

Algèbre linéaire et géométrie

Examen Final 2006-2007

Semestre II

Mardi le 17 juillet 2007

Documents autorisés: Livre du cours

Durée : 16h30 → 19h30

Exercice 1 On considère les matrices: $A = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 4 & -1 & 2 \\ -2 & 1 & 0 \end{pmatrix}$ et $B = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -j \\ 1 & -1 & -j \\ j & -j & 1 \end{pmatrix}$

1. Calculer A^2, A^3 et en déduire A^n .

Réponse : $A^2 = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 4 & -1 & 2 \\ -2 & 1 & 0 \end{pmatrix}^2 = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 4 & -1 & 2 \\ -2 & 1 & 0 \end{pmatrix} = A$

$A^3 = A^2A = AA = A^2 = A \implies A^n = A$

Supposant que $A^n = A \implies A^{n+1} = A^n \times A = A \times A = A^2 = A$

Donc $A^n = A \forall n \in \mathbb{N}$ ■

2. Calculer B^2, B^3 et en déduire B^n

Réponse : $B^2 = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -j \\ 1 & -1 & -j \\ j & -j & 1 \end{pmatrix}^2 = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -j \\ 1 & -1 & -j \\ j & -j & 1 \end{pmatrix} = B \implies B^n = B$ ■

3. Calculer AB et exprimer $(AB)^2$ en fonction de AB

Réponse : $AB = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 4 & -1 & 2 \\ -2 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 & -j \\ 1 & -1 & -j \\ j & -j & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2+j & -2-j & 1-2j \\ 3+2j & -3-2j & 2-3j \\ -1 & 1 & j \end{pmatrix}$

$(AB)^2 = \begin{pmatrix} 2+j & -2-j & 1-2j \\ 3+2j & -3-2j & 2-3j \\ -1 & 1 & j \end{pmatrix}^2 = \begin{pmatrix} -2-j & 2+j & -1+2j \\ -3-2j & 3+2j & -2+3j \\ 1 & -1 & -j \end{pmatrix}$ ■

4. La matrice A est-elle inversible?

Réponse : $\det(A) = 0$ donc A n'est pas inversible ■

5. Soit $N = A + 2I$ où I est la matrice unitaire

Réponse : $N = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ 4 & -1 & 2 \\ -2 & 1 & 0 \end{pmatrix} + 2 \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 & -1 & 1 \\ 4 & 1 & 2 \\ -2 & 1 & 2 \end{pmatrix}$ ■

(a) Calculer $\det(N)$ et $\text{adj}(N)$

Réponse : $\det(N) = \det \begin{pmatrix} 5 & -1 & 1 \\ 4 & 1 & 2 \\ -2 & 1 & 2 \end{pmatrix} = 18$

$\text{adj}(N) = \begin{pmatrix} 0 & 3 & -3 \\ -12 & 12 & -6 \\ 6 & -3 & 9 \end{pmatrix}$ ■

(b) Déduire N^{-1} .

Réponse : $N^{-1} = \frac{1}{\det(N)} \text{adj}(N) = \frac{1}{18} \begin{pmatrix} 0 & 3 & -3 \\ -12 & 12 & -6 \\ 6 & -3 & 9 \end{pmatrix}$ ■

6. Déduire la solution du système:
$$\begin{cases} 5x - y + z = 2 \\ 4x + y + 2z = 2 \\ y - 2x + 2z = 1 \end{cases}$$

Réponse : Le système s'écrit: $NX = B$ avec $X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ et $B = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$

Donc la solution est $X = N^{-1}B = \frac{1}{18} \begin{pmatrix} 0 & 3 & -3 \\ -12 & 12 & -6 \\ 6 & -3 & 9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 5 \end{pmatrix}$

$\left[x = \frac{1}{6}, y = -\frac{1}{3}, z = \frac{5}{6} \right]$ ■

Exercice 2 Le champ vectoriel $\vec{H} = xy \vec{i} - 2(y - z^2) \vec{j} + z \vec{k}$ est définie et continue sur la courbe (C) telle que:

$\forall M(x, y, z) \in (C)$ on a : $\vec{OM} = (1+t) \vec{i} + (1-t^2) \vec{j} + at^2 \vec{k}$ où t est un paramètre,

