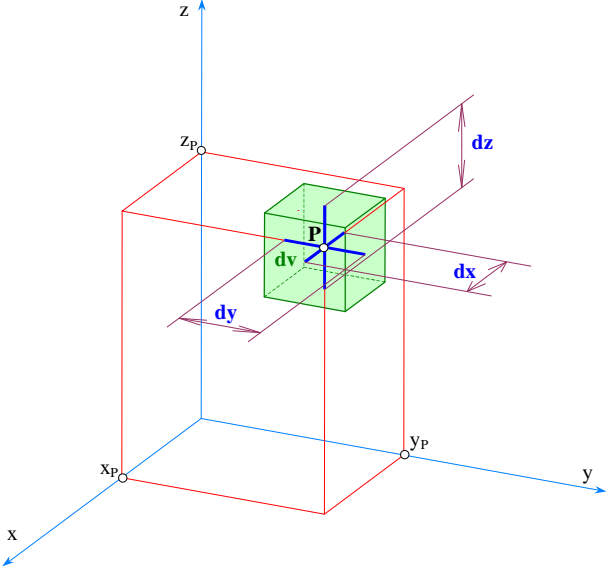
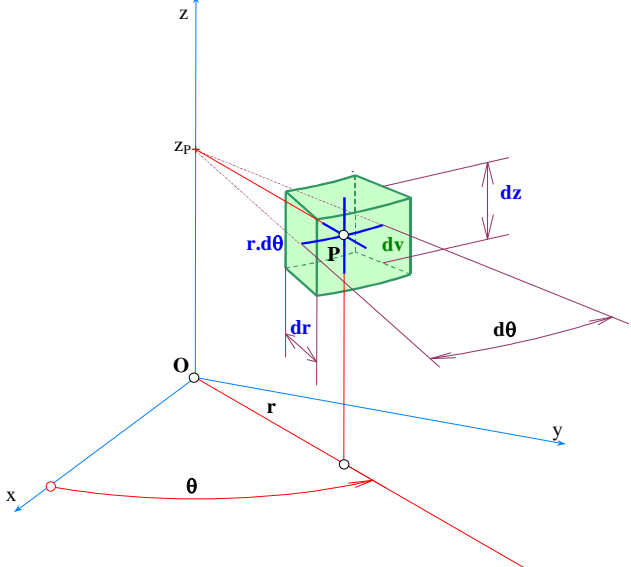
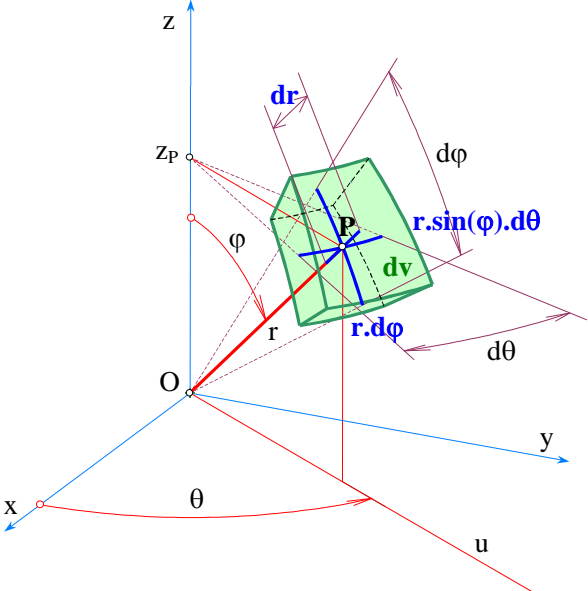
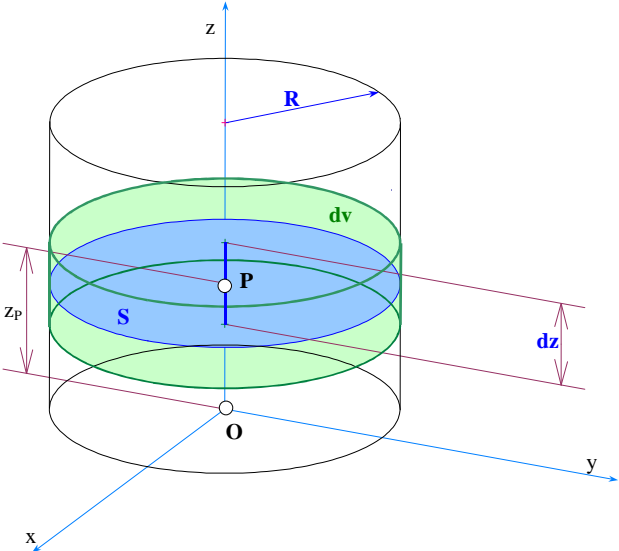
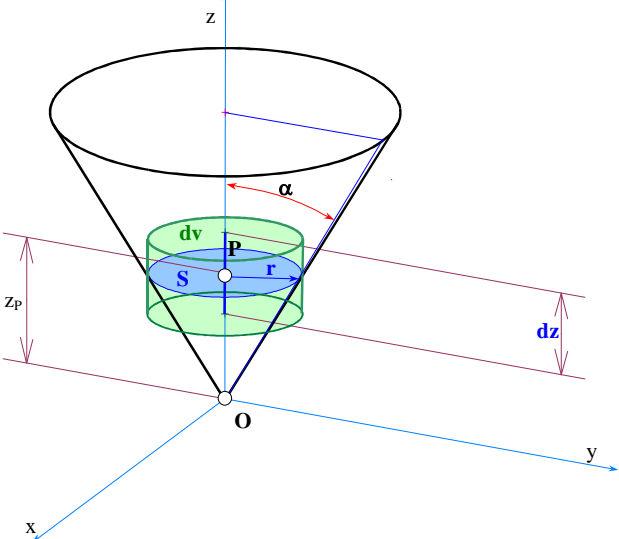
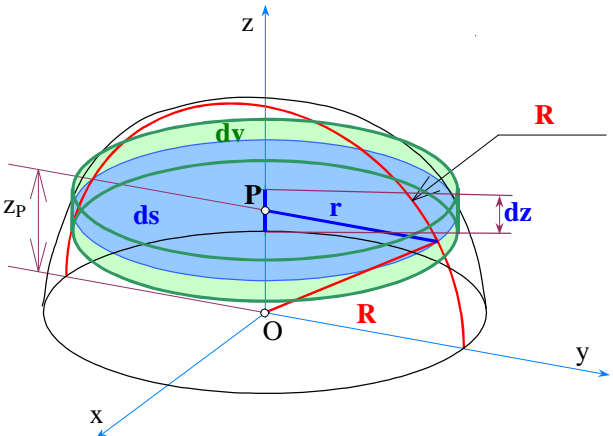


