

## Annexe 7

### Passage d'un paramétrage sans $s_0$ à un paramétrage avec $s_0$

Les calculs des annexes précédents ont été effectués avec un paramétrage d'abscisse curviline  $s_0$  tel que  $\vec{X}_{s_0} = \vec{C}$ , c'est à dire  $\epsilon = |\vec{X}_{s_0}| = 1$ . On va écrire les formules obtenues sur un paramétrage plus général  $s$  tel que :

$$\vec{X}(0, s+2\pi) = X(0, s) \text{ et } -\pi \leq s \leq \pi$$

Tout ceci consiste à considérer le changement de variables  $s_0 = f(s)$ . On va faire des dérivées composées et la fonction qui intervient dans les calculs est la fonction dérivée  $f'$  que l'on note  $\epsilon = f' = \frac{ds_0}{ds}$ .

1 Formules de Frenet :  $X(s_0) = X(s_0) = X^*(1) = X^*(\frac{ds_0}{ds}) \quad X \rightarrow X^*$

$$\vec{X}_{s_0}^{(1)} = \vec{C}^{(1)} \text{ donne } \vec{X}_s^{(1)} = \vec{X}_{s_0} \frac{ds_0}{ds} = \epsilon \vec{X}_{s_0}^{(1)} = \epsilon \vec{C}^{(1)} \Rightarrow \vec{T}^{(1)} = \vec{C}^{(1)}.$$

On a donc  $\epsilon = |\vec{X}_s^{(1)}|$ .

$$\vec{T}_{s_0} = K \vec{n} \text{ donne } \vec{C}_s^{(1)} = \epsilon K \vec{n} \Rightarrow \vec{N}^{(1)} = \vec{n}^{(1)} \quad K^{(1)} = K^{(1)}$$

$$\vec{X}_{s_0} \wedge \vec{X}_{s_0 s_0} = K \vec{b} \text{ donne } \vec{X}_s \wedge \vec{X}_{ss} = \vec{X}_{s_0} \frac{ds_0}{ds} \wedge \frac{d\vec{X}_s}{ds} \\ \vec{b}_{s_0} = -T^{(1)} \wedge N^{(1)}$$

$$\text{donne } \vec{b}_s^{(1)} = \frac{\vec{b}^{(1)}}{\epsilon} = -\epsilon T^{(1)} \wedge N^{(1)} \quad (\because T^{(1)} = T^{(1)}) \\ = -\epsilon \vec{T}^{(1)} \wedge (\epsilon' \vec{C} + \epsilon^2 K \vec{n}) \\ = \epsilon^3 K \vec{b}^{(1)} \quad \vec{b}^{(1)} = \vec{b}^{(1)}$$

$$T = -\frac{\vec{b}}{\epsilon} \cdot \vec{n} \text{ donne } T = -\frac{1}{\epsilon} \frac{\vec{b}}{\epsilon} \cdot \vec{n}.$$

## 2 Partie régulière de l'intégrale de Biot et Savant:

$$\text{On a: } Q_F = \frac{r}{4\pi} \left\{ \int_{-s^-}^{s^+} G_0(t, s_0 + \bar{s}_0, s_0) d\bar{s}_0 + \left[ \ln 2\sqrt{s^+ s^-} - 1 \right] K(\vec{b}) \right\}$$

$$\text{où } G_0(t, s'_0, s_0) = F_0(t, s'_0, s_0) - \frac{K(\vec{b})}{2} \frac{1}{|s_0|} \text{ si } s'_0 \neq s_0 \\ = \frac{\vec{A}_0 \wedge \vec{B}_0}{3} \operatorname{sgn}(s'_0 - s_0) \text{ si } s'_0 = s_0 \pm 0$$

$$\text{et } F_0(t, s'_0, s_0) = \frac{X(t, s'_0) - X(t, s_0)}{|X(t, s'_0) - X(t, s_0)|^3} \wedge X_{s_0}(t, s'_0)$$

$$B_0(t, s_0) = \vec{B}_{s_0 s_0} = -\cancel{K(\vec{b})} + \frac{2K(\vec{b})}{|s_0|} \vec{n} + K T \vec{b}$$

$$\vec{x}(0, s_0 + \bar{s}) = \vec{x}(0, s_0) \text{ et } -s^- \leq s_0 \leq s^+ \quad s = s^+ + s^-$$

