

DIFFÉRENTIELLE TOTALE EXACTE

OLIVIER CASTÉRA

RÉSUMÉ. Définition et conditions d'obtention d'une différentielle totale exacte.

TABLE DES MATIÈRES

1. Différentielle d'une fonction d'une variable	1
2. Différentielle d'une fonction de deux variables	3
3. Conditions d'obtention d'une différentielle	3
3.1. Cas des fonctions de deux variables	3
3.2. Cas des fonctions de trois variables	6
3.3. Facteur intégrant	7

1. DIFFÉRENTIELLE D'UNE FONCTION D'UNE VARIABLE

Soit f une fonction de la variable x , dérivable en un point x_0 de son domaine de définition. Pour une variation Δx petite mais finie de la variable x à partir de x_0 , la fonction f subit la variation

$$\Delta f = f(x_0 + \Delta x) - f(x_0)$$

Définition 1.1. Dérivée

La dérivée au point $(f(x_0), x_0)$ de la fonction f est définie par :

$$\begin{aligned} f'(x_0) &\triangleq \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta f}{\Delta x} \\ &= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + \Delta x) - f(x_0)}{\Delta x} \end{aligned}$$

Remarque. $f'(x_0)$ est un nombre, c'est le rapport de la hauteur $f(x_0 + \Delta x) - f(x_0)$ sur la largeur Δx . C'est donc la tangente de l'angle que fait la tangente à la fonction f au point $(f(x_0), x_0)$ avec l'horizontale.

Pour une variation Δx petite mais finie (ce Δx n'est pas le même que celui qui tend vers zéro dans la dérivée)

$$\begin{aligned} \frac{\Delta f}{\Delta x} &= f'(x_0) + \epsilon(\Delta x) \\ \Delta f &= f'(x_0)\Delta x + \Delta x \epsilon(\Delta x) \end{aligned}$$

où ϵ est une fonction de Δx qui tend vers zéro quand Δx tend vers zéro. $f'(x_0)$ étant un nombre, le premier terme est linéaire en Δx .

Lorsque Δx tend vers zéro (voir schéma 1)

$$\lim_{\Delta x \rightarrow 0} \Delta f = f'(x_0) \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \Delta x + \lim_{\Delta x \rightarrow 0} [\Delta x \epsilon(\Delta x)]$$

$$f(x_0 + dx) - f(x_0) = f'(x_0) dx + dx \epsilon(dx)$$

Le second terme tend vers zéro plus rapidement que le premier car la fonction $\epsilon(\Delta x)$ tend aussi vers zéro avec Δx . Le premier terme est alors le terme principal.

Définition 1.2. *Différentielle*

La différentielle au point $(f(x_0), x_0)$ de la fonction f est définie par :

$$df(x_0) \triangleq f'(x_0) dx$$

où la notation « d » de Leibniz signifie différentielle ou petite différence.

Si bien que l'on a

$$f(x + dx) - f(x) = df(x_0) + dx \epsilon(dx)$$

$df(x_0)$ est la partie linéaire en dx de l'accroissement de la fonction f entre les points x_0 et $x_0 + dx$, c'est à dire l'approximation linéaire d'ordre un de la fonction f au point x_0

$$f(x + dx) - f(x) \approx df(x)$$

$$f(x + dx) \approx f(x) + df(x)$$

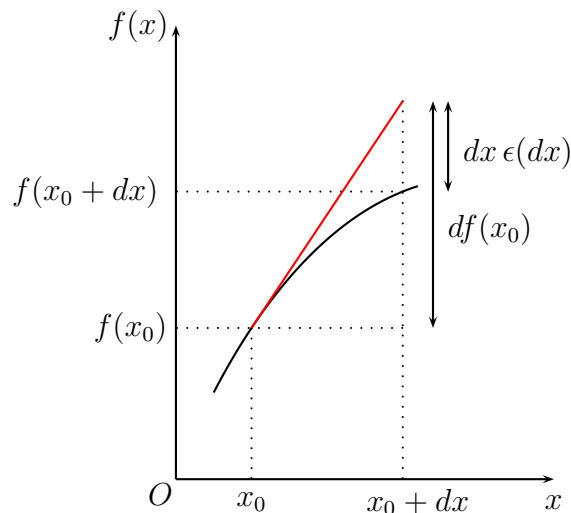


FIGURE 1. Différentielle $df(x_0)$ de la fonction f au point x_0

En physique, l'expression « différentielle totale exacte » n'est autre que la différentielle que l'on rencontre en mathématiques.

