

# Chapitre 3 : Les intégrales en physique

1

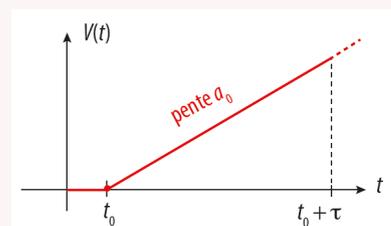
## Un exemple concret

Pour illustrer la notion d'intégrale et son interprétation en physique, prenons un exemple simple.

### ► Position du problème

On considère une voiture avançant en ligne droite sur un axe  $Ox$  avec une accélération constante  $\ddot{x}(t) = a_0 > 0$ . À l'instant initial  $t = t_0$ , elle possède une vitesse nulle. Ainsi, en intégrant  $\ddot{x}(t)$  entre  $t_0$  et  $t$  quelconque, on obtient l'expression de la vitesse  $\dot{x}(t) = v(t)$  qui évolue de manière affine avec le temps :

$$v(t) = a_0(t - t_0)$$

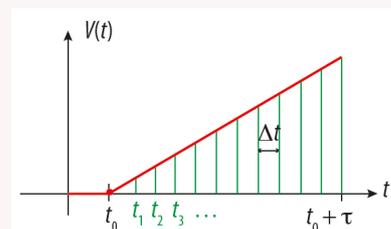


On se demande quelle est la distance  $\ell$  parcourue au bout d'une durée  $\tau$  ?

**(R)** Si la voiture avançait à vitesse constante  $v_0$ , la réponse serait simple :  $D = v_0\tau$ . Mais justement, la vitesse n'est pas constante ici, on ne peut donc pas utiliser cette relation.

### ► Discrétisation du temps

Nous allons «fractionner» ce problème en  $N$  problèmes plus simples ( $N$  étant un nombre entier). Dans un premier temps on découpe le parcours total en  $N$  petit parcours de durée  $\Delta t = \frac{\tau}{N}$  chacun.

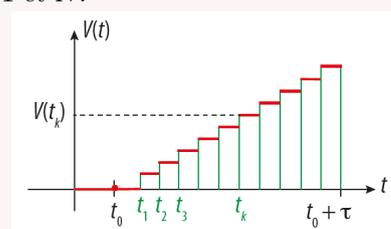


On définit alors les instants :  $t_k = t_0 + k\Delta t$ , où  $k$  est un entier compris entre 1 et  $N$ .

### ► Approximation par une fonction «escalier»

On peut ensuite estimer  $\ell$  approximativement. Pour cela on considère qu'entre  $t_{k-1}$  et  $t_k$ , la vitesse reste constante et vaut  $v(t_{k-1})$ . Alors, la durée  $\ell_k$  parcourue sur l'intervalle  $[t_{k-1}; t_k]$  est :

$$\ell_k = v(t_{k-1}) \cdot \Delta t$$

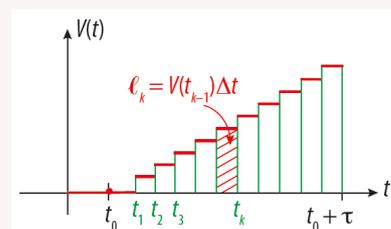


Par cette méthode, on en déduit approximativement la distance totale :  $\ell \simeq \ell_1 + \ell_2 + \dots + \ell_n = \sum_{k=1}^N \ell_k$ .

D'où : 
$$\ell \simeq \sum_{k=1}^N v(t_{k-1}) \cdot \Delta t$$

### ► Une première interprétation géométrique

Dans la représentation graphique de la vitesse en fonction du temps, le terme  $v(t_{k-1}) \cdot \Delta t$  représente l'aire d'un rectangle de «largeur»  $\Delta t$  et de «longueur»  $v(t_{k-1})$  (utilisons des guillemets ici, car bien entendu, ces termes ne sont pas homogènes à des longueurs).



Effectuer la somme  $\ell \simeq \sum_{k=1}^N \ell_k = \sum_{k=1}^N v(t_{k-1}) \cdot \Delta t$  revient donc à calculer la **somme des aires** de chaque rectangle sous la courbe de  $v(t)$ . Cela correspond donc quasiment à l'aire sous la courbe de  $v(t)$  entre  $t_0$  et  $t_0 + \tau$ .

### ► Passage à la limite $\Delta t \rightarrow 0$

Dans le paragraphe précédent, nous avons donc approximé la fonction  $v(t)$  par une fonction en escalier. Bien sûr, on se doute que cette approximation en escalier sera d'autant meilleure qu'il y aura de marches sur l'escalier. Ce qui revient à dire qu'elle sera d'autant meilleure que  $N$  est grand et donc que l'incrément de temps  $\Delta t$  est faible.

