

Annexe 3

Développement asymptotique de la ligne centrale de l'anneau

La ligne centrale de l'anneau est donnée sous forme paramétrée par la fonction $\vec{X}(s)$. On a alors les définitions suivantes:

$$\begin{aligned}\sigma &= |X_s| & \vec{X}_s &= \sigma \vec{e} & , \text{ on a donc } |\vec{e}| &= 1 \\ \sigma k &= |T_s| & \vec{e}_s &= \sigma k \vec{n} & , \text{ on a donc } |\vec{n}| &= 1 \\ \vec{b} &= \vec{e} \wedge \vec{n} & & & , \text{ on a donc } |\vec{b}| &= 1 \\ T\sigma &= |\vec{b}_s| & & & & \end{aligned}$$

On fait un développement asymptotique de la ligne centrale $\vec{X}(s)$ par rapport au petit paramètre ε :

$$X(t, s, \varepsilon) = X^0(t, s) + \varepsilon X^1(t, s) + \dots$$

Il s'en déduit des développements asymptotiques de $\sigma, \vec{e}, k, \vec{n}, T, \vec{b}, \dots$ que l'on voudrait connaître.

1 Développement de σ et \vec{e} :

$$\text{On a : } X_s = X_s^0 + \varepsilon X_s^1 + \dots$$

$$\text{d'où } |X_s|^2 = X_s \cdot X_s = X_s^0 \cdot X_s^0 + 2\varepsilon (X_s^1 \cdot X_s^0) + \dots$$

$$\text{Or } (x+h)^{1/2} = x^{1/2} + \frac{h}{2x^{1/2}} + \dots \text{ si } h \text{ est petit, d'où}$$

$$|X_s| = (|X_s|^2)^{1/2} = |X_s^0| + \frac{X_s^1 \cdot X_s^0}{|X_s^0|} \varepsilon + \dots$$

$$\text{Comme } \sigma = |X_s|, \text{ il vient : } \underline{\underline{\sigma = \sigma^0 + \varepsilon \sigma^1 + \dots}}$$

$$\text{avec } \underline{\underline{\sigma^0 = |X_s^0|}} \text{ et } \sigma^1 = \frac{X_s^0 \cdot X_s^1}{\sigma^0}$$

$$\text{Alors : } \vec{e} = \frac{\vec{X}_s}{\sigma} = \vec{X}_s \left(\frac{1}{\sigma^0} - \varepsilon \frac{\sigma^1}{(\sigma^0)^2} + \dots \right)$$

$$\text{car } (x+h)^{-1} = \frac{1}{x} - \frac{h}{x^2} + \dots$$

$$= \frac{X_s^0}{\sigma^0} + \varepsilon \left(-X_s^0 \frac{\sigma^1}{(\sigma^0)^2} + \frac{X_s^1}{\sigma^0} \right) + \dots$$

D'où $\underline{\vec{r}} = \vec{r}^0 + \varepsilon \vec{r}^1 + \dots$ avec $\vec{r}^0 = \frac{\vec{X}_s^0}{\sigma^0}$.

On a donc : $|\vec{r}^0| = 1$ et $\vec{r}^1 = \frac{X_s^1}{\sigma^0} - \frac{X_s^0 \sigma^1}{(\sigma^0)^2}$

On n'a pas forcément $|\vec{r}^1| = 1$. Par exemple, si $|X_s^1| \neq \sigma^0$ et si $X_s^1 \cdot X_s^0 = 0$, on a $\vec{r}^1 = \frac{X_s^1}{\sigma^0}$ d'où $|\vec{r}^1| = \frac{|X_s^1|}{\sigma^0} \neq 1$

2 Développement de κ et \vec{n} :

$$|\sigma \kappa| = |\vec{r}_s| \text{ et } \vec{n} = \frac{\vec{r}_s}{\sigma \kappa}$$

On a l'analogie suivante avec ce qui précède:

$$\begin{array}{ccc} \sigma \kappa & \leftrightarrow & \sigma \\ \vec{r} & \leftrightarrow & \vec{X} \end{array}$$

On a donc : $\underline{\kappa} = \kappa^0 + \kappa^1 \varepsilon + \dots$

et $\underline{\vec{n}} = \vec{n}^0 + \varepsilon \vec{n}^1 + \dots$

avec $\sigma^0 \kappa^0 = \frac{|X_{ss}^0|}{\sigma^0}$ $n^0 = \frac{r_s^0}{\sigma^0 \kappa^0}$ on a $|n^0| = 1$

3 Développement de T et \vec{b} :

$\vec{b} = \vec{r} \wedge \vec{n}$ d'où $\vec{b} = b^0 + \varepsilon b^1 + \dots$ avec $\vec{b}^0 = \vec{r}^0 \wedge \vec{n}^0$

$|\vec{b}| = T \sigma$ d'où $T = T^0 + \varepsilon T^1 + \dots$

4 Développement de θ_0 et de h_3 :

$\theta_0 = - \int \sigma T ds$ d'où $\theta_0 = \theta_0^0 + \varepsilon \theta_0^1 + \dots$ *on s'exprime en fonction de σ et T avec de \vec{r}*

$\phi = \theta + \theta_0 = \theta + \theta_0^0 + \varepsilon \theta_0^1 + \dots = \phi^0 + \varepsilon \theta_0^1 + \dots$ où $\phi^0 = \theta + \theta_0^0$

$h_3 = \sigma (1 - \kappa r \cos(\theta + \theta_0))$

$= (\sigma^0 + \varepsilon \sigma^1 + \dots) (1 - (\kappa^0 + \varepsilon \kappa^1 + \dots) \varepsilon \vec{r} \cos(\theta + \theta_0^0 + \varepsilon \theta_0^1 + \dots))$

Or $\cos(x+h) = \cos x + h(-\sin x) + \dots$ si h est petit, d'où

$h_3 = \sigma^0 + \varepsilon \sigma^1 - \varepsilon \sigma^0 \kappa^0 \vec{r} \cos(\theta + \theta_0^0) + \dots$

Il vient donc $\underline{h_3} = h_3^0 + \varepsilon h_3^1 + \dots$

avec $\underline{h_3^0} = \sigma^0$ et $\underline{h_3^1} = \sigma^1 - \sigma^0 \kappa^0 \vec{r} \cos(\theta + \theta_0^0)$

5 Développement de \vec{r} et $\vec{\phi}$:

$$\begin{aligned}\vec{r} &= \vec{n}(s) \cos \phi + \vec{b}(s) \sin \phi \\ &= \vec{n}^0 \cos(\theta + \theta^0) + b^0 \sin(\theta + \theta^0) \\ &\quad + \varepsilon \left(\vec{n}^1 \cos(\theta + \theta^0) + \vec{n}^0 (-\sin(\theta + \theta^0) \theta_0^1) \right) + \dots\end{aligned}$$

On a donc : $\vec{r} = \vec{r}^0 + \varepsilon \vec{r}^1 + \dots$

et de la même façon $\vec{\phi} = \vec{\phi}^0 + \varepsilon \vec{\phi}^1 + \dots$