2. DIFFÉRENTIELLE D'UNE FONCTION DE DEUX VARIABLES

Soit $f(x, y)$ une fonction des deux variables indépendantes x et y , alors :

$$\begin{aligned}
 df(x, y) &= \lim_{dx, dy \rightarrow 0} f(x + dx, y + dy) - f(x, y) \\
 &= \lim_{dx, dy \rightarrow 0} [f(x + dx, y + dy) - f(x, y + dy) + f(x, y + dy)] - f(x, y) \\
 &= \lim_{dx \rightarrow 0} f(x + dx, y + dy) - f(x, y + dy) + \lim_{dy \rightarrow 0} f(x, y + dy) - f(x, y) \\
 &= \lim_{dx \rightarrow 0} \frac{f(x + dx, y + dy) - f(x, y + dy)}{dx} dx + \lim_{dy \rightarrow 0} \frac{f(x, y + dy) - f(x, y)}{dy} dy \\
 &= \frac{\partial f}{\partial x} dx + \frac{\partial f}{\partial y} dy
 \end{aligned}$$

où $\frac{\partial f}{\partial x}$ et $\frac{\partial f}{\partial y}$ sont les composantes du champ de vecteur gradient $\overrightarrow{\text{grad}} f$.

3. CONDITIONS D'OBTENTION D'UNE DIFFÉRENTIELLE

3.1. Cas des fonctions de deux variables.

Soit $\mathbf{V}(x, y)$ un champ de vecteur. On peut lui associer la forme différentielle suivante :

$$V_x(x, y)dx + V_y(x, y)dy$$

Cette forme différentielle est dite totale, car pour chacune des variables x et y de V apparaît l'élément différentiel correspondant, dx et dy . Cette forme différentielle est-elle exacte, autrement dit, est-elle la différentielle d'une fonction¹ ?

Soit $g(x, y)$ cette fonction, alors il faut et il suffit que :

$$\begin{aligned}
 V_x(x, y) &= \frac{\partial g(x, y)}{\partial x} \\
 V_y(x, y) &= \frac{\partial g(x, y)}{\partial y}
 \end{aligned}$$

Par conséquent, il faut et il suffit que le champ de vecteur $\mathbf{V}(x, y)$ soit le gradient de la fonction $g(x, y)$:

$$\mathbf{V}(x, y) = \overrightarrow{\text{grad}} g(x, y)$$

Si c'est effectivement le cas, alors la forme différentielle constitue une différentielle (dite totale exacte en thermodynamique), et,

$$V_x(x, y)dx + V_y(x, y)dy = dg(x, y)$$

1. Michel Hulin, *Thermodynamique*, édition Dunod 1994.

Théorème 3.1. *Condition de Schwarz*

Une condition nécessaire et suffisante pour que la forme différentielle $V_x(x, y)dx + V_y(x, y)dy$ soit une différentielle (totale exacte) est :

$$\frac{\partial V_x(x, y)}{\partial y} - \frac{\partial V_y(x, y)}{\partial x} = 0$$

Démonstration. Soit $dg(x, y)$ la différentielle (totale exacte) cherchée, montrons dans un premier temps que :

$$V_x(x, y)dx + V_y(x, y)dy = dg(x, y) \Rightarrow \frac{\partial V_x(x, y)}{\partial y} - \frac{\partial V_y(x, y)}{\partial x} = 0$$

Nous avons,

$$\begin{aligned} dg(x, y) &= \frac{\partial g(x, y)}{\partial x} dx + \frac{\partial g(x, y)}{\partial y} dy \\ &= V_x(x, y)dx + V_y(x, y)dy \end{aligned}$$

Les variables x et y étant indépendantes, on peut évaluer les coefficients respectifs qui sont devant les différentielles dx et dy ,

$$\begin{aligned} V_x(x, y) &= \frac{\partial g(x, y)}{\partial x} \\ V_y(x, y) &= \frac{\partial g(x, y)}{\partial y} \end{aligned}$$

Par conséquent,

$$\begin{aligned} \frac{\partial V_x(x, y)}{\partial y} &= \frac{\partial^2 g(x, y)}{\partial x \partial y} \\ \frac{\partial V_y(x, y)}{\partial x} &= \frac{\partial^2 g(x, y)}{\partial y \partial x} \end{aligned}$$

Si les dérivées partielles du second ordre de $g(x, y)$ sont continues, alors l'ordre de dérivation n'importe pas :

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 g(x, y)}{\partial x \partial y} &= \frac{\partial^2 g(x, y)}{\partial y \partial x} \\ \frac{\partial V_x(x, y)}{\partial y} &= \frac{\partial V_y(x, y)}{\partial x} \end{aligned} \tag{1}$$

Montrons maintenant que,

$$\frac{\partial V_x(x, y)}{\partial y} - \frac{\partial V_y(x, y)}{\partial x} = 0 \Rightarrow V_x(x, y)dx + V_y(x, y)dy = dg(x, y)$$

