

BULLETIN DE LA S. M. F.

R. GARNIER

Champs vectoriels à directions asymptotiques indéterminées

Bulletin de la S. M. F., tome 48 (1920), p. 106-108

http://www.numdam.org/item?id=BSMF_1920__48__106_1

© Bulletin de la S. M. F., 1920, tous droits réservés.

L'accès aux archives de la revue « Bulletin de la S. M. F. » (<http://smf.emath.fr/Publications/Bulletin/Presentation.html>) implique l'accord avec les conditions générales d'utilisation (<http://www.numdam.org/conditions>). Toute utilisation commerciale ou impression systématique est constitutive d'une infraction pénale. Toute copie ou impression de ce fichier doit contenir la présente mention de copyright.

NUMDAM

Article numérisé dans le cadre du programme
Numérisation de documents anciens mathématiques

<http://www.numdam.org/>

**CHAMPS VECTORIELS A DIRECTIONS ASYMPTOTIQUES
INDÉTERMINÉES;**

PAR M. RENÉ GARNIER.

Dans une Note des *Comptes rendus* ⁽¹⁾, j'ai traité un problème posé par M. C. Guichard, et étudié par M. Axel Egnell ⁽²⁾; par suite d'une erreur de signe, le résultat qui termine cette Note se trouve incomplet ⁽³⁾. Mais, en fait, il est facile de résoudre complètement le problème par la méthode analytique que j'ai signalée.

Il s'agit de déterminer six fonctions inconnues X, Y, Z, u, v, w satisfaisant à l'équation

$$dX dx + dY dy + dZ dz = (X dx + Y dy + Z dz)(u dx + v dy + w dz);$$

or cette équation équivaut au système

$$(1) \quad \begin{pmatrix} \frac{\partial X}{\partial x} & \frac{\partial Y}{\partial x} & \frac{\partial Z}{\partial x} \\ \frac{\partial X}{\partial y} & \frac{\partial Y}{\partial y} & \frac{\partial Z}{\partial y} \\ \frac{\partial X}{\partial z} & \frac{\partial Y}{\partial z} & \frac{\partial Z}{\partial z} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} uX & uY - \rho & uZ + \mu \\ vX + \rho & vY & vZ - \lambda \\ wX - \mu & wY + \lambda & wZ \end{pmatrix},$$

⁽¹⁾ *Comptes rendus*, t. 169, 1919, p. 324.

⁽²⁾ *Ibid.*, t. 168, 1919, p. 1263.

⁽³⁾ Cf. E. GOURSAT, *Ibid.*, t. 169, 1919, p. 493.

dont les conditions d'intégrabilité s'écrivent

$$(2) \left\{ \begin{array}{ccc} \frac{\partial \lambda}{\partial x} - u \lambda & \frac{\partial \mu}{\partial x} - u \mu & \frac{\partial \rho}{\partial x} - u \rho \\ \frac{\partial \lambda}{\partial y} - v \lambda & \frac{\partial \mu}{\partial y} - v \mu & \frac{\partial \rho}{\partial y} - v \rho \\ \frac{\partial \lambda}{\partial z} - w \lambda & \frac{\partial \mu}{\partial z} - w \mu & \frac{\partial \rho}{\partial z} - w \rho \end{array} \right\} = \left\{ \begin{array}{ccc} \xi X - S & \eta X & \zeta X \\ \xi Y & \eta Y - S & \zeta Y \\ \xi Z & \eta Z & \zeta Z - S \end{array} \right\}$$

en posant

$$\frac{\partial v}{\partial z} - \frac{\partial w}{\partial y} = \xi, \quad \frac{\partial w}{\partial x} - \frac{\partial u}{\partial z} = \eta, \quad \frac{\partial u}{\partial y} - \frac{\partial v}{\partial x} = \zeta$$

et

$$2S = \xi X + \eta Y + \zeta Z.$$

Exprimons maintenant que (2) est complètement intégrable, et nous obtiendrons en tout les six équations (1)

