

# 8. La formule de Gauss-Ostrogradski

Objektyp: **Chapter**

Zeitschrift: **L'Enseignement Mathématique**

Band (Jahr): **3 (1957)**

Heft 1: **L'ENSEIGNEMENT MATHÉMATIQUE**

PDF erstellt am: **14.09.2024**

## **Nutzungsbedingungen**

Die ETH-Bibliothek ist Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Inhalten der Zeitschriften. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern. Die auf der Plattform e-periodica veröffentlichten Dokumente stehen für nicht-kommerzielle Zwecke in Lehre und Forschung sowie für die private Nutzung frei zur Verfügung. Einzelne Dateien oder Ausdrucke aus diesem Angebot können zusammen mit diesen Nutzungsbedingungen und den korrekten Herkunftsbezeichnungen weitergegeben werden. Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Die systematische Speicherung von Teilen des elektronischen Angebots auf anderen Servern bedarf ebenfalls des schriftlichen Einverständnisses der Rechteinhaber.

## **Haftungsausschluss**

Alle Angaben erfolgen ohne Gewähr für Vollständigkeit oder Richtigkeit. Es wird keine Haftung übernommen für Schäden durch die Verwendung von Informationen aus diesem Online-Angebot oder durch das Fehlen von Informationen. Dies gilt auch für Inhalte Dritter, die über dieses Angebot zugänglich sind.

## 8. LA FORMULE DE GAUSS-OSTROGRADSKI

se présente de façon tout à fait semblable à la formule de Stokes. Définissons tout d'abord l'intégrale de volume. Soit  $V$  un volume combinaison linéaire de morceaux:  $V = \sum_i n_i V_i$ . En postulant

$$\int_V f dV = \sum_i n_i \int_{V_i} f dV,$$

on ramène la définition de  $\int_V f dV$  au cas spécial où  $V$  est un morceau  $\mathbf{r}(u_1, u_2, u_3)$ ,  $0 \leq u_1, u_2, u_3 \leq 1$ . Dans ce cas, on pose

$$\int_V f dV = \int \int \int f(u_1, u_2, u_3) (\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3) du_1 du_2 du_3, \quad (8.1)$$

où  $(\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3)$  est le produit mixte  $\mathbf{r}_1 \cdot \mathbf{r}_2 \times \mathbf{r}_3$  des vecteurs dérivées partielles  $\mathbf{r}_i = \partial \mathbf{r} / \partial u_i$ . L'intégrale triple (8.1) est étendue au cube unité  $0 \leq u_1 \leq 1$ ,  $0 \leq u_2 \leq 1$ ,  $0 \leq u_3 \leq 1$ .

Le théorème de Gauss affirme que dans le domaine de différentiabilité (continue) du champ  $\mathbf{F}$ , on a

$$\int_V \nabla \cdot \mathbf{F} dV = \oint_S \mathbf{F} \cdot d\mathbf{S}, \quad \text{où } S = bV. \quad (8.2)$$

On suppose de nouveau que les morceaux constituant  $V$  admettent des dérivées partielles *secondes* continues.

A cause de la linéarité de l'intégrale, il est de nouveau suffisant de démontrer cette formule dans le cas particulier où  $V$  est un morceau  $\mathbf{r}(u_1, u_2, u_3)$ . On se sert à cet effet de la formule auxiliaire:

$$\begin{aligned} (\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3) \nabla \cdot \mathbf{F} &= (\mathbf{F}_1, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3) + (\mathbf{F}_2, \mathbf{r}_3, \mathbf{r}_1) + (\mathbf{F}_3, \mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2) = \\ &= (\mathbf{F}, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3)_1 + (\mathbf{F}, \mathbf{r}_3, \mathbf{r}_1)_2 + (\mathbf{F}, \mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2)_3, \end{aligned} \quad (8.3)$$

où la deuxième égalité est triviale (les indices indiquent la dérivation partielle). On a

$$\int_V \nabla \cdot \mathbf{F} dV = \int \int \int (\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3) \nabla \cdot \mathbf{F} du_1 du_2 du_3,$$

soit, d'après (8.3),

$$= \iiint (\mathbf{F}, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3)_1 du_1 du_2 du_3 + \iiint (\mathbf{F}, \mathbf{r}_3, \mathbf{r}_1)_2 du_1 du_2 du_3 + \\ + \iiint (\mathbf{F}, \mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2)_3 du_1 du_2 du_3 .$$

En effectuant l'intégration partielle de la première intégrale suivant  $u_1$ , de la seconde suivant  $u_2$ , de la troisième suivant  $u_3$ , il vient:

$$\int_V \nabla \cdot \mathbf{F} dV = \iint (\mathbf{F}, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3)_{u_1=1} du_2 du_3 - \iint (\mathbf{F}, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3)_{u_1=0} du_2 du_3 \\ + \iint (\mathbf{F}, \mathbf{r}_3, \mathbf{r}_1)_{u_2=1} du_1 du_3 - \iint (\mathbf{F}, \mathbf{r}_3, \mathbf{r}_1)_{u_2=0} du_1 du_3 \\ + \iint (\mathbf{F}, \mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2)_{u_3=1} du_1 du_2 - \iint (\mathbf{F}, \mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2)_{u_3=0} du_1 du_2 .$$

