

TD4

1. Représenter graphiquement le champ vectoriel \mathbf{E} défini par

- $\mathbf{E}(x, y) = \frac{1}{2}(\mathbf{e}_x + \mathbf{e}_y)$
- $\mathbf{E}(x, y) = \mathbf{e}_x + x \mathbf{e}_y$
- $\mathbf{E}(x, y) = \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} \mathbf{e}_x + \frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}} \mathbf{e}_y$
- $\mathbf{E}(x, y) = y \mathbf{e}_x + \sin x \mathbf{e}_y$

2. Associer les fonctions f avec les représentations de leur champ de gradient (voir les diagrammes).
Donnez les raisons de votre choix.

- $f(x, y) = xy$
- $f(x, y) = x^2 - y^2$
- $f(x, y) = x^2 + y^2$
- $f(x, y) = \sqrt{x^2 + y^2}$

3. Calculer

- $\int_C (2 + x^2 y) ds$, où C est le demi-cercle supérieur $x^2 + y^2 = 1$,
- $\int_C 2x ds$, où C se compose de l'arc C_1 de la parabole $y = x^2$ entre $(0, 0)$ et $(1, 1)$ suivi du segment vertical C_2 qui relie $(1, 1)$ à $(1, 2)$,
- $\int_C y^2 dx + x dy$ (intégral d'un champ vectoriel), où a) $C = C_1$ est le segment qui relie $(-5, -3)$ à $(0, 2)$ et b) $C = C_2$ est l'arc de la parabole $x = 4 - y^2$ depuis $(-5, -3)$ jusqu'à $(0, 2)$,
- $\int_C y \sin z ds$, où C est l'hélice circulaire décrite par les équations $x = \cos t$, $y = \sin t$, $z = t$, $t \in [0, 2\pi]$,
- $\int_C y dx + z dy + x dz$, où C se compose du segment C_1 de $(2, 0, 0)$ à $(3, 4, 5)$ suivi du segment vertical C_2 de $(3, 4, 5)$ à $(3, 4, 0)$,
- le travail effectué par le champ de forces $\mathbf{F}(x, y) = x^2 \mathbf{e}_x - xy \mathbf{e}_y$ pour déplacer un point matériel le long du quart de cercle $\mathbf{r}(t) = \cos t \mathbf{e}_x + \sin t \mathbf{e}_y$, $t \in [0, \pi/2]$.

4. Soit $\mathbf{E}(x, y) = \frac{-y}{x^2 + y^2} \mathbf{e}_x + \frac{x}{x^2 + y^2} \mathbf{e}_y$. Montrer que $\int_C \mathbf{E} \cdot d\mathbf{r} = 2\pi$ sur tout chemin fermé simple orienté positivement qui entoure l'origine.

TD5

1. Soit \mathbf{E} un champ vectoriel, donné par son expression en coordonnées cartésiennes:

$$\mathbf{E} = E_x(x, y, z)\mathbf{e}_x + E_y(x, y, z)\mathbf{e}_y + E_z(x, y, z)\mathbf{e}_z.$$

Trouver l'expression pour \mathbf{E} en coordonnées cylindriques et sphériques, c'est-à-dire, écrire \mathbf{E} sous la forme

$$\begin{aligned}\mathbf{E} &= E_\rho(\rho, \varphi, z)\mathbf{e}_\rho + E_\varphi(\rho, \varphi, z)\mathbf{e}_\varphi + E_z(\rho, \varphi, z)\mathbf{e}_z, \\ \mathbf{E} &= E_r(r, \theta, \varphi)\mathbf{e}_r + E_\theta(r, \theta, \varphi)\mathbf{e}_\theta + E_\varphi(r, \theta, \varphi)\mathbf{e}_\varphi,\end{aligned}$$

et exprimer $E_\rho(\rho, \varphi, z)$, $E_\varphi(\rho, \varphi, z)$, $E_z(\rho, \varphi, z)$, $E_r(r, \theta, \varphi)$, $E_\theta(r, \theta, \varphi)$, $E_\varphi(r, \theta, \varphi)$ en fonction de $E_x(x, y, z)$, $E_y(x, y, z)$ et $E_z(x, y, z)$.

2. Trouver la forme des opérateurs différentiels ∇ , div , rot et Δ en coordonnées cylindriques et sphériques.