$$A \equiv 3\xi\lambda + \frac{\partial \xi}{\partial z} Y - \frac{\partial \xi}{\partial y} Z = 0,$$

$$B \equiv 3\eta\mu + \frac{\partial \eta}{\partial x} Z - \frac{\partial \eta}{\partial z} X = 0,$$

$$C \equiv 3\zeta\rho + \frac{\partial \zeta}{\partial y} X - \frac{\partial \zeta}{\partial x} Y = 0;$$

$$2D \equiv 3(\eta\rho + \zeta\mu) + \frac{\partial \zeta}{\partial x} Z - \frac{\partial \zeta}{\partial z} X + \frac{\partial \eta}{\partial y} X - \frac{\partial \eta}{\partial x} Y = 0,$$

$$2E \equiv 3(\zeta\lambda + \xi\rho) + \frac{\partial \xi}{\partial y} X - \frac{\partial \xi}{\partial x} Y + \frac{\partial \zeta}{\partial z} Y - \frac{\partial \zeta}{\partial y} Z = 0,$$

$$2F \equiv 3(\xi\mu + \eta\lambda) + \frac{\partial \eta}{\partial z} Y - \frac{\partial \eta}{\partial y} Z + \frac{\partial \xi}{\partial x} Z - \frac{\partial \xi}{\partial z} X = 0;$$

d'où l'on déduit aussitôt la combinaison

$$\begin{aligned} 0 &= AX^2 + BY^2 + CZ^2 + 2DYZ + 2EZX + 2FXY \\ &= 3(\xi X + \eta Y + \zeta Z)(\lambda X + \mu Y + \rho Z). \end{aligned}$$

On devra donc avoir

$$(3) \quad S\sigma = 0,$$

(1) Les systèmes (1) et (2), ainsi que l'équation $E = 0$, figurent d'ailleurs dans la Note des *Comptes rendus*.

en posant

$$\sigma = \lambda X + \mu Y + \rho Z.$$

Supposons d'abord $\sigma \neq 0$; la condition (3) exigera $S = 0$; mais on tire de (1) et (2)

$$\left(\frac{\partial \sigma}{\partial x}, \frac{\partial \sigma}{\partial y}, \frac{\partial \sigma}{\partial z} \right) = 2(u, v, w)\sigma + (X, Y, Z)S,$$

on aura donc

$$2u = \frac{\partial \log \sigma}{\partial x}, \quad 2v = \frac{\partial \log \sigma}{\partial y}, \quad 2w = \frac{\partial \log \sigma}{\partial z},$$

et en multipliant X, Y, Z par un facteur d'ensemble convenablement choisi, on peut prendre $\sigma = 1$, d'où*

$$u = v = w = 0, \quad \xi = \eta = \zeta = 0;$$

λ, μ, ρ sont des constantes et, en vertu de (1), le vecteur (X, Y, Z) sera normal au plan polaire du point (x, y, z) par rapport à un complexe linéaire. C'est la solution de la Note des Comptes rendus.

Mais on peut encore satisfaire à (3) en prenant $\sigma = 0$; pour interpréter ce résultat, posons

$$H = xX + yY + zZ;$$

en nous appuyant sur (1), nous trouverons

$$\frac{D\left(\frac{Y}{H}, \frac{Z}{H}\right)}{D(y, z)} = \frac{\lambda x}{H^3} \sigma,$$

$$\frac{D\left(\frac{Y}{H}, \frac{Z}{H}\right)}{D(z, x)} = \frac{\mu x - Z}{H^3} \sigma, \quad \frac{D\left(\frac{Y}{H}, \frac{Z}{H}\right)}{D(x, y)} = \frac{\rho x + Y}{H^3} \sigma, \quad \dots,$$

ce qui prouve que, pour $\sigma = 0$, $\frac{X}{H}, \frac{Y}{H}, \frac{Z}{H}$ sont, tous, fonctions l'un de l'autre; le vecteur (X, Y, Z) est alors perpendiculaire à un plan, tangent à une développable et passant par le point (x, y, z) , et l'on vérifie aussitôt que cette seconde solution répond bien à la question.