Pour tendre vers la valeur exacte de  $\ell$  recherchée, il faut donc **passer à la limite**  $N \rightarrow \infty$  et donc  $\Delta t \rightarrow 0$  :

$$\ell = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \left( \sum_{k=1}^N v(t_{k-1}) \cdot \Delta t \right)$$

Ce qu'on vient d'écrire n'est ni plus ni moins que l'intégrale de la fonction  $v(t)$  entre  $t = t_0$  et  $t = t_0 + \tau$  :

$$\ell = \int_{t_0}^{t_0+\tau} v(t) dt$$

### ► Interprétation géométrique de l'intégrale

En passant à la limite  $\Delta t \rightarrow 0$  et  $N \rightarrow \infty$ ,  $\ell$  tend à devenir *exactement* l'aire sous la courbe de la fonction  $v(t)$  (non-approximée par une fonction escalier) entre  $t_0$  et  $t_0 + \tau$ .

### ► Notion de somme continue de contributions élémentaires

En passant à la limite, on a ainsi «transformé» la somme discrète des contributions  $\ell_k$  en une **somme continue et infinie de contributions élémentaires**  $\delta\ell = v(t)dt$ , où  $dt$  représente une variation infinitésimale du temps :

$$\ell = \int_{t_0}^{t_0+\tau} \delta\ell = \int_{t_0}^{t_0+\tau} v(t) dt$$

**(R)** Ce n'est pas un hasard si le symbole  $\int$  ressemble à un «S». En effet, cela correspond aussi à la première lettre du mot «somme» ...

**(R)** Dans l'exemple choisi, par la suite, il n'y aurait plus qu'à terminer le calcul intégral, sachant  $v(t) = a_0(t - t_0)$  :

$$\ell = \int_{t_0}^{t_0+\tau} a_0(t - t_0) dt = a_0 \left[ \frac{t^2}{2} - t_0 t \right]_{t_0}^{t_0+\tau} = \frac{a_0 \tau^2}{2}$$

Si on connaît la valeur de  $a_0$  et  $\tau$ , il n'y aurait plus qu'à faire l'application numérique...

## 2

### Généralisation

Lorsque le calcul d'une grandeur  $G$  peut se décomposer en une somme de contributions :

#### ► 1. Exprimer la contribution élémentaire $\delta G$ que l'on peut associer à la grandeur $G$ en fonction de la variation infinitésimale $dx$ de la variable $x$ du problème

On mettra ainsi en évidence l'existence d'une fonction  $f(x)$  telle que :

$$\delta G = f(x) dx$$

#### ► 2. Exprimer $G$ comme la somme continue des contributions élémentaires $\delta G$

$$G = \int_{x_1}^{x_2} \delta G \quad \text{d'où} \quad G = \int_{x_1}^{x_2} f(x) dx$$

#### ► 3. Faire le calcul de l'intégrale

On connaît l'expression de  $f(x)$ , il reste donc à trouver une primitive et finir le calcul ...

### 3 Les symboles $d$ , $\delta$ et $\Delta$

Il sera **CRUCIAL** de bien comprendre la différence entre ces trois symboles. D'une part, parce qu'ils sont très largement utilisés en physique. D'autre part, parce que leur **mauvaise compréhension entraîne des blocages profonds** dans l'assimilation de certaines définitions, dans la compréhension et la formulation des raisonnements physiques menés, etc.

- ❑ Le symbole « $d$ » permet de désigner une **variation infinitésimale** d'une grandeur lorsque la variable temporelle et/ou les variables spatiales varient elles-mêmes de manière infinitésimales.
- ❑ Le symbole « $\delta$ » sert à désigner une **quantité infinitésimale**.
- ❑ Le symbole « $\Delta$ » sert à exprimer le **bilan** d'une grandeur, c'est-à-dire une variation **globale** de cette grandeur, c.à.d. lorsque la variable de temps et/ou les variables d'espace ont varié significativement (*càd, de manière non-infinitésimale*).

(R) Le terme «global» s'oppose donc à «infinitésimal».

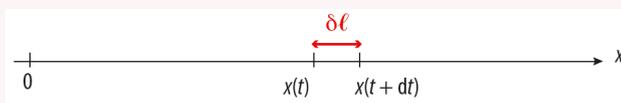
**Par exemple**, revenons au véhicule qui se déplace en ligne droite. On peut définir la position  $x(t)$  du véhicule le long d'un axe  $Ox$  à un instant  $t$  quelconque.