Ce résumé est un complément du résumé sur le torseur des actions locales. Il doit vous permettre d'adapter l'expression de dv en fonction de l'énoncé du sujet.

Pensez avant de vous lancer dans un calcul d'intégrale à exploiter les propriétés de symétrie (s) du problème, pour réduire au minimum les calculs.

dv : volume élémentaire.

<p>Coordonnées Cartésiennes Volume type : "parallélépipède basique"</p>	<p>Coordonnées cylindriques Volume type : "cylindre"</p>
	
<p>Volume élémentaire : $dv = dx \cdot dy \cdot dz$ avec $\begin{matrix} x_P \\ y_P \\ z_P \end{matrix}$</p>	<p>Volume élémentaire: $dv = r \cdot dr \cdot d\theta \cdot dz$ avec $\begin{matrix} r \cdot \cos(\theta) \\ r \cdot \sin(\theta) \\ z_P \end{matrix}$</p>
<p>Coordonnées sphériques Volume type : "Sphère"</p>	<p>Coordonnées Cartésiennes Volume type : "section S constante" ex : Cylindre</p>
	
<p>Volume élémentaire: $dv = r^2 \cdot \sin(\varphi) \cdot dr \cdot d\theta \cdot d\varphi$ avec $\begin{matrix} r \cdot \sin(\varphi) \cdot \cos(\theta) \\ r \cdot \sin(\varphi) \cdot \sin(\theta) \\ r \cdot \cos(\varphi) \end{matrix}$ et $\vec{z}_G \vec{P} = r \cdot \sin(\varphi) \cdot \vec{u}$</p>	<p>Volume élémentaire: $dv = S \cdot dz = \pi \cdot R^2 \cdot dz$ avec $\begin{matrix} 0 \\ 0 \\ z_P \end{matrix}$</p>

<p><i>Coordonnées Cartésiennes</i> Volume type : "section S variable" ex : Cône</p>	<p><i>Coordonnées Cartésiennes</i> Volume type : "section S variable" ex : Sphère</p>
	
<p>Volume élémentaire "avec erreur au second ordre" :</p> $dv = S \cdot dz = \pi \cdot r^2 \cdot dz$ <p>avec $r = z_p \cdot \sin(\alpha)$ et $\begin{matrix} \vec{OP} \\ \left \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ z_p \end{matrix} \right. \end{matrix}$</p> <p>à ne pas utiliser en cours ou TD de Mathématiques. Le choix de l'approximation est ici volontaire au vu de la précision du résultat recherchée.</p>	<p>Volume élémentaire "avec erreur au second ordre" :</p> $dv = \pi \cdot r^2 \cdot dz$ <p>avec $R^2 = r^2 + z_p^2$ et $\begin{matrix} \vec{OG} \\ \left \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ z_G \end{matrix} \right. \end{matrix}$</p> <p>à ne pas utiliser en cours ou TD de Mathématiques. Le choix de l'approximation est ici volontaire au vu de la précision du résultat recherchée.</p>