



La nappe paramétrée  $\Sigma = (u, v) \rightarrow M(u, v)$  est "regardée depuis le point O", ce qui signifie que l'on considère la nappe  $\sigma$ -formée des points  $P(u, v)$  situés sur une sphère de centre O (=la rétine, l'objectif, les capteurs) qui sont alignés avec O et M :  $P(u, v) = O + \frac{\overline{OM}}{\|\overline{OM}\|}$ . Ici  $\|\cdot\|$  est la norme euclidienne,  $\|\overline{OM}\|$  sera noté simplement " $r$ ".

On définit l'angle solide de  $\Sigma$  vu de O comme l'aire de  $\sigma$ . On n'abordera pas ici les problèmes de "face cachée de la lune", de replis dans  $\Sigma$ , etc

### 1 révisions et préliminaires

- a calculer  $\frac{\partial r}{\partial u}$  (et  $\frac{\partial r}{\partial v}$ ) à l'aide de  $r$ , de  $\overline{OM}$  et de ses dérivées partielles
- b calculer  $\frac{\partial P}{\partial u}$  (et  $\frac{\partial P}{\partial v}$ ) à l'aide de  $r$ , de  $\overline{OM}$  et de ses dérivées partielles

Réponse :  $\frac{\partial P}{\partial u} = \frac{\overline{M}'_u}{r} - \frac{\langle \overline{OM}, \overline{M}'_u \rangle \overline{OM}}{r^3}$

- c utilisez la formule du double produit vectoriel :  $(u \wedge v) \wedge w = -\langle v|w \rangle u + \langle u|w \rangle v$  pour transformer  $\frac{\partial P}{\partial u}$  en  $\frac{1}{r}(\overline{M}'_u \wedge \overline{M}'_v) \wedge \overline{M}$  où on a noté  $\overline{M}' = \frac{\overline{OM}}{r}$
- 2 calcul de  $\|\frac{\partial P}{\partial u} \wedge \frac{\partial P}{\partial v}\|$

- a écrire la formule donnant  $\frac{\partial P}{\partial u} \wedge \frac{\partial P}{\partial v}$
- b à l'aide la première définition géométrique du produit vectoriel (composé de trois applications simples) et de  $\|\mu\|$ , montrer que les second  $\mu$  peuvent être supprimés
- c utilisez la formule du double produit vectoriel pour transformer  $\frac{\partial P}{\partial u} \wedge \frac{\partial P}{\partial v}$  en  $\frac{1}{r^2} \langle M'_u | M'_v \rangle \wedge \mu > \mu$
- d conclure à  $\|\frac{\partial P}{\partial u} \wedge \frac{\partial P}{\partial v}\| = \frac{1}{r^3} |\text{Det}(\overline{OM}, M'_u, M'_v)|$

Si donc  $\overline{\pi} = \frac{\frac{\partial M}{\partial u} \wedge \frac{\partial M}{\partial v}}{\|\frac{\partial M}{\partial u} \wedge \frac{\partial M}{\partial v}\|}$  on a  $\mathcal{A}(\sigma) = \iint_{u,v} < \frac{\overline{OM}}{r^3} | \overline{\pi} > \|M'_u \wedge M'_v\| du dv$

On reconnaît dans cette formule  $\overline{\pi} =$  le vecteur unitaire normal à  $\Sigma$  en M et en  $\|M'_u \wedge M'_v\| du dv$  l'élément d'aire dS de cette nappe, si bien que tout ce qui précède se résume en

$$\mathcal{A}(\sigma) = \iint_{u,v} < \frac{\overline{OM}}{r^3} | \overline{\pi} > dS$$

avec la précision " $\overline{\pi}$  étant (toujours) orientée de O vers M"

Autre formulation : l'angle solide est le flux de  $\frac{\overline{M}}{r^2}$  : si on refait tout ce qui précède en dimension 2, c'est le flux de  $\frac{\overline{M}}{r}$  qui donne l'angle (dans le plan la gravitation serait en  $\frac{1}{r}$ )

### 3 vérification sur des cas simples

On nomme K le cube unité =  $\{(x, y, z) | \text{Max}(|x|, |y|, |z|) \leq 1\}$ . Utilisez l'intégrale précédente pour calculer (ou plutôt retrouver) les angles solides de K vu :

de O=(0,0,0)

de O+ $\vec{i}$

de O +  $\vec{i}$  +  $\vec{j}$

de O+ $\vec{i}$  +  $\vec{j}$  +  $\vec{k}$

de O+2 $\vec{i}$