Concrètement, si le véhicule s'est déplacé pendant une durée infinitésimale  $dt$  sur une très petite distance, disons 1 millimètre (*très petit à l'échelle des quelques centaines de mètres que doit parcourir le véhicule*), alors il s'est déplacé d'une **quantité infinitésimale** de longueur  $\delta\ell = 1 \text{ mm}$ .

Ce déplacement infinitésimal a engendré une variation infinitésimale de la grandeur  $x(t)$  qui est passée de la position  $x(t) = 100,000 \text{ m}$  à la position  $x(t + dt) = 100,001 \text{ m}$ . Ainsi, nous pourrions écrire :

$$dx = 100,001 \text{ m} - 100,000 \text{ m} = 1 \text{ mm}$$

Soit :  $\boxed{dx = \delta\ell}$



Concernant le symbole « $\Delta$ », si le véhicule s'est déplacé pendant une durée  $\Delta t = t_f - t_i$  entre deux instants  $t_i$  et  $t_f$ , alors nous pouvons écrire la variation globale d'abscisse  $\Delta x$  sur l'ensemble du parcours ainsi :

$$\Delta x = x(t_f) - x(t_i)$$



Bien sûr, cela représente la distance totale parcourue  $\ell$ , donc :  $\boxed{\Delta x = \ell}$  !!

Ainsi, nous pouvons donc utiliser le symbole « $\Delta$ » pour  $x(t)$ , mais nous n'écrivons **surtout pas** « $\Delta\ell$ » !!! Cela n'aurait aucun sens !!

Ainsi, une autre manière de voir les choses serait de dire que :

la notation « $dx = \delta\ell$ » correspond à l'expression infinitésimale de la notation « $\Delta x = \ell$ ».

Ou encore :

$$\ell = \int \delta\ell \quad \text{alors que :} \quad \Delta x = \int dx$$



## Application n°1

## Aire d'un disque et volume d'une sphère

- Déterminer l'aire  $\mathcal{A}$  d'un disque de rayon  $R$ . Pour cela, on pourra imaginer que le disque est constitué d'un ensemble de couronnes circulaires de rayon  $r$  de largeur infinitésimale  $dr$ .
- On admet que l'aire d'une sphère de rayon  $r$  vaut  $4\pi r^2$ .  
En déduire le volume  $\mathcal{V}$  d'une sphère de rayon  $R$ .

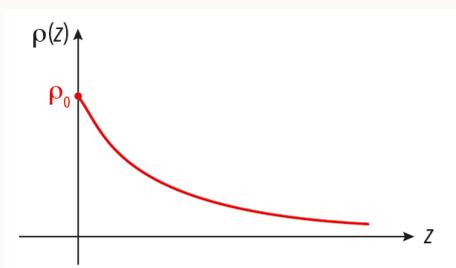
## Application n°2

## Masse de l'atmosphère

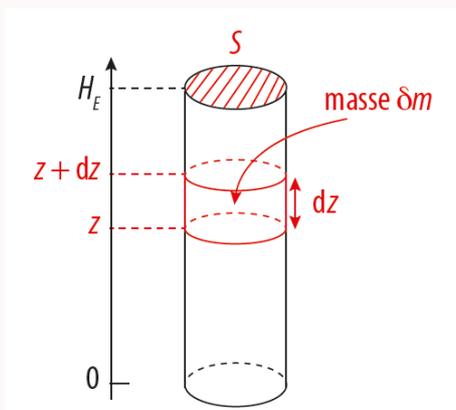
Proche du sol terrestre, la masse volumique de l'atmosphère peut s'écrire en fonction de l'altitude  $z$  :

$$\rho(z) = \rho_0 e^{-\frac{Mgz}{RT}}$$

où  $M = 29 \text{ g.mol}^{-1}$  est la masse molaire de l'air,  $g = 9,81 \text{ m.s}^{-2}$  et  $R = 8,314 \text{ J.K}^{-1}.\text{mol}^{-1}$  est la constante des gaz parfaits.  $\rho_0 = 1,18 \text{ kg.m}^{-3}$  est la masse volumique au niveau du sol et  $T = 300 \text{ K}$  est la température de l'air ambiant supposée constante.



On cherche à déterminer la masse  $m$  d'une colonne d'air cylindrique de surface de base  $S = 1,0 \text{ m}^2$  sur une hauteur  $H_E = 324 \text{ m}$  égale à la taille de la tour Eiffel.



- Comment s'écrit la quantité élémentaire de masse  $\delta m$  comprise entre  $z$  et  $z + dz$  ?
- En déduire la masse contenue dans le cylindre.