\cos\left(\frac{p-q}{2}\right)$$

$$\sin(p) - \sin(q) = 2\cos\left(\frac{p+q}{2}\right)\sin\left(\frac{p-q}{2}\right)$$

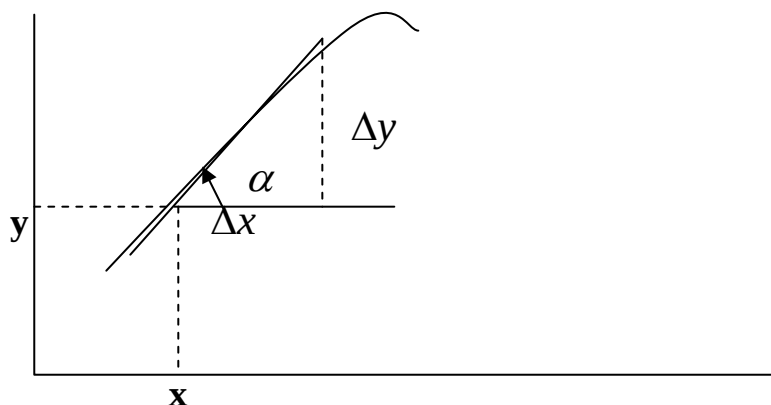
VI. Valeurs de quelques constantes physiques

Tableau V : Quelques constantes importantes en physique

Constante	Symbole	Valeur
Célérité de la lumière dans le vide	c_0	$299\,792\,458\text{ m s}^{-1} \approx 3.10^8\text{ m.s}^{-1}$
Nombre d'Avogadro	N	$6,022.10^{23} \text{ mol}^{-1}$
Constante gravitationnelle	G	$6,67.10^{-11} \text{ N m}^2 \text{ kg}^{-2}$
Charge électrique élémentaire	e	$1,602.10^{-19} \text{ C}$
Masse de l'électron	m_e	$9,1.10^{-31} \text{ kg}$
Masse du proton	m_p	$1,672621.10^{-27} \text{ kg}$
Masse du neutron	m_n	$1,674927.10^{-27} \text{ kg}$
Unité de masse atomique	u (ou uma)	$1,66.10^{-27} \text{ kg}$
Permittivité diélectrique du vide	ϵ_0	$8,854.10^{-12} \text{ F m}^{-1}$
Permittivité magnétique du vide	μ_0	$1,257.10^{-6} \text{ H m}^{-1}$
Constante de Planck	h	$6,625.10^{-34} \text{ J s}^{-1}$
Constante de Boltzmann	k	$1,38.10^{-23} \text{ J K}^{-1}$
Constante de Stefan	σ	$5,6687.10^{-2} \text{ W m}^{-2} \text{ K}^{-4}$
Constante des gaz parfaits	R	$8,314 \text{ J mol}^{-1} \text{ K}^{-1}$

VII. Dérivée d'une fonction

La dérivée d'une fonction $y(x)$ est la limite de $\frac{\Delta y}{\Delta x}$ lorsque Δx tend vers zéro. Elle est représentée par $\frac{dy}{dx}$.



Graphiquement $\frac{dy}{dx}$ est la pente de la tangente à la courbe au point y .

$$\frac{dy}{dx} = \operatorname{tg} \alpha$$

Exemples de dérivées de quelques fonctions

Tableau VI : Dérivées de quelques fonctions

$f(x)$	x^n	$\frac{1}{x}$	$\frac{1}{x^n}$	$\sin x$	$\cos x$
$\frac{df(x)}{dx}$	nx^{n-1}	$-\frac{1}{x^2}$	$-\frac{n}{x^{n+1}}$	$\cos x$	$-\sin x$

$f(x)$	$\tan(x)$	e^x	a^x	$\ln x$	$\log_a x$
$\frac{df(x)}{dx}$	$\frac{1}{\cos^2(x)} = 1 + \operatorname{tg}^2 x$	e^x	$a^x \ln a$	$\frac{1}{x}$	$\frac{\log_a e}{x}$