Posons :

$$\begin{aligned} g(x, y) - g(x_1, y_1) &= \int_{(x_1, y_1)}^{(x, y)} dg(x, y) \\ &= \int_{(x_1, y_1)}^{(x, y)} [V_x(x, y)dx + V_y(x, y)dy] \end{aligned}$$

Si la condition (1) est vérifiée, alors l'intégrale ne dépend pas du chemin suivi. Pour le démontrer, nous avons besoin du théorème de Green :

Théorème 3.2. *Théorème de Green*

Soit D est un domaine fermé du plan xy limité par une courbe simple fermée C . Si $M(x, y)$ et $N(x, y)$ sont des fonctions continues de x et y ayant des dérivées continues dans D , alors,

$$\oint_C (Mdx + Ndy) = \iint_D \left(\frac{\partial N}{\partial x} - \frac{\partial M}{\partial y} \right) dx dy$$

où C est parcourue dans le sens trigonométrique.

Le théorème de Green ne sera pas démontré. En appliquant ce théorème pour $V_x = M$ et $V_y = N$, nous avons :

$$\begin{aligned} \oint_C (V_x dx + V_y dy) &= \iint_D \left(\frac{\partial V_y}{\partial x} - \frac{\partial V_x}{\partial y} \right) dx dy \\ \oint_{ABCD} (V_x dx + V_y dy) &= 0 \\ \int_{ABC} (V_x dx + V_y dy) + \int_{CDA} (V_x dx + V_y dy) &= 0 \\ \int_{ABC} (V_x dx + V_y dy) &= \int_{ADC} (V_x dx + V_y dy) \end{aligned}$$

l'intégrale pour aller de A à C est donc indépendante du chemin suivi. Par conséquent,

$$\begin{aligned} g(x, y) - g(x_1, y_1) &= \int_{(x_1, y_1)}^{(x, y_1)} [V_x(x, y) dx + V_y(x, y) dy] \\ &\quad + \int_{(x, y_1)}^{(x, y)} [V_x(x, y) dx + V_y(x, y) dy] \\ &= \int_{x_1}^x V_x(x, y_1) dx + \int_{y_1}^y V_y(x, y) dy \end{aligned}$$

d'où,

$$\begin{aligned} \frac{\partial g(x, y)}{\partial y} &= \frac{\partial}{\partial y} \left[\int_{x_1}^x V_x(x, y_1) dx + \int_{y_1}^y V_y(x, y) dy \right] \\ &= V_y(x, y) \end{aligned}$$

et,

$$\begin{aligned}
\frac{\partial g(x, y)}{\partial x} &= \frac{\partial}{\partial x} \left[\int_{x_1}^x V_x(x, y_1) dx + \int_{y_1}^y V_y(x, y) dy \right] \\
&= V_x(x, y_1) + \int_{y_1}^y \frac{\partial V_y(x, y)}{\partial x} dy \\
&= V_x(x, y_1) + \int_{y_1}^y \frac{\partial V_x(x, y)}{\partial y} dy \\
&= V_x(x, y_1) + V_x(x, y) - V_x(x, y_1) \\
&= V_x(x, y)
\end{aligned}$$

La forme différentielle est donc une différentielle totale :

$$\begin{aligned}
V_x(x, y)dx + V_y(x, y)dy &= \frac{\partial g(x, y)}{\partial x} dx + \frac{\partial g(x, y)}{\partial y} dy \\
&= dg(x, y)
\end{aligned}$$

□

3.2. Cas des fonctions de trois variables.

Pour que la forme différentielle $V_x(x, y, z)dx + V_y(x, y, z)dy + V_z(x, y, z)dz$ soit une d.t.e., il faut et il suffit que :

$$\begin{cases} V_x(x, y, z) = \frac{\partial h(x, y, z)}{\partial x} \\ V_y(x, y, z) = \frac{\partial h(x, y, z)}{\partial y} \\ V_z(x, y, z) = \frac{\partial h(x, y, z)}{\partial z} \end{cases}$$

autrement dit, il faut et il suffit que le vecteur $\mathbf{V}(x, y, z)$ soit le gradient de la fonction $h(x, y, z)$:

$$\mathbf{V}(x, y, z) = \overrightarrow{\text{grad}} h(x, y, z)$$

Théorème 3.3. *Condition de Schwarz*

Une condition nécessaire et suffisante pour que la forme différentielle $V_x(x, y, z)dx + V_y(x, y, z)dy + V_z(x, y, z)dz$ soit une différentielle (totale exacte) est :

$$\begin{cases} \frac{\partial V_z(x, y, z)}{\partial y} - \frac{\partial V_y(x, y, z)}{\partial z} = 0 \\ \frac{\partial V_x(x, y, z)}{\partial z} - \frac{\partial V_z(x, y, z)}{\partial x} = 0 \\ \frac{\partial V_y(x, y, z)}{\partial x} - \frac{\partial V_x(x, y, z)}{\partial y} = 0 \end{cases}$$

