

**I.**

Objektyp: **Chapter**

Zeitschrift: **L'Enseignement Mathématique**

Band (Jahr): **31 (1932)**

Heft 1: **L'ENSEIGNEMENT MATHÉMATIQUE**

PDF erstellt am: **20.09.2024**

### **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.

Ein Dienst der *ETH-Bibliothek*  
ETH Zürich, Rämistrasse 101, 8092 Zürich, Schweiz, [www.library.ethz.ch](http://www.library.ethz.ch)

<http://www.e-periodica.ch>

# SUR CERTAINES COURBES QUI GÉNÉRALISENT LES CONIQUES

PAR

M. D. V. JONESCO (Cluj).

---

Je me propose d'examiner quelques problèmes sur le mouvement d'un point qui ont pour trajectoires des courbes qui généralisent les coniques<sup>1</sup>.

## I.

*Cherchons d'abord le mouvement d'un point M dont la projection de la vitesse sur la perpendiculaire au rayon vecteur est égale à une constante k, et dont la projection sur une droite fixe Δ, est animée d'un mouvement uniforme de vitesse a.*

1. — En prenant la droite Δ comme axe des y, qu'on peut supposer passant par O, les équations du mouvement du point M sont

$$\frac{dy}{dt} = a, \quad r \frac{d\theta}{dt} = k,$$

r et θ étant les coordonnées polaires du point M.

L'équation différentielle de la trajectoire est

$$\frac{dy}{d\theta} = \frac{a}{k} r;$$

---

<sup>1</sup> Voir aussi D. V. JONESCO, Certaines courbes qui généralisent les coniques. C. R. de l'Académie des Sciences, T. 194, 6 juin 1932, p. 2006.

en remplaçant  $dy$  en fonction des coordonnées polaires, on a l'équation différentielle

$$\frac{dr}{r} = \left( \frac{a}{k} - \cos \theta \right) \frac{d\theta}{\sin \theta},$$

dont l'intégrale générale est

$$r = A \frac{\operatorname{tg}^{\frac{a}{k}} \frac{\theta}{2}}{\sin \theta}. \quad (1)$$

2. — Calculons maintenant l'accélération du point M, qui est parallèle à  $Ox$ , et a pour expression

$$J = \frac{d^2 x}{dt^2}.$$

Si dans les formules

$$\frac{dx}{dt} = \frac{dr}{dt} \cos \theta - r \sin \theta \frac{d\theta}{dt}, \quad \frac{dy}{dt} = \frac{dr}{dt} \sin \theta + r \cos \theta \frac{d\theta}{dt},$$

on remplace  $\frac{dy}{dt}$  par  $a$  et  $r \frac{d\theta}{dt}$  par  $k$ , on déduit

$$\frac{dr}{dt} = \frac{a - k \cos \theta}{\sin \theta}, \quad \frac{dx}{dt} = \frac{a \cos \theta - k}{\sin \theta}.$$

En dérivant la seconde de ces formules, on a

$$\frac{d^2 x}{dt^2} = \frac{k \cos \theta - a}{\sin^2 \theta} \frac{d\theta}{dt} = \frac{k}{r} \frac{k \cos \theta - a}{\sin^2 \theta}$$

et en remplaçant  $r$  par la formule (1), on déduit

$$J = \frac{k}{A} \frac{k \cos \theta - a}{\sin \theta} \operatorname{cotg}^{\frac{a}{k}} \frac{\theta}{2}, \quad (2)$$

formule qu'on peut encore écrire sous la forme

$$J = -\frac{k^2}{A} \operatorname{cotg}^{\frac{a}{k}-1} \frac{\theta}{2} + \frac{k(k-a)}{A} \frac{\operatorname{cotg}^{\frac{a}{k}} \frac{\theta}{2}}{\sin \theta}. \quad (2')$$

3. — Traitons maintenant un cas particulier. Supposons  $k = a$ . La formule (1) montre que l'équation de la trajectoire est

$$r = A \frac{\operatorname{tg} \frac{\theta}{2}}{\sin \theta} = \frac{A}{1 - \cos \theta},$$

et par suite la trajectoire est une parabole ayant son foyer à l'origine.

La formule (2') montre que dans ce cas le mobile M décrit la parabole avec une accélération constante et égale à  $-\frac{k^2}{A}$ .

On connaît la propriété que lorsqu'un point M décrit une parabole avec une accélération constante, parallèle à son axe, la vitesse angulaire du rayon vecteur FM, F étant le foyer de la parabole, est inversement proportionnelle à la distance FM.

Le problème que nous avons traité dans ce paragraphe n'est que la réciproque de cette propriété. En général, la trajectoire que donne la réciproque de cette propriété, est donnée par l'équation (1). Seulement dans le cas  $a = k$ , cette trajectoire est une parabole. A ce point de vue la courbe représentée par l'équation (1) est une généralisation de la parabole.

4. — Mais les courbes représentées par l'équation (1), jouissent encore d'une propriété géométrique qui montre qu'on peut encore regarder ces courbes comme généralisant la parabole, aussi à un autre point de vue.

Calculons l'angle V que fait la tangente en M à la courbe (1) avec le rayon vecteur OM. On sait que

$$\operatorname{cotg} V = \frac{1}{r} \frac{dr}{d\theta}.$$

De l'équation (1) on déduit que

$$\frac{1}{r} \frac{dr}{d\theta} = \left( \frac{a}{k} - \cos \theta \right) \frac{\operatorname{cotg} \frac{\theta}{2}}{2 \cos^2 \frac{\theta}{2}} = \frac{\frac{a}{k} - \cos \theta}{\sin \theta}.$$

On a donc la formule

$$\cotg V = \frac{\frac{a}{k} - \cos \theta}{\sin \theta},$$

qu'on peut encore écrire

$$\frac{\sin V}{k} = \frac{\sin (V + \theta)}{a}. \quad (3)$$

Nous allons interpréter cette formule. Soit Q le point où la tangente en M à la courbe rencontre Ox. Dans le triangle OMQ nous avons

$$\frac{OQ}{\sin V} = \frac{OM}{\sin (V + \theta)}$$

et en tenant compte de la formule (3), nous avons

$$OQ = \frac{k}{a} OM. \quad (4)$$

Cette formule montre que les courbes représentées par l'équation (1) ont la propriété que *la distance du point O, au point où la tangente en M rencontre l'axe Ox, est proportionnelle au rayon vecteur OM.*

Pour les paraboles de foyer O et d'axe Ox, on a  $OQ = OM$ . Les courbes représentées par l'équation (1) généralisent donc cette propriété de la parabole.

On démontre aisément que cette propriété est caractéristique pour les courbes représentées par l'équation (1).

## II.

*Cherchons maintenant le mouvement d'un point M dont la projection de la vitesse sur la perpendiculaire au rayon vecteur OM est égale à une constante k, et dont le mouvement se fait suivant la loi des aires par rapport au point P.*

5. — En prenant la droite OP comme axe des x, et en désignant par c l'abscisse de P par rapport à l'origine O, les équations qui