1. \vec{H} est-il un champ de gradient? Justifier votre réponse

Réponse : $\frac{\partial xy}{\partial y} = x \neq \frac{\partial (-2(y - z^2))}{\partial x} = 0$

ou $\vec{\nabla} \times \vec{H} = -4z \vec{i} - x \vec{k} \neq \vec{0}$

donc \vec{H} n'est pas un champ de gradient ■

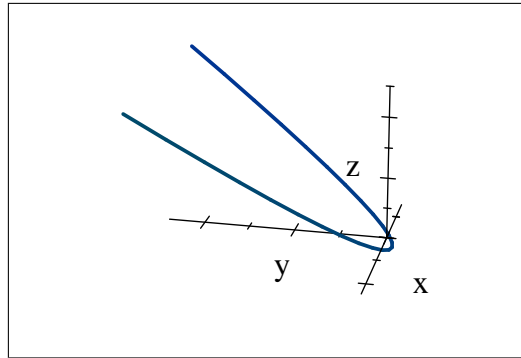
2. \vec{H} est-il un champ de rotationnel? Justifier votre réponse

Réponse : $\vec{\nabla} \cdot \vec{H} = y - 1 \neq 0$ donc \vec{H} n'est pas un champ de rotationnel ■

3. Calculer le travail effectué par \vec{H} le long de la courbe (C) en allant du point $A(0, 0, a)$ vers le point $B(3, -3, 4a)$.

Réponse : $W = \int_{AB} \vec{H} \cdot d\vec{r}$

$$\begin{aligned}\vec{r} &= \overrightarrow{OM} = (1+t)\vec{i} + (1-t^2)\vec{j} + at^2\vec{k} \implies d\vec{r} = (\vec{i} - 2t\vec{j} + 2at\vec{k}) dt \\ \vec{H} &= xy\vec{i} - 2(y-z^2)\vec{j} + z\vec{k} = (1+t)(1-t^2)\vec{i} - 2(1-t^2-a^2t^4)\vec{j} + at^2\vec{k} \\ &= (-t^3 - t^2 + t + 1)\vec{i} - 2(1-t^2-a^2t^4)\vec{j} + at^2\vec{k}\end{aligned}$$



$$\begin{aligned}\vec{H} \cdot d\vec{r} &= [(-t^3 - t^2 + t + 1) + 4t(1-t^2-a^2t^4) + 2a^2t^3] dt \\ &= (-4a^2t^5 + 2a^2t^3 - 5t^3 - t^2 + 5t + 1) dt\end{aligned}$$

Au point $A(1, 1, 0)$ on a $t = 0$ et au point $B(2, 0, a) : t = 1$

$$W = \int_{AB} \vec{H} \cdot d\vec{r} = \int_0^1 (-4a^2t^5 + 2a^2t^3 - 5t^3 - t^2 + 5t + 1) dt = \frac{23}{12} - \frac{1}{6}a^2 \blacksquare$$

4. Calculer la charge totale de AB si la densité linéique est $\lambda = x - 1$

$$\text{Réponse : } Q = \int_{AB} \lambda dl$$

$$dl = \sqrt{dx^2 + dy^2 + dz^2} = \sqrt{1 + 4t^2 + 4a^2t^2} dt = \sqrt{1 + 4(1+a^2)t^2} dt$$

$$\lambda = x - 1 = 1 + t - 1 = t$$

$$Q = \int_0^1 t \sqrt{1 + 4(1+a^2)t^2} dt$$

$$\text{Posons } u = 1 + 4(1+a^2)t^2 \implies du = 8(1+a^2)t dt \implies t dt = \frac{du}{8(1+a^2)}$$

$$t = 0 \rightarrow u = 1 \quad \text{et } t = 1 \rightarrow u = 5 + 4a^2$$

$$Q = \int_1^{5+4a^2} \frac{\sqrt{u} du}{8(1+a^2)} = \frac{(4a^2+5)\sqrt{4a^2+5} - 1}{12(a^2+1)}$$

$$\boxed{\int \frac{\sqrt{u} du}{8(1+a^2)} = \frac{u\sqrt{u}}{12(a^2+1)}} \blacksquare$$