On fait le changement de variable:  $d\bar{s}_0 = \epsilon(s) ds$

$$\int_{-s^-}^{s^+} G_0(t, s_0 + \bar{s}_0, s_0) d\bar{s}_0 = \int_{-\pi}^{\pi} G(t, s + \bar{s}, s) ds$$

$$\text{avec } G(t, s + \bar{s}, s) = \epsilon(\bar{s}) G_0(t, s_0 + \bar{s}_0, s_0) = \epsilon G_0(t, s_0 + \bar{s}_0, s_0)$$

$$\text{On: } F_0(t, s'_0, s_0) = \frac{X(t, s') - X(t, s)}{|X(t, s') - X(t, s)|^3} \wedge X_s(t, s') \frac{1}{\epsilon(s')}$$

$$B_0(t, s_0) = \frac{2K(\vec{b})}{|s_0|} \frac{1}{\epsilon(s)} \vec{n} + K T \vec{b}$$

$$\operatorname{sgn}(s'_0 - s_0) = \operatorname{sgn}(s' - s) \quad s^+ = \int_0^s \epsilon(s) ds \quad s^- = \int_{-\pi}^0 \epsilon(s) ds$$

$$\frac{1}{|s_0|} = \frac{1}{|s'_0 - s_0|} = \frac{1}{\left| \int_{s_0}^{s'_0} \epsilon(s) ds \right|} = \frac{1}{\left| \int_{F(s)}^{F(s')} \frac{ds}{\epsilon(s)} \right|} = \frac{1}{\left| \int_s^{s'} \frac{ds}{\epsilon(s)} \right|}$$

On a donc :

$$Q^F(t, s) = \frac{1}{4\pi} \left[ \int_{-\pi}^{\pi} G(t, s + \bar{s}, s) d\bar{s} + \left[ \ln(2\sqrt{s+s}) - 1 \right] K \vec{b}(t) \right]$$

$$\begin{aligned} \text{où } G(t, s', s) &= F(t, s', s) - \frac{K(s)}{2} \vec{b}(s) \frac{\boxed{G(s')}}{|\lambda(s', s)|} \quad (s' \neq s) \\ &= \frac{\vec{r}(s) \wedge \vec{B}(s)}{3} \operatorname{sgn}(s' - s) \boxed{G(s')} \quad (s' = s \pm 0) \end{aligned}$$

avec :

$$F(t, s', s) = \frac{X(t, s') - X(t, s)}{|X(t, s') - X(t, s)|^3} \wedge X_s(t, s')$$

$$\lambda(t, s', s) = \int_s^{s'} g(t, s^*) ds^*$$

$$\vec{B}(s) = \frac{2K(s)}{3s} \frac{\vec{r}(s)}{\boxed{G(s)}} + KT \vec{b}(s).$$

On a donc exprimé nos formules sur le nouveau paramétrage en s.

## Annexe 8

### Erratum

On a constaté un certain nombre d'erreurs dans certaines formules du livre de Ting [1] ainsi que dans la publication de l'AIAA journal [10]. Cette annexe sert à les signaler pour rendre ces articles encore plus utilisables.

#### 1 Livre de Ting [1]:

(A.320) C'est  $[S(t)]^3$  et non  $[S(0)]^3$

(2.3.34) p 87  $v_s^{(0)} \equiv 0 \Leftrightarrow \omega_s^{(0)} \equiv 0$

p 91  $\bar{v}/UL = v/UL\varepsilon^2 = O(1)$

p 86 Following the standard one-time analysis

(2.3.83) p 98 C'est  $S(0)$  dans l'expression et non  $S^{(0)}(t)$ .