On notera que le rotationnel de $\mathbf{V}(x, y, z)$ est nul :

$$\overrightarrow{\text{rot}} \mathbf{V}(x, y, z) = \mathbf{0}$$

Ce théorème permet de comprendre pourquoi le champ de vecteur $\mathbf{V}(x, y, z)$ ayant trois coordonnées peut s'écrire à l'aide du gradient d'un unique scalaire h . Il faut que ses trois coordonnées soient reliées entre elles par les trois relations précédentes. C'est cette dépendance des coordonnées qui est utilisée pour écrire $\mathbf{V}(x, y, z)$ sous la forme d'un gradient.

3.3. Facteur intégrant.

Soit un champ de vecteurs $\mathbf{V}(x, y, z)$ tel que $\overrightarrow{\text{rot}} \mathbf{V}(x, y, z) \neq \mathbf{0}$. La forme différentielle qui lui est associée,

$$V_x(x, y, z)dx + V_y(x, y, z)dy + V_z(x, y, z)dz$$

n'est donc pas une différentielle (totale exacte).

Existe-t-il une fonction scalaire $\mu(x, y, z)$ telle que \mathbf{V}/μ soit le gradient d'une fonction, et par conséquent telle que,

$$\frac{V_x}{\mu} dx + \frac{V_y}{\mu} dy + \frac{V_z}{\mu} dz$$

soit une d.t.e. ?

Si tel est le cas nous dirons que μ est un facteur intégrant pour la forme différentielle initiale.

\mathbf{V}/μ est le gradient d'une fonction ssi son rotationnel est nul :

$$\begin{aligned} \overrightarrow{\text{rot}} \frac{\mathbf{V}}{\mu} &= \frac{1}{\mu} \overrightarrow{\text{rot}} \mathbf{V} + \overrightarrow{\text{grad}} \left(\frac{1}{\mu} \right) \times \mathbf{V} \\ &= \mathbf{0} \end{aligned}$$

d'où,

$$\overrightarrow{\text{rot}} \mathbf{V} = -\mu \overrightarrow{\text{grad}} \left(\frac{1}{\mu} \right) \times \mathbf{V}$$

ce qui implique que $\overrightarrow{\text{rot}} \mathbf{V}$ est perpendiculaire à \mathbf{V} :

$$\mathbf{V} \cdot \overrightarrow{\text{rot}} \mathbf{V} = 0$$

Cette relation constitue une condition nécessaire et suffisante à l'existence d'une fonction qui soit un facteur intégrant.

3.3.1. Remarque 1.

Pour les champs de vecteurs $\mathbf{V}(x, y)$ à deux dimensions, nous avons :

$$\mathbf{V} \begin{pmatrix} V_x(x, y) \\ V_y(x, y) \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \overrightarrow{\text{rot}} \mathbf{V} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \frac{\partial V_y(x, y)}{\partial x} - \frac{\partial V_x(x, y)}{\partial y} \end{pmatrix} = 0$$

Par conséquent il existe toujours un facteur intégrant pour les champs de vecteurs à deux dimensions.

3.3.2. *Remarque 2.*

Soit un champ de vecteur $\mathbf{V}(x, y, z)$ tel que sa forme différentielle,

$$V_x(x, y, z)dx + V_y(x, y, z)dy + V_z(x, y, z)dz$$

ne soit pas une différentielle (totale exacte). Si l'on a pu lui associer un facteur intégrant μ , nous avons :

$$\frac{\mathbf{V}}{\mu} = \overrightarrow{\text{grad}} f(x, y, z)$$

soit encore,

$$df = \frac{V_x}{\mu} dx + \frac{V_y}{\mu} dy + \frac{V_z}{\mu} dz$$

Soit $g(x, y, z)$ une fonction de la fonction $f(x, y, z)$:

$$\begin{aligned} g &= F(f) \\ \frac{dg}{df} &= F' \\ dg &= F' df \\ &= \frac{V_x F'}{\mu} dx + \frac{V_y F'}{\mu} dy + \frac{V_z F'}{\mu} dz \end{aligned}$$

A partir du facteur intégrant μ on trouve la d.t.e. df , puis à partir de celle-ci on trouve f . On construit une fonction F de f , que l'on dérive. On obtient ainsi une famille de facteurs intégrants μ/F' de la forme différentielle de départ.

E-mail address: o.castera@free.fr

URL: <http://o.castera.free.fr/>