Exercice 3 On considère dans \mathbb{R}^3 sur \mathbb{R} l'endomorphisme

$$f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3; \quad f(x, y, z) = (x + 2y + 2z, 2x + y + 2z, 2x + 2y + z)$$

relativement à la base canonique $E = \{e_1, e_2, e_3\}$

1. Déterminer la matrice $A = M(f, E)$

Réponse : $f(x, y, z) = (x + 2y + 2z, 2x + y + 2z, 2x + 2y + z)$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix} \blacksquare$$

2. Déduire l'image du vecteur $u = 3e_1 - 2e_2 + 7e_3$

Réponse : $f(u) = Au = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 13 \\ 18 \\ 9 \end{pmatrix} \blacksquare$

3. Déterminer les valeurs propres et les vecteurs propres de f

Réponse : Equation caractéristique: $(\lambda - 5)(\lambda + 1)^2 = \lambda^3 - 3\lambda^2 - 9\lambda - 5 = 0$

Les valeurs propres sont $\lambda_1 = -1$ (double) et $\lambda_2 = 5$ (simple)

Les vecteurs propres sont:

$$\left\{ V_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, V_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \leftrightarrow \lambda_1 = -1, \text{ et } V_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \leftrightarrow \lambda_2 = 5 \blacksquare$$

4. Calculer A^8

Réponse : La matrice de passage de la base canonique vers la base propre est

$$P = \begin{pmatrix} -1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ et } P^{-1} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -1 & 2 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

la matrice A est diagonalisable et semblable à $D = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$

$$A = PDP^{-1} \implies A^8 = PD^8P^{-1}$$

$$\begin{aligned} &= \begin{pmatrix} -1 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}^8 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 2 & -1 \\ -1 & -1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 130\,209 & 130\,208 & 130\,208 \\ 130\,208 & 130\,209 & 130\,208 \\ 130\,208 & 130\,208 & 130\,209 \end{pmatrix} \blacksquare \end{aligned}$$

5. Déduire la solution du système différentiel:

$$\begin{aligned} \frac{dx}{dt} &= x + 2y + 2z \\ \frac{dy}{dt} &= 2x + y + 2z \\ \frac{dz}{dt} &= 2x + 2y + z \end{aligned}$$

Réponse : $X = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix}, X' = \frac{dX}{dt} \implies X' = AX$

La solution est de la forme:

$$X = \sum_i C_i V_i \exp(\lambda_i t) = (C_1 V_1 + C_2 V_2) \exp(\lambda_1 t) + C_3 V_3 \exp(\lambda_2 t)$$

$$= \left(C_1 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + C_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right) \exp(-t) + C_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \exp(5t)$$

$$x(t) = (-C_1 - C_2) e^{-t} + C_3 e^{5t}$$

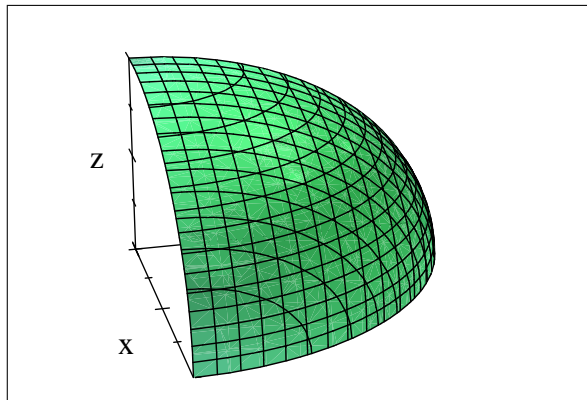
$$y(t) = C_1 e^{-t} + C_3 e^{5t} \quad \blacksquare$$

$$z(t) = C_2 e^{-t} + C_3 e^{5t}$$

Exercice 4 Dans l'espace rapporté au système d'axes $(Oxyz)$ on considère la surface sphérique:

$$S = \{M(x, y, z); x^2 + y^2 + z^2 = a^2, x \geq 0, y \geq 0, z \geq 0\}$$

Soit $\vec{V} = xy^2 \vec{i} + yz^2 \vec{j} + zx^2 \vec{k}$ un champ vectoriel définie et continue sur (S)