VIII. Dérivées de fonction à plusieurs variables

Soit une fonction f qui dépend de trois variables x , y et z

$$F = f(x, y, z)$$

La dérivée de F par rapport à x , en considérant y et z constants, est appelée dérivée partielle de F par rapport à x . Elle se note :

$$\frac{\partial F}{\partial x} = \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial x}$$

La dérivée de F par rapport à y, en considérant x et z constants, est appelée dérivée partielle de F par rapport à y. Elle se note :

$$\frac{\partial F}{\partial y} = \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial y}$$

La dérivée de F par rapport à z, en considérant x et y constants, est appelée dérivée partielle de F par rapport à z. Elle se note :

$$\frac{\partial F}{\partial z} = \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial z}$$

La dérivée totale de F est la somme des dérivées partielles de F par rapport à x, y et z. elle se note :

$$dF = \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial x} dx + \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial y} dy + \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial z} dz$$

Exemple : Calculer la dérivée totale de :

$$F = f(x, y, z) = x^2 yz + xy + yz^2$$

$$\frac{\partial F}{\partial x} = \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial x} = 2xyz + y$$

$$\frac{\partial F}{\partial y} = \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial y} = x^2 z + x + z^2$$

$$\frac{\partial F}{\partial z} = \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial z} = x^2 y + 2yz$$

$$dF = \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial x} dx + \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial y} dy + \frac{\partial f(x, y, z)}{\partial z} dz$$

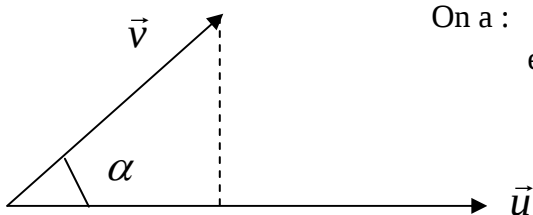
$$= (2xyz + y)dx + (x^2 z + x + z^2)dy + (x^2 y + 2yz)dz$$

IX. Produit scalaire de deux vecteurs

On appelle produit scalaire de deux vecteurs $\vec{u}$ et $\vec{v}$ le produit algébrique :

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = u \cdot v \cdot \cos \alpha, \text{ où } u \text{ et } v \text{ sont les longueurs des vecteurs } \vec{u} \text{ et } \vec{v}.$$

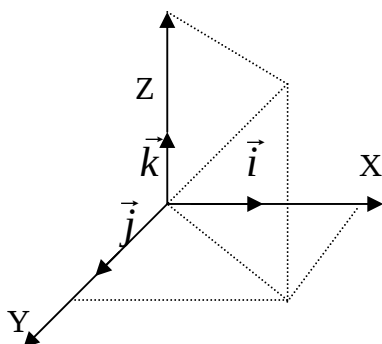
$\vec{u} \cdot \vec{v}$ n'est pas un vecteur mais un scalaire.



On a : $\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{v} \cdot \vec{u}$
et $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$ si $\vec{u}$ et $\vec{v}$ sont orthogonaux

$$\vec{u} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

$$\vec{v} = x'\vec{i} + y'\vec{j} + z'\vec{k}$$



$$\vec{u} \cdot \vec{v} = xx' + yy' + zz'$$

$$\vec{i} \cdot \vec{i} = \vec{j} \cdot \vec{j} = \vec{k} \cdot \vec{k} = 1$$

$$\vec{i} \cdot \vec{j} = \vec{j} \cdot \vec{k} = \vec{k} \cdot \vec{i} = 0$$

Comme exemple du produit scalaire, citons le travail d'un vecteur constant $\vec{f}$ effectuant un déplacement rectiligne $\vec{l}$: $\vec{f} \cdot \vec{l}$

X. Produit vectoriel de deux vecteurs

On appelle produit vectoriel de deux vecteurs $\vec{u}$ et $\vec{v}$ un vecteur $\vec{w}$ perpendiculaire à ces deux vecteurs, tel que le trièdre $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ soit direct.