Appelons  $u, \varphi$  les variables d'intégration dans les six intégrales ci-dessus. En reprenant les notations de (5.3), on a

$$\int_V \nabla \cdot \mathbf{F} dV = \iint \mathbf{F}(1, u, \varphi) \cdot \mathbf{r}_{1u} \times \mathbf{r}_{1\varphi} dud\varphi - \iint \mathbf{F}(0, u, \varphi) \cdot \mathbf{r}_{2u} \times \mathbf{r}_{2\varphi} dud\varphi \\ + \iint \mathbf{F}(u, 1, \varphi) \cdot \mathbf{r}_{3\varphi} \times \mathbf{r}_{3u} dud\varphi - \iint \mathbf{F}(u, 0, \varphi) \cdot \mathbf{r}_{4\varphi} \times \mathbf{r}_{4u} dud\varphi \\ + \iint \mathbf{F}(u, \varphi, 1) \cdot \mathbf{r}_{5u} \times \mathbf{r}_{5\varphi} dud\varphi - \iint \mathbf{F}(u, \varphi, 0) \cdot \mathbf{r}_{6u} \times \mathbf{r}_{6\varphi} dud\varphi , \\ = \int_{S_1} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{S} - \int_{S_2} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{S} - \int_{S_3} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{S} + \int_{S_4} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{S} + \int_{S_5} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{S} - \int_{S_6} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{S} , \\ = \int_{S_1 - S_2 - S_3 + S_4 + S_5 - S_6} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{S} = \oint_{bV} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{S} .$$

Il reste à prouver la formule (8.3), ce qui est à nouveau mécanique. Il est suffisant de prouver la formule pour  $\mathbf{F} = f\mathbf{a}$ , où  $\mathbf{a}$  est un vecteur constant. La formule à démontrer se réduit à

$$f_{u_1}(\mathbf{a}, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3) + f_{u_2}(\mathbf{a}, \mathbf{r}_3, \mathbf{r}_1) + f_{u_3}(\mathbf{a}, \mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2) = (\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3) \mathbf{a} \cdot \nabla f ,$$

ou encore

$$f_1(\mathbf{r}_2 \times \mathbf{r}_3) + f_2(\mathbf{r}_3 \times \mathbf{r}_1) + f_3(\mathbf{r}_1 \times \mathbf{r}_2) = (\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3) \nabla f .$$

On utilise

$$\mathbf{a} \times (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = (\mathbf{a} \cdot \mathbf{c}) \mathbf{b} - (\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}) \mathbf{c} \quad (8.4)$$

en posant tout d'abord  $\mathbf{a} = \mathbf{r}_1$ ,  $\mathbf{b} = \nabla f$ ,  $\mathbf{c} = \mathbf{r}_2 \times \mathbf{r}_3$ , d'où

$$\mathbf{r}_1 \times (\nabla f \times (\mathbf{r}_2 \times \mathbf{r}_3)) = (\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3) \nabla f - f_1(\mathbf{r}_2 \times \mathbf{r}_3) ,$$

car  $f_1 = \nabla f \cdot \mathbf{r}_1$ , d'après (2.2).

En appliquant encore (8.4), cette fois avec  $\mathbf{a} = \nabla f$ ,  $\mathbf{b} = \mathbf{r}_2$ ,  $\mathbf{c} = \mathbf{r}_3$ :

$$\nabla f \times (\mathbf{r}_2 \times \mathbf{r}_3) = f_3 \cdot \mathbf{r}_2 - f_2 \cdot \mathbf{r}_3 ,$$

et par suite

$$f_3 (\mathbf{r}_1 \times \mathbf{r}_2) - f_2 (\mathbf{r}_1 \times \mathbf{r}_3) = (\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2, \mathbf{r}_3) \nabla f - f_1 (\mathbf{r}_2 \times \mathbf{r}_3) ,$$

ce qui est essentiellement la formule à démontrer.

*Remarque.* — L'analogie entre les démonstrations des théorèmes de Stokes et de Gauss n'est pas fortuite. Tous deux sont en fait des cas particuliers d'un seul et unique théorème beaucoup plus général dont la démonstration n'est pas essentiellement différente de celle présentée ci-dessus. (Cf. par exemple A. Lichnerowicz, *Algèbre et Analyse linéaires*, § 148 ou B. Eckmann, *Differentiable manifolds*, Lecture Notes of the University of Michigan, 1950.)

*Séminaire de physique théorique de l'Université de Berne*

et

*Dept. of Mathematics, Massachusetts Institute of Technology.*

*Reçu le 7 janvier 1957.*