1. Calculer $\text{div } \vec{V}$ et $\text{rot } \vec{V}$

Réponse : $\text{div } \vec{V} = x^2 + y^2 + z^2$

$$\vec{\nabla} \times \vec{V} = -2 \left(yz \vec{i} + xz \vec{j} + xy \vec{k} \right) \quad \blacksquare$$

2. Calculer le flux de \vec{V} sortant de (S) :

(a) à l'aide d'une intégrale de surface

Réponse : $\Phi = \iint_S \vec{V} \cdot \vec{n} \, ds$

La surface (S) est la surface fermée constituée par la partie du sphère et les plans des coordonnées

sur la zone sphérique:

$$\vec{n}_1 = \pm \frac{1}{a} (x \vec{i} + y \vec{j} + z \vec{k})$$

$$\vec{V} \cdot \vec{n}_1 = \pm \left(xy^2 \vec{i} + yz^2 \vec{j} + zx^2 \vec{k} \right) \cdot \frac{x \vec{i} + y \vec{j} + z \vec{k}}{a} = \pm \frac{1}{a} (x^2 y^2 + y^2 z^2 + z^2 x^2)$$

en coordonnées sphériques:

$$\begin{cases} x = a \cos \varphi \sin \theta \\ y = a \sin \varphi \sin \theta \\ z = a \cos \theta \end{cases} \quad ds = a^2 \sin \theta d\varphi d\theta \quad \text{et } 0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}; \quad 0 \leq \varphi \leq \frac{\pi}{2}$$

$$\vec{V} \cdot \vec{n}_1 = \pm \frac{1}{a} (x^2 y^2 + y^2 z^2 + z^2 x^2)$$

$$= \pm \frac{1}{a} \left((a \cos \varphi \sin \theta)^2 (a \sin \varphi \sin \theta)^2 + (a \sin \varphi \sin \theta)^2 (a \cos \theta)^2 + (a \cos \theta)^2 (a \cos \varphi \sin \theta)^2 \right)$$

$$= \pm a^3 (\cos^2 \varphi \sin^4 \theta \sin^2 \varphi + \cos^2 \theta \sin^2 \theta \sin^2 \varphi + \cos^2 \theta \cos^2 \varphi \sin^2 \theta)$$

$$= \pm a^3 (\cos^2 \varphi \sin^4 \theta \sin^2 \varphi + \cos^2 \theta \sin^2 \theta (\cos^2 \varphi + \sin^2 \varphi))$$

$$= \pm a^3 (\cos^2 \varphi \sin^2 \varphi \sin^4 \theta + \cos^2 \theta \sin^2 \theta)$$

$$\Phi_1 = \pm a^5 \int_0^{\pi/2} \left(\int_0^{\pi/2} (\cos^2 \varphi \sin^2 \varphi \sin^4 \theta + \cos^2 \theta \sin^2 \theta) \sin \theta d\varphi \right) d\theta = \pm \frac{1}{10} \pi a^5$$

Sur le plan xoy : $\vec{n}_2 = \pm \vec{k} \implies \vec{V} \cdot \vec{n}_2 = \pm \vec{V} \cdot \vec{k} = \pm zx^2$

Or sur xoy on a $z = 0$ donc $\vec{V} \cdot \vec{n}_2 = 0$ et $\Phi_2 = 0$

Sur le plan xoz : $\vec{n}_3 = \pm \vec{j} \implies \pm \vec{V} \cdot \vec{j} = \pm yz^2$

sur xoz on a $y = 0$ donc $\vec{V} \cdot \vec{n}_3 = 0$ et $\Phi_3 = 0$ et de même sur $yozy$ $\Phi_4 = 0$

donc finalement $\Phi = \pm \frac{\pi a^5}{10}$ ■

(b) à l'aide d'une intégrale triple

Réponse : $\Phi = \pm \iiint_V \vec{\nabla} \cdot \vec{V} \, dx dy dz$

$$= \pm \iiint_V (x^2 + y^2 + z^2) \, dx dy dz$$

$$\begin{cases} x = r \cos \varphi \sin \theta \\ y = r \sin \varphi \sin \theta \\ z = r \cos \theta \end{cases} \implies dx dy dz = r^2 \sin \theta dr d\varphi d\theta$$

$$0 \leq r \leq a; \quad 0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}; \quad 0 \leq \varphi \leq \frac{\pi}{2}$$

$$\Phi = \pm \iiint_{\Delta} r^4 \sin \theta dr d\varphi d\theta = \pm \int_0^{\pi/2} \left(\int_0^{\pi/2} \left(\int_0^a r^4 \sin \theta dr \right) d\theta \right) d\varphi = \pm \frac{\pi a^5}{10} \quad \blacksquare$$