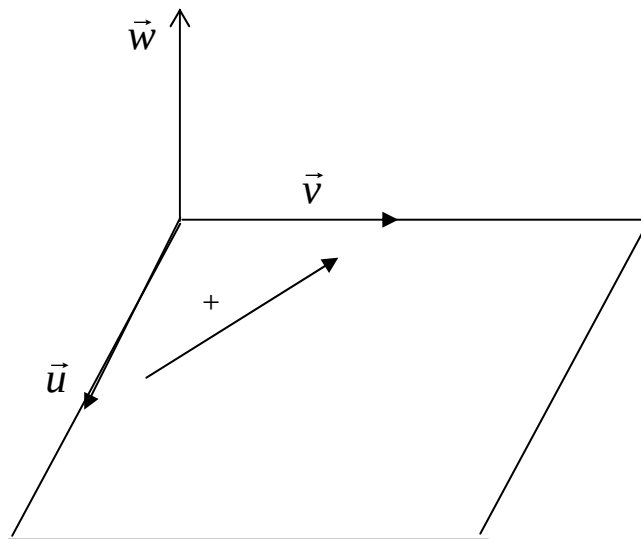
$$\vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{w}$$

Le trièdre $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ est dit direct si le sens $\vec{u}$ vers $\vec{v}$ vers $\vec{w}$ se fait contrairement à celui des aiguilles d'une montre.

Le module de $\vec{u} \wedge \vec{v}$ est donné par :

$$|\vec{u} \wedge \vec{v}| = u.v.\sin \theta$$

θ est l'angle que fait $\vec{u}$ avec $\vec{v}$.



Si on considère les coordonnées de chaque vecteur :

$$\vec{u} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

$$\vec{v} = x'\vec{i} + y'\vec{j} + z'\vec{k}$$

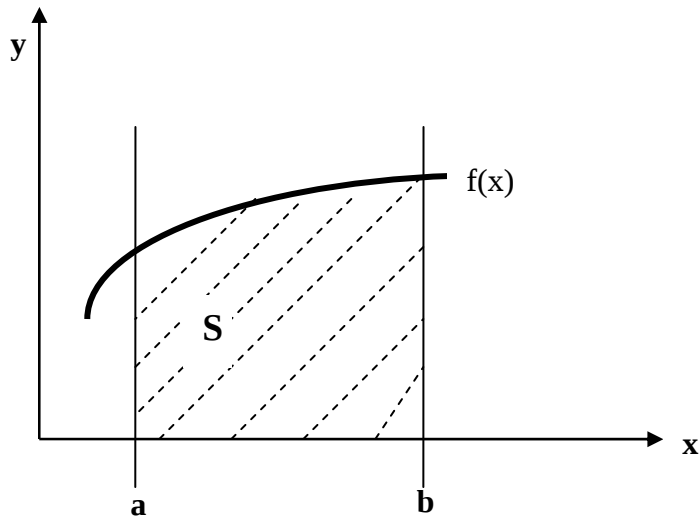
$$\vec{u} \wedge \vec{v} = (yz' - y'z)\vec{i} - (xz' - x'z)\vec{j} + (xy' - x'y)\vec{k}$$

Le moment d'un vecteur $\vec{AB}$ par rapport à un point O est un exemple du produit vectoriel :