(A.3.22) Dans les expressions de  $C_n$  et  $D_n$ , les termes sont à la puissance  $\underline{(n+1)}$

#### 2 Publication AIAA Journal [10]

$$(5) \quad \text{C'est } + \frac{\textcircled{1} [\omega(t)]}{4\pi R} \vec{b}$$

$$D_0 = \underline{1/\textcircled{4}\pi} \quad C_0 = \underline{\frac{S_0^2}{4}} M_0 / (4\pi r \varepsilon)$$

$$(22a) \quad \text{C'est } + 8\pi^{\textcircled{2}} \sum_{n=2}^N \gamma_n \vec{e}_n^{-n}$$

$$(21a) \quad \text{C'est } - (n \frac{\textcircled{1}}{\sqrt{4r C_2}})$$

#### 3 Appendice A3 de [1] et Publication [10]:

$$(A.3.8) \quad F(s', s, t) = \frac{X(s', t) - X(s, t)}{|X(s', t) - X(s, t)|^3} \wedge X_s(s^{\textcircled{1}}, t)$$

(A.3.22) et (A.3.23) : C'est  $(P_{10})^{n+1}$  et non  $(P_{20}/S_0)^{n+1}$

$$(A.3.20) \quad \text{C'est } \zeta_\omega = -\frac{16\pi^2}{\cancel{P} S^3 \zeta_1} \sum_{n=0}^N \zeta_i^{-n}(t) \omega_n$$

$$(A.2.18) \quad \alpha_n = D_n \sum_{j=1}^{\oplus} \left( q_{nj} \right) \left( 1 - \frac{1}{2^j} \right) (j-1)!$$

$$\gamma_h = \sum_{m=1}^{\cancel{h-1}} D_m D_{h-m} \beta_{m,h-m}$$

$$(A.3.21) \quad P_{n,i} = \sum_{j=0}^{\oplus} P_{i,j} \sum_{k=0}^n P_{n,k} (j+k)! / 2^{j+k+1}.$$

#### 4 Résultats de calculs différents :

erreurs dans le changement de paramétrage :  
des 6 ont été omis.

$$G(t, s', s) = F - \frac{k(s) \vec{b}(s)}{2} \frac{\cancel{6(s')}}{| \lambda |} \quad s' \neq s.$$

$$= \frac{\vec{r}(s) \wedge \vec{B}(s)}{3} \operatorname{sgn}(s' - s) \quad \cancel{6(s')} \quad s' = s \pm 0.$$

$$B(t, s) = \frac{\cancel{2}k(s)}{2s} \frac{\vec{r}(s)}{\cancel{6(s)}} + kT \vec{b}$$

$$+ G(t, s', s) = F(t, s', s) - \left( \frac{k}{2} \right) \vec{b} / |\lambda| \text{ au lieu de } \cancel{2} \cancel{k} \vec{b} / |\lambda|.$$

On numériquement on a bien vérifié que  
 $-6(s') \cancel{k} \vec{b} / |\lambda|$  compense la fonction F lorsque s' tend vers s alors que  $-2k \vec{b} / |\lambda|$  ne le peut pas.

$$\lim_{s' \rightarrow s} F - \frac{k}{2} \cancel{6(s')} \vec{b} / |\lambda| = \text{constante}$$

$$\lim_{s' \rightarrow s} F - 2k \vec{b} / |\lambda| \text{ diverge.}$$

+ On a un 1 au lieu de  $1/2$  dans l'expression  
de  $C_v(t)$  d'où finalement  $\frac{1}{2}\{2 + \cancel{\nu} - \ln 2\}$  au lieu  
de  $\frac{1}{2}\{1 + \cancel{\nu} - \ln 2\}$ . Cependant, on a programmé  
avec l'expression :  $\frac{1}{2}\{1 - \nu - \ln 2\}$ .

+ Dans les expressions de  $C_v$  et  $C_w$ , on a vu  
qu'on n'a pas tenu compte des termes  $T_1^n$   
avec  $N+1 \leq n \leq 2N$ .