3. La densité de masse au point $M \in (S)$ est $\sigma = \frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$. Calculer la masse totale de (S)

Réponse : $m = \iint_S \sigma ds = \iint_S \frac{ds}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$ ■

(a) **Réponse :** en coordonnées sphériques:

$$\begin{cases} x = a \cos \varphi \sin \theta \\ y = a \sin \varphi \sin \theta \\ z = a \cos \theta \end{cases} \implies x^2 + y^2 + z^2 = a^2 \implies \sigma = \frac{1}{a}$$

$$ds = a^2 \sin \theta d\varphi d\theta \quad \text{et } 0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}; \quad 0 \leq \varphi \leq \frac{\pi}{2}$$

$$m = \frac{1}{a} \int_0^{\pi/2} \left(\int_0^{\pi/2} \sin \theta d\theta \right) d\varphi = \frac{\pi}{2a}$$
 ■

4. Déterminer le centre de gravité de (S)

Réponse : Soit $G(x_G, y_G, z_G)$ le centre de gravité de S.

$$\alpha_G = \frac{1}{m} \iint_S \alpha \sigma ds \quad \text{avec } \alpha = x, y, z$$

$$\begin{aligned} x_G &= \frac{1}{m} \iint_S x \sigma ds = \frac{1}{m} \iint_S \frac{x ds}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} = \frac{2a}{\pi} \iint_S \frac{(a \cos \varphi \sin \theta) a^2 \sin \theta d\varphi d\theta}{\sqrt{a^2}} \\ &= \frac{2a^3}{\pi} \int_0^{\pi/2} \left(\int_0^{\pi/2} \cos \varphi \sin^2 \theta d\theta \right) d\varphi = \frac{1}{2} a^3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} y_G &= \frac{1}{m} \iint_S y \sigma ds = \frac{1}{m} \iint_S \frac{y ds}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} = \frac{2a}{\pi} \iint_S \frac{(a \sin \varphi \sin \theta) a^2 \sin \theta d\varphi d\theta}{\sqrt{a^2}} \\ &= \frac{2a^3}{\pi} \int_0^{\pi/2} \left(\int_0^{\pi/2} \sin \varphi \sin^2 \theta d\theta \right) d\varphi = \frac{1}{2} a^3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} z_G &= \frac{1}{m} \iint_S z \sigma ds = \frac{1}{m} \iint_S \frac{z ds}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} = \frac{2a}{\pi} \iint_S \frac{(a \cos \theta) a^2 \sin \theta d\varphi d\theta}{\sqrt{a^2}} \\ &= \frac{2a^3}{\pi} \int_0^{\pi/2} \left(\int_0^{\pi/2} \cos \theta \sin \theta d\theta \right) d\varphi = \frac{1}{2} a^3 \quad \blacksquare \end{aligned}$$

5. Calculer le moment cinétique de (S) par rapport à l'axe oz et par rapport à l'origine de coordonnées

Réponse : $I = \iint_S r^2 \sigma ds = \iint_S a^2 \sigma ds = a^2 \iint_S \sigma ds = a^2 m = \frac{\pi a}{2}$ ■

6. On désigne par (C) la courbe frontière de (S) . Calculer par deux méthodes différentes

$$\oint_C \vec{V} \cdot \vec{dr}$$

Réponse : $\vec{V} \cdot \vec{dr} = xy^2 dx + yz^2 dy + zx^2 dz$

Par calcul direct:

La courbe frontière de (S) est constituée par les arcs de cercles dans les plans de coordonnées: $C = C_1 \cup C_2 \cup C_3$