$$\vec{M} = \vec{OA} \wedge \vec{AB}$$

XI. Intégrales

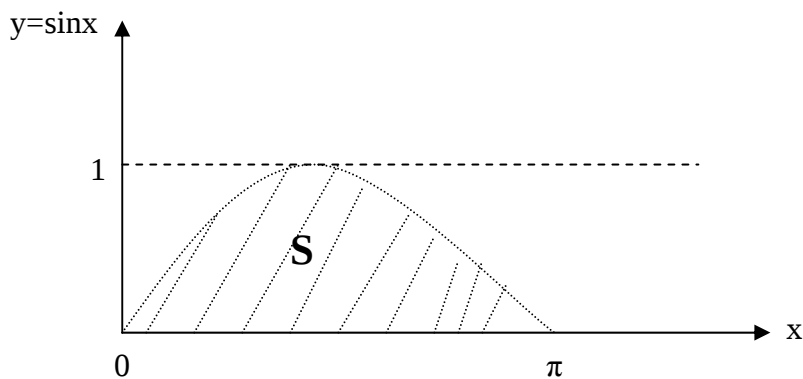
Le problème de physique fait généralement intervenir des courbes, des surfaces et des volumes. Le calcul intégral permet de déterminer ces éléments en faisant la somme des effets dus à ces éléments. Soit la fonction $y = f(x)$ représentée par la courbe suivante :



On montre que l'intégrale de la fonction $y = f(x)$ dans l'intervalle (a,b) représente la surface comprise entre la courbe représentative de y , l'axe des x et les droites $x = a$ et $x = b$.

$$s = \int_b^a f(x) dx$$

Exemple : Calculer la surface S comprise entre la courbe $y = \sin x$ et l'axe des x entre $x = 0$ et $x = \pi$



$$S = \int_0^{\pi} \sin x dx = [-\cos x]_0^{\pi} = -\cos \pi + \cos 0 = 2 \text{ unités de surface}$$

Exemples d'intégrales simples :

Tableau VII : Intégrales de quelques fonctions

F(x)	$\frac{1}{x^2}$	$\frac{1}{\sqrt{x}}$	x^n	$\cos(x)$	$\sin(x)$	$\frac{1}{\cos^2(x)}$
$\int F(x)dx$	$-\frac{1}{x} + C$	$2\sqrt{x} + C$	$\frac{x^{n+1}}{n+1} + C$	$\sin(x) + C$	$-\cos(x) + C$	$\tan(x) + C$

F(x)	$\frac{1}{\sin^2(x)}$	e^x	$\frac{1}{x}$	$\ln x$	$\frac{e^x + e^{-x}}{2}$	$\frac{e^x - e^{-x}}{2}$
$\int F(x)dx$	$-\cotan x + Cste$	$e^x + Cste$	$\ln x + Cste$	$x \ln x - x + Cste$	$\frac{e^x - e^{-x}}{2} + Cste$	$\frac{e^x + e^{-x}}{2} + Cste$

Lorsque l'intégrale est difficile on peut, par des changements de variables, se ramener à des intégrales connues.

Exemple1 :

$$\int_a^x \frac{\sin x}{\cos x} dx = \int_0^x \frac{\sin x}{\cos x} dx$$

$\sin(x) \cdot dx$ est la différentielle de $-\cos x$. Posons $\cos x = u$:

$$\int_a^x \frac{\sin x}{\cos x} dx = \int_{\cos a}^{\cos x} \frac{-du}{u} = \left[-\ln |u| \right]_{\cos a}^{\cos x} = \ln \left| \frac{\cos a}{\cos x} \right|$$

Exemple2 :

$$\int_0^x \frac{du}{\sqrt{1-u^2}}, \quad |x| < 1$$

Posons $u = \sin \alpha$,

Alors $1-u^2 = \cos^2 \alpha$ et $du = \cos \alpha \cdot d\alpha$

$$\int_0^x \frac{du}{\sqrt{1-u^2}} = \int_0^{\alpha_1} d\alpha = [\alpha]_0^{\alpha_1} = \alpha_1 = \arcsin x$$

XII. Equations différentielles

1) Equation différentielle du premier ordre linéaire et à coefficients constants

Une équation différentielle est une relation entre une fonction et ses dérivées. Elle est dite du premier ordre si la dérivée est première. Elle est linéaire si la fonction et sa dérivée figurent au premier degré.

a) Soit la fonction $y(t)$ satisfaisant à l'équation différentielle :

$$\frac{dy}{dt} = -ky \quad t \text{ est le temps, } k \text{ est une constante}$$

