

$$\text{Exercice 2} \quad \Gamma: \rho = \left(\sin\left(\frac{\theta}{4}\right)\right)^4 \quad \theta \in [-2\pi, 2\pi]$$

1) les éventuels points stationnaires sont les $M(\theta)$ si $\rho(\theta)=0$ i.e. $\theta \in [-2\pi, 2\pi] / \sin\frac{\theta}{4}=0$
i.e. les $\theta \in [-2\pi, 2\pi] / \frac{\theta}{4}=k\pi$ $k \in \mathbb{Z}$ i.e. $\theta=4k\pi$

Comme $F'(\theta) = 4\sin\left(\frac{\theta}{4}\right)^3 \left[\cos\frac{\theta}{4} \vec{e}_\rho + \sin\frac{\theta}{4} \vec{e}_\theta \right]$ puisque $\vec{F}'(\theta) = \sin^4\frac{\theta}{4} \vec{e}_\rho$

Le point $M(\theta=0)$ est bien stationnaire.

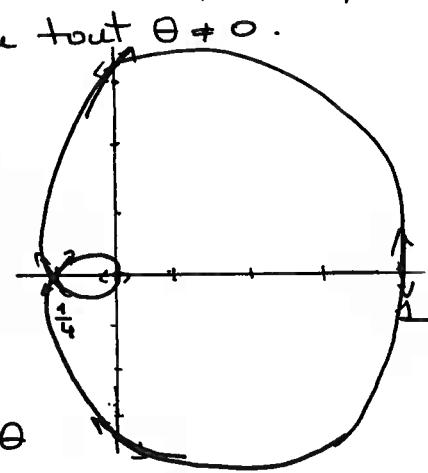
2) On peut réduire le domaine d'étude car $\rho(-\theta) = \rho(\theta)$, on fait l'étude sur $[0, 2\pi]$ et on fera une symétrie / (Ox).

D'après la formule ci-dessous, $\vec{F}'(\theta) = \sin\left(\frac{\theta}{4}\right)^3 \vec{L}$ et $\vec{e}_\rho, \vec{L} = \frac{\theta}{4}$

on en tire $\tan v = \tan \frac{\theta}{4}$ donc $v = \frac{\theta}{4}$ pour tout $\theta \neq 0$.

	0	π	2π
e_1	+		
e_2	0	$\frac{\pi}{4}$	+
$\tan v$?		$+\infty$

ALLURE GÉNÉRALE



$$3) \begin{cases} \vec{L} = \frac{\cos(\theta)}{4} \vec{e}_\rho + \frac{\sin(\theta)}{4} \vec{e}_\theta \\ \vec{n} = -\sin\frac{\theta}{4} \vec{e}_\rho + \cos\frac{\theta}{4} \vec{e}_\theta \end{cases}$$

$$\text{Donc à } d=(\vec{L}, \vec{E}) \quad \lambda = \theta + v = \frac{5\theta}{4} \quad \text{et } d\lambda = \frac{5}{4} d\theta$$

4) Si on oriente les abscisses curvilignes dans le sens des $\theta \uparrow$ (comme en cours)

$$\text{Pour } \theta \in [0, 2\pi] \quad \frac{ds}{d\theta} = \|\vec{F}'(\theta)\| = \left(\sin\frac{\theta}{4}\right)^3 \quad \text{et} \quad R = \frac{ds}{d\lambda} = \frac{ds}{d\theta} \frac{1}{d\lambda} = \frac{1}{5} \left(\sin\frac{\theta}{4}\right)^3$$

le centre de courbure C associé à $M(\theta)$ vérifie

$$\vec{MC} = R \cdot \vec{n} = R \left[-\sin\frac{\theta}{4} \vec{e}_\rho + \cos\frac{\theta}{4} \vec{e}_\theta \right]$$

$$\text{Donc } \vec{OC} = \vec{OM} + \vec{MC} = \left(\sin\frac{\theta}{4}\right)^4 \vec{e}_\rho + \frac{1}{5} \sin\left(\frac{\theta}{4}\right)^3 \left[-\sin\frac{\theta}{4} \vec{e}_\rho + \cos\frac{\theta}{4} \vec{e}_\theta \right]$$

$$\text{Dans le repère polaire } \boxed{\vec{OC} = \frac{1}{5} \left(\sin\frac{\theta}{4}\right)^4 \vec{e}_\rho + \frac{4}{5} \left(\sin\frac{\theta}{4}\right)^3 \cos\frac{\theta}{4} \vec{e}_\theta} \quad \text{soit en revenant au repère } (0, \vec{I}, \vec{J}) \quad \boxed{\vec{OC} = \frac{\left(\sin\frac{\theta}{4}\right)^3}{5} \left[\left(\sin\frac{\theta}{4} \cos\theta - 4 \sin\theta \cos\frac{\theta}{4}\right) \vec{I} + \left(\sin\theta \sin\theta + 4 \cos\theta \cos\frac{\theta}{4}\right) \vec{J} \right]}$$

5) Le point P projection de C sur (OM) vérifie $\vec{MP} = (\vec{MC}, \vec{e}_\rho) \vec{e}_\rho = -R \sin\frac{\theta}{4} \vec{e}_\rho$

$$\vec{MP} = -\frac{4}{5} \left(\sin\frac{\theta}{4}\right)^4 \vec{e}_\rho \quad \text{et donc} \quad \vec{OP} = \frac{1}{5} \sin\left(\frac{\theta}{4}\right)^4 \vec{e}_\rho$$

Donc la courbe que décrit P est obtenue comme l'image de Γ' par une homothétie de centre O et de rapport $1/5$.

Exercice 3 : 1) La courbe est une spirale, tracée en cours (et en TD).

$$2) \text{On sait que } \vec{V}(M) = \rho \vec{e}_\rho + \rho \theta' \vec{e}_\theta \quad \vec{F}(M) = (\rho'' - \rho \theta'^2) \vec{e}_\rho + 2\rho' \theta' \vec{e}_\theta$$

$$\text{comme } \rho(t) = e^{\theta(t)}, \quad \rho'(t) = f'(t) e^{\theta(t)} \quad \theta'(t) = f'(t)$$

$$\vec{V}(M) = \rho(t) f'(t) \left(\vec{e}_\rho + \vec{e}_\theta \right) \quad \vec{F}(M) = \rho f'(t)^2 \left(\vec{e}_\rho + \vec{e}_\theta \right) + \rho f''(t) \left(\vec{e}_\rho + \vec{e}_\theta \right) + \rho f'(t) \left[\vec{e}_\theta - \vec{e}_\rho \right]$$

$$\vec{F}(M) = \rho f''(t) \vec{e}_\rho + \rho f''(t) + 2f'(t)^2 \vec{e}_\theta$$

$$3) \text{On a un mouvement uniforme} \Leftrightarrow \rho(t) f'(t) = \text{cste} = c \quad (\Rightarrow e^{f(t)} - e^{f(0)} = ct)$$

$$\Leftrightarrow e^{\frac{f(t)}{f(0)}} = d + ct$$

$$\Leftrightarrow f(t) = \ln(d + ct)$$