

Dans toute cette feuille, \mathbb{R}^n sera un espace affine réel euclidien orienté de dimension n .

1. COURBES PLANES

Exercice 1

(Calculs de courbure)

On considère l'espace affine euclidien orienté \mathbb{R}^2 muni d'un repère (O, \vec{i}, \vec{j}) .

- 1 Calculer la fonction courbure d'un cercle de rayon $r > 0$.
- 2 Soit $c : I \rightarrow \mathbb{R}^2$ une courbe plane paramétrée par la longueur d'arc. Soit R la rotation de centre 0 et d'angle α , et S la symétrie d'axe $x = y$. Déterminer la fonction courbure de $R \circ c$ et celle de $S \circ c$.
- 3 Calculer la fonction courbure de la courbe de Lissajou
$$\begin{cases} c : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ t \mapsto \begin{pmatrix} \cos 3t \\ \sin 2t \end{pmatrix} \end{cases}$$
- 4 Déterminer une courbe fermée à courbure partout strictement négative.
- 5 Montrer qu'une courbe plane régulière de courbure nulle est un segment de droite.

Exercice 2

(Courbure en un point extremal)

Soit $c : I \rightarrow \mathbb{R}^2$ une courbe plane paramétrée par la longueur d'arc. On suppose que c reste dans le disque de rayon r et qu'au point de paramètre τ , $\|c(\tau)\| = r$.

- 1 Montrer en dérivant une fois la fonction $t \mapsto \|c(t)\|^2$ que $\dot{c}(\tau)$ est colinéaire à $c(\tau)$?
- 2 Montrer en dérivant à nouveau la fonction $t \mapsto \|c(t)\|^2$ que la courbure en τ vérifie $|\kappa(\tau)| \geq 1/r$.

Exercice 3

(Construction d'une courbe plane à courbure prescrite)

Le but de l'exercice est de montrer le théorème suivant.

Theorem 1. Soit I un intervalle et $\kappa : I \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction de classe C^∞ . Alors, il existe une courbe plane $c : I \rightarrow \mathbb{R}^2$ paramétrée par la longueur d'arc et de fonction courbure κ . Cette courbe est unique à composition au but par un déplacement près.

- 1 On considère le système d'équations différentielles linéaire du premier ordre

$$\frac{d}{dt} \begin{pmatrix} c \\ v \\ n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \kappa \\ 0 & -\kappa & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c \\ v \\ n \end{pmatrix}.$$

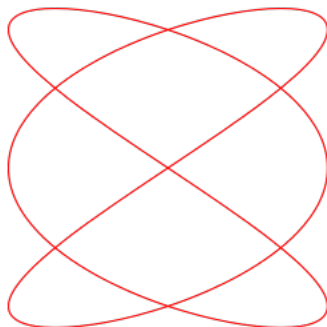
où les fonctions $c, v, n : I \rightarrow \mathbb{R}^2$ sont les inconnues. Montrer que ce système admet une unique solution $(c(t), v(t), n(t))$ avec pour valeur initiale un vecteur fixé (c_0, v_0, n_0) avec (v_0, n_0) base orthonormée directe.

- 2 Écrire un système d'équations différentielles linéaire du premier ordre satisfait par le vecteur $(\langle v, v \rangle, \langle n, n \rangle, \langle v, n \rangle)$.
- 3 Montrer que pour les solutions obtenues précédemment, $(v(t), n(t))$ reste un repère ortho-normé direct.
- 4 En déduire que la courbe c obtenue est paramétrée par la longueur d'arc et que sa fonction courbure est κ .
- 5 Conclure.

Exercice 4

(Nombre de rotation)

Calculer le nombre de rotation de la courbe régulière fermée suivante

**Exercice 5**

(Courbure totale)

- 1 Calculer la somme des mesures des angles extérieurs d'un triangle et d'un carré.
- 2 Déterminer la fonction courbure et la courbure totale de l'ovale paramétré par $c : [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}^2, t \mapsto (a \cos(t), b \sin(t))$.

2. COURBES DE \mathbb{R}^3 **Exercice 6**

(Formules de Frenet)

Démontrer les formules de Frenet pour les courbes paramétrées par la longueur d'arc dans \mathbb{R}^3 .

Exercice 7

(Torsion)

- 1 Calculer la torsion de l'hélice $\left\{ \begin{array}{l} c : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3 \\ t \mapsto \begin{pmatrix} r \cos t \\ r \sin t \\ ht \end{pmatrix} \end{array} \right.$.
- 2 Calculer la torsion de la courbe de \mathbb{R}^3 paramétrée par $t \mapsto (4 \cos t, 5 - 5 \sin t, -3 \cos t)$.
- 3 La courbe précédente est-elle plane ?

Exercice 8

(Courbes sur une surface)

Soit C la courbe tracée sur la surface d'équation $3z = xy + x^3$ et dont la projection orthogonale sur le plan d'équation $z = 0$ est la courbe paramétrée C' définie par $x = t, y = t^2$ pour t parcourant $[0, 1]$.

- 1 Donner une expression intégrale pour la longueur de C' puis celle de C , puis les comparer.
- 2 Calculer la longueur de C' puis celle de C .

Exercice 9(Construction des courbes de \mathbb{R}^3)

Énoncer pour les courbes de l'espace \mathbb{R}^3 , le théorème analogue à la caractérisation des courbes planes à déplacements près par leur courbure.