En séparant les variables on a :

$$\frac{dy}{y} = -k dt$$

$$\int_{y_0}^y \frac{dy}{y} = -k \int_0^t dt$$

L'intégration donne : $\ln \frac{y}{y_0} = -kt$

et $y = y_0 e^{-kt}$

b) Soit la fonction $y(t)$ satisfaisant à l'équation différentielle :

$$\frac{dy}{dt} = m - ky \quad t \text{ est le temps, } m \text{ et } k \text{ sont constants}$$

Posons $y - \frac{m}{k} = z$

On a :

$$\frac{dz}{dt} = \frac{d(y - \frac{m}{k})}{dt} = \frac{dy}{dt} = m - ky = -k(y - \frac{m}{k}) = -kz$$

$$z = z_0 e^{-kt}$$

Donc :

$$y = \frac{m}{k} + (y_0 - \frac{m}{k}) e^{-kt}$$

2) Equation différentielle du second ordre

L'équation différentielle du second ordre contient des dérivées première et seconde :

$$y'' + w^2 y = 0 \quad w^2 \text{ est un coefficient constant.}$$

Multipliant par $2y'$

$$2y' y'' + w^2 \cdot 2y y' = 0$$

Or $y'' = \frac{d(y')}{dt}$ et $y' = \frac{dy}{dt}$

$$2y' \cdot d(y') + w^2 \cdot 2y \cdot dy = 0$$

L'intégration donne :

$$y'^2 + w^2 y^2 = c^2 ; \quad c^2 \text{ est la constante d'intégration (positive car somme de 2 carrés)}$$

L'équation obtenue est du premier ordre, mais elle n'est pas linéaire.

Faisant une séparation de variables :

$$y' = \frac{dy}{dt} = \sqrt{c^2 - w^2 y^2}$$

$$\frac{dy}{\sqrt{c^2 - w^2 y^2}} = dt$$

Rappelons que :

$$\int_0^x \frac{du}{\sqrt{1-u^2}} = \arcsin x$$

Et en faisant le changement de variable $\frac{wy}{c} = u$:

$$\frac{dy}{c\sqrt{1-(\frac{wy}{c})^2}} = dt$$

$$\frac{d(\frac{wy}{c})}{\sqrt{1-(\frac{wy}{c})^2}} = wt$$

L'intégration donne :

$$\arcsin(\frac{wy}{c}) = wt + \varphi \quad \varphi \text{ est la deuxième constante d'intégration}$$

$$y = \frac{c}{w} \sin(wt + \varphi)$$

$$y = (\frac{c}{w} \cos \varphi) \sin wt + (\frac{c}{w} \sin \varphi) \cos wt$$

$$\text{Posons } A = \frac{c}{w} \cos \varphi \quad \text{et} \quad B = \frac{c}{w} \sin \varphi$$

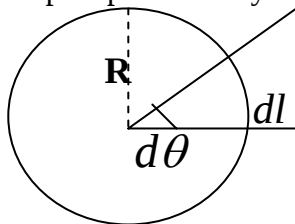
La solution générale est :

$$y = A \sin wt + B \cos wt$$

XIII. Angle plan et angle solide

a) définition de l'angle plan

L'angle plan se définit, dans l'espace à deux dimensions, par le rapport $\theta = l/R$ entre la longueur l interceptée par deux rayons sur le cercle, et le rayon R du cercle.



$$dl = R d\theta$$

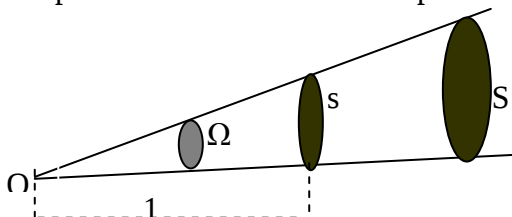
$$\text{si } R = 1 \quad ; \quad dl = d\theta :$$

