

Exercice 3 feuille 6

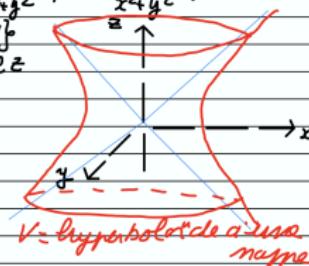
On définit sur \mathbb{C} complémentaire de l'axe des $z \neq 0$ les champs de vecteurs

$$(x, y, z) \mapsto \left(-y \frac{z}{x^2+y^2}, x \frac{y}{x^2+y^2}, -1 \right).$$

1) Soit $V = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : x^2 + y^2 - z^2 = 1\}$.
 V est invariant par rotation d'axe z et sa trace sur le 1^{er} plan $y=0, x>0$ est la branche d'hyperbole.

$$y=0, x^2 - z^2 = 1 \text{ ou } (x-z)(x+z) = 1.$$

Si $(x, y, z) \in V$, on a $x^2 + y^2 = 1 + z^2 > 1$ et donc (x, y, z) est dans l'ensemble de définition de \vec{v} .



Style du trait



Uniforme Variable

Rectangle Oval Triangle

Etoile Polygone Cotes

Trait



Couleur



Largeur



Rémpissage de forme



Couleur

1) Soit $V = \{(x, y, z) \in \mathbb{K}^3 : x^2 + y^2 - z^2 = 1\}$
 V est invariant par rotation d'axe z
 et sa trace sur le y/z -plan ($x=0, z>0$)
 est la branche d'hyperbole.
 $y=0, x^2 - z^2 = 1 \Leftrightarrow (x-z)(x+z) = 1$.
 Si $(x, y, z) \in V$, on a $x^2 + y^2 = 1 + z^2 > 1$
 et donc (x, y, z) est dans l'ensemble
 de définition de f .

2) On note $\mathcal{D}_f \subset \mathbb{R}^3$ l'ensemble de définition de f et $\mathcal{F}_f \subset \mathbb{R} \times \mathbb{R}^3$
 l'ensemble de réel des flots (\mathcal{F}_f) de f .
 On note $H(x, y, z) = x^2 + y^2 - z^2$.
 Si $Tx \in \mathcal{D}_f$ ($x \in \mathcal{D}_f$ et $t \in \mathbb{I}$), on note $Y_t(x) = (x_t, y_t, z_t)$.
 On a alors

$$\frac{d}{dt} H(Y_t(x)) = 2(x_t x'_t + y_t y'_t - z_t z'_t)$$

$$= 2[-y_t x'_t - x_t z'_t + y_t z'_t - \frac{y_t^2 z_t^2}{x_t^2 + y_t^2} + z_t^2] = 0$$

H est constante le long du \mathbb{R} -flat.
 Donc $V = H^{-1}(1)$ est invariant par le \mathbb{R} -flat.

Partage de capture d'écran
Un lien vers votre capture d'écran a été copié dans le presse-papiers.

141% T Uniforme Variable

3) On note $\mathcal{D} f \subset \mathbb{R}^3$ l'ensemble de définition de f et
l'ensemble de réel de flot (flt) de f .

On note $H(x_0, z) = x_0^2 + y_0^2 - z^2$.

Si $Ix_0^2(x, y, z) = Ix_0^2(x) \in \mathcal{D} f$ et $t \in I$, on note $q_t(x) = (x_0, y_t, z)$.
On a alors

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} H(q_t(x)) &= 2(x_0 x_t + y_0 y_t - z z_t) \\ &\Rightarrow [-y_t x_t - x_0^2 z_t + y_0 x_t - \frac{y_0^2 z_t}{x_0^2 + y_0^2} + z_t y] = 0 \end{aligned}$$

H est constante le long du $x_0^2 + y_0^2$ flot.
Donc $V = H^{-1}(0)$ est invariant par le flot.

3) Montrons que $R \times V \subset \mathcal{D} f$. Supposons il existe $x = (x_0, y, z) \in V$ tel que l'application maximale $t \mapsto q_t(x)$ n'est pas globale. Par exemple, $\text{Sup } t = T < +\infty$.

Notons $q_T(x) = (x(T), y(T), z(T))$. De $z^2 = 1$, on déduit que $z(T) = z + t$ est à valeurs dans un compact $[-k, k]$ de \mathbb{R} . De $x(T)^2 + y(T)^2 = 1 + z(T)^2 \leq 1 + k^2$, on déduit que $(q_t(x))_{t \in [0, T]}$ est à valeurs dans un compact de V donc un compact de $\mathcal{D} f$. Cela contredit $T < +\infty$.

Exercice 3 feuille 6.

4°) Si $X = (x, y, z) \in V$, on sait que

$$\forall t \in \mathbb{R}, (x(t), y(t), z(t)) = \varphi_t(x, y, z) \in V$$

De plus, $z(t) = z(0) - t$. (comme $x(t)^2 + y(t)^2 = 1 - z(t)^2$)
 Il suffit de connaître la coordonnée polaire angulaire $\theta(t)$ de $(x(t), y(t))$ pour placer $X(t)$ sur V .

Or, on a : $\dot{\theta}(t) = \frac{x\dot{y} - y\dot{x}}{x^2 + y^2} (t) = -1$ après cal