Sur (C_1) dans (xoy) : $x^2 + y^2 = a^2$ et $z = 0, dz = 0$

en coordonnées polaires: $\begin{cases} x = a \cos \theta \\ z = a \sin \theta \end{cases}$

$$\implies \vec{V} \cdot \vec{dr} = xy^2 dx = a \cos \theta (a \sin \theta)^2 (-a \sin \theta d\theta) = -a^4 \cos \theta \sin^3 \theta d\theta \quad \text{avec } 0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}$$

$$\int_{C_1} \vec{V} \cdot \vec{dr} = -a^4 \int_0^{\pi/2} \cos \theta \sin^3 \theta d\theta = -\frac{1}{4}a^4$$

Sur (C_2) dans (xoz) $x^2 + z^2 = a^2$; $y = 0, dy = 0 \implies \vec{V} \cdot \vec{dr} = zx^2 dz$

en coordonnées polaires: $\begin{cases} x = a \cos \theta \\ z = a \sin \theta \end{cases}$

$$\vec{V} \cdot \vec{dr} = zx^2 dz = (a \sin \theta) (a \cos \theta)^2 (a \cos \theta) d\theta = a^4 \sin \theta \cos^3 \theta d\theta$$

La courbe est décrite dans le sens positif donc θ varie de $\frac{\pi}{2}$ à 0

$$\int_{C_2} \vec{V} \cdot \vec{dr} = a^4 \int_{\pi/2}^0 \cos^3 \theta \sin \theta d\theta = \frac{1}{4}a^4$$

Sur (C_3) dans (yoz) $y^2 + z^2 = a^2$; $x = 0, dx = 0 \implies \vec{V} \cdot \vec{dr} = yz^2 dy$

en coordonnées polaires: $\begin{cases} y = a \cos \theta \\ z = a \sin \theta \end{cases}$

$$\vec{V} \cdot \vec{dr} = yz^2 dy = (a \cos \theta) (a \sin \theta)^2 (-a \sin \theta d\theta)$$

$$\int_{C_3} \vec{V} \cdot \vec{dr} = -a^4 \int_0^{\pi/2} \cos \theta \sin^3 \theta d\theta = -\frac{1}{4}a^4$$

$$\oint_C \vec{V} \cdot \vec{dr} = \int_{C_1} \vec{V} \cdot \vec{dr} + \int_{C_2} \vec{V} \cdot \vec{dr} + \int_{C_3} \vec{V} \cdot \vec{dr}$$

$$= -\frac{1}{4}a^4 - \frac{1}{4}a^4 - \frac{1}{4}a^4 = -\frac{3}{4}a^4$$

Par le théorème de Stokes: $\oint_C \vec{V} \cdot \vec{dr} = \iint_S \vec{\nabla} \times \vec{V} \cdot \vec{ds}$

$$\oint_C \vec{V} \cdot d\vec{r} = \iint_S \vec{\nabla} \times \vec{V} \cdot d\vec{s} = \iint_S \vec{\nabla} \times \vec{V} \cdot \vec{n} ds$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{V} \cdot \vec{n} = -2 \left(yz \vec{i} + xz \vec{j} + xy \vec{k} \right) \cdot \frac{x \vec{i} + y \vec{j} + z \vec{k}}{a}$$

$$= \frac{-2}{a} (xyz + xyz + xyz) = \frac{-6xyz}{a}$$

$$\begin{cases} x = a \cos \varphi \sin \theta \\ y = a \sin \varphi \sin \theta \\ z = a \cos \theta \end{cases}$$

$$\implies xyz = (a \cos \varphi \sin \theta) (a \sin \varphi \sin \theta) (a \cos \theta) = a^3 \cos \theta \cos \varphi \sin^2 \theta \sin \varphi$$

$$ds = a^2 \sin \theta d\varphi d\theta \quad \text{et } 0 \leq \theta \leq \frac{\pi}{2}; \quad 0 \leq \varphi \leq$$

$$\oint_C \vec{V} \cdot d\vec{r} = -6a^4 \int_0^{\pi/2} \left(\int_0^{\pi/2} \cos \varphi \sin \varphi \cos \theta \sin^3 \theta d\theta \right) d\varphi = -\frac{3}{4}a^4 \quad \blacksquare$$