L'angle en radian = longueur du cercle de rayon unité

$$\theta_{\text{total}} = 2\pi R = 2\pi \text{ radians}$$

b) définition de l'angle solide

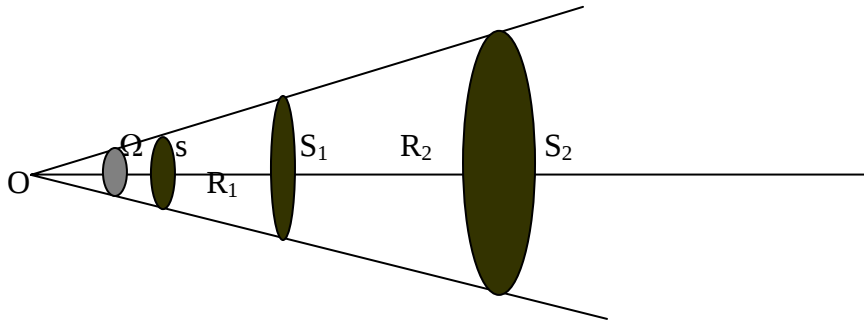
Dans l'espace la surface S est vue du point O sous l'angle solide Ω :



Par analogie à l'angle plan Ω a même mesure que l'aire s (de $R=1$) découpée par les génératrices du cône qui le forment sur la sphère de centre O et de rayon unité.

$\Omega = s$ exprimé en stéradians

Si l'on coupe le cône de sommet O par des sphères centrées en O et de rayons R_1 et R_2 :



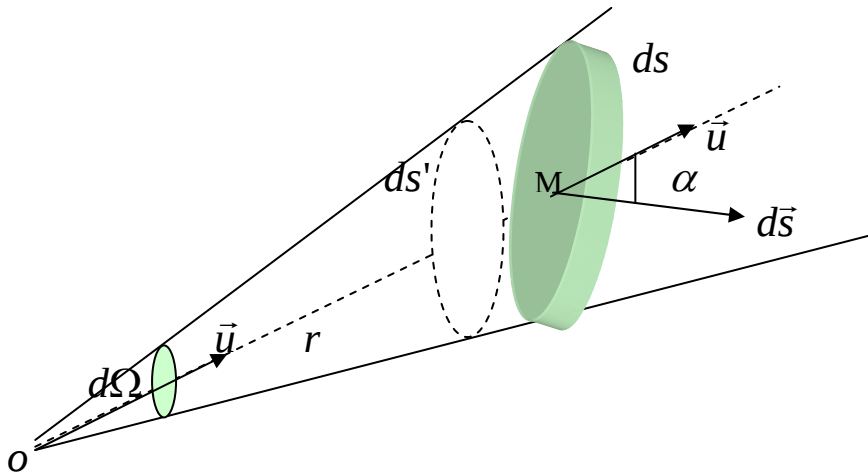
Les sphères étant homothétiques, les surfaces s , S_1 et S_2 sont aussi homothétiques

Les rapports $\frac{S_1}{R_1^2} = \frac{S_2}{R_2^2} = \frac{s}{R^2} = \frac{s}{1^2} = s = \Omega$ sont indépendants de R .

Si l'angle solide balaye tout l'espace, $\Omega = 4\pi$ stéradians

Si l'angle solide balaye le demi-espace limité par un plan (demi-sphère), $\Omega = 2\pi$ stéradians

Expression scalaire de l'angle solide



ds est vue de O sous $d\Omega$. Le cône de sommet O qui s'appuie sur ds découpe sur la sphère centrée en O et de rayon $OM = r$, la surface ds' .

On a donc :

$$d\Omega = \frac{ds'}{r^2} = \frac{ds \cos \alpha}{r^2} = \frac{d\vec{s} \cdot \vec{u}}{r^2}$$

et

$$d\Omega = \frac{d\vec{s} \cdot \vec{u}}{r^2} = \frac{d\vec{s} \cdot \vec{r}}{r^3}$$

