



Sciences en français Mathématiques

ÉCOLE CENTRALE DE PÉKIN

Cours de mathématiques du cycle préparatoire

24 mai 2021

Table des matières

1	Introduction aux mathématiques : vocabulaire, logique et raisonnements	1
1.1	Exemples d'objets mathématiques	1
1.1.1	Ensembles et éléments	1
1.1.2	Fonctions	2
1.2	Quelques éléments de logique	4
1.2.1	Variables et propositions mathématiques	4
1.2.2	Connecteurs logiques	5
1.2.3	Quantificateurs	9
1.3	Utilisation des quantificateurs : vocabulaire sur les fonctions	11
1.4	Formules en mathématiques : l'exemple de la trigonométrie	14
1.4.1	Rappel : les fonctions trigonométriques	14
1.4.2	Formulaire	15
1.5	Méthodes de démonstration	17
1.5.1	Vocabulaire	17
1.5.2	Quelques exemples de rédaction	17
1.5.3	Raisonnements classiques	21
2	Vecteurs du plan et de l'espace	26
2.1	Vocabulaire en géométrie	26
2.1.1	Géométrie dans le plan	26
2.1.2	Géométrie dans l'espace	29
2.2	Notion de vecteurs et opérations élémentaires	30
2.2.1	Définitions	30
2.2.2	Somme de vecteurs	31
2.2.3	Multiplication par un scalaire	32
2.3	Système de coordonnées	33
2.3.1	Repères et coordonnées	33
2.3.2	Calculs avec les coordonnées	34
2.3.3	Repère orthonormé	35
2.3.4	Orientation du plan et de l'espace	36
2.3.5	Projection	37
2.4	Produit scalaire de deux vecteurs	37
2.4.1	Définition	37
2.4.2	Propriétés du produit scalaire	38

2.5	Produit vectoriel	40
2.5.1	Définition	40
2.5.2	Propriétés du produit vectoriel	40
2.5.3	Double produit vectoriel	41
3	Fonctions réelles	43
3.1	Généralités sur les fonctions	43
3.1.1	Introduire une fonction	43
3.1.2	Intervalles et ensemble de définition	43
3.1.3	Tableau de variations	44
3.1.4	Image d'un intervalle par une fonction	46
3.1.5	Opérations sur les fonctions	47
3.2	Continuité et dérivabilité	47
3.2.1	Continuité	47
3.2.2	Dérivabilité	48
3.3	Primitives et intégrales	51
3.4	Quelques fonctions usuelles	53
3.4.1	Fonctions polynomiales et rationnelles	53
3.4.2	Fonctions exponentielle et logarithme	53
3.4.3	Fonctions puissances	55
4	Nombres complexes	57
4.1	Écriture algébrique	57
4.1.1	Forme algébrique	57
4.1.2	Représentation géométrique d'un nombre complexe	57
4.1.3	Conjugué d'un nombre complexe	58
4.1.4	Module d'un nombre complexe	59
4.2	Équations du second degré à coefficients complexes	61
4.3	Forme trigonométrique	64
4.3.1	Nombres complexes de module 1	64
4.3.2	Argument d'un nombre complexe	67
4.3.3	Exponentielle d'un nombre complexe	68

Chapitre 1 Introduction aux mathématiques : vocabulaire, logique et raisonnements

1.1 EXEMPLES D'OBJETS MATHÉMATIQUES

1.1.1 Ensembles et éléments

DÉFINITION 1

Un **ensemble** \集合\ E est une collection d'objets, appelés **éléments** \元素\ de E .

DÉFINITION 2

On dit que x **appartient** \x属于E\ à E si x est un élément de l'ensemble E . On note $x \in E$.

DÉFINITION 3

Soient E et F deux ensembles. On dit que E est **inclus** \E包含于F\ dans F si tout élément de E est aussi élément de F . On note $E \subset F$. On dit que E est un **sous-ensemble** (ou une **partie**) de F .

On travaillera avec les ensembles de nombres suivants :

Ensemble	Notation	Exemples d'éléments
Nombres entiers naturels \自然数\	\mathbb{N}	0, 1, 2, 3, ...
Nombres entiers relatifs \整数\	\mathbb{Z}	..., -2, -1, 0, 1, 2, ...
Nombres rationnels \有理数\	\mathbb{Q}	$\frac{p}{q}$ avec $p \in \mathbb{Z}$, $q \in \mathbb{Z}^*$
Nombres réels \实数\	\mathbb{R}	1, -3, $\frac{1}{2}$, $\sqrt{2}$, π , ...
Nombres complexes \复数\	\mathbb{C}	$a + ib$ avec $a, b \in \mathbb{R}$

Ces ensembles privés de 0 sont notés \mathbb{N}^* (se lit « \mathbb{N} étoile »), \mathbb{Z}^* , \mathbb{Q}^* , \mathbb{R}^* , \mathbb{C}^* .

EXEMPLES 4 Donnons des exemples d'**inclusions**.

$$\mathbb{N} \subset \mathbb{Z} \subset \mathbb{Q} \subset \mathbb{R} \subset \mathbb{C}.$$

Nous rencontrerons également les ensembles de nombres suivants.

- L'ensemble des **nombres réels positifs** (≥ 0 (se lit « supérieur ou égal à 0 »)) est noté \mathbb{R}_+ (se lit « \mathbb{R} plus ») .
- L'ensemble des **nombres réels strictement positifs** (> 0 (se lit « strictement supérieur à 0 »)) est noté \mathbb{R}_+^* (se lit « \mathbb{R} plus étoile ») .
- L'ensemble des **nombres réels négatifs** (≤ 0 (se lit « inférieur ou égal à 0 »)) est noté \mathbb{R}_- (se lit « \mathbb{R} moins ») .
- L'ensemble des **nombres réels strictement négatifs** (< 0 (se lit « strictement inférieur à 0 »)) est noté \mathbb{R}_-^* (se lit « \mathbb{R} moins étoile ») .

1.1.2 Fonctions

DÉFINITION 5

Soient E et F deux ensembles. Une **fonction** (ou application) \函数\ de E vers F est un objet qui à tout élément x de E associe un et un seul élément y de F , noté $f(x)$ (se lit « f de x »).

On note $f : E \rightarrow F$ pour signifier que f est une application de E dans F .

- E est appelé l'ensemble de définition \定义域\ de f ,
- F est appelé l'ensemble d'arrivée \值域\ de f ,
- $f(x)$ est appelé l'image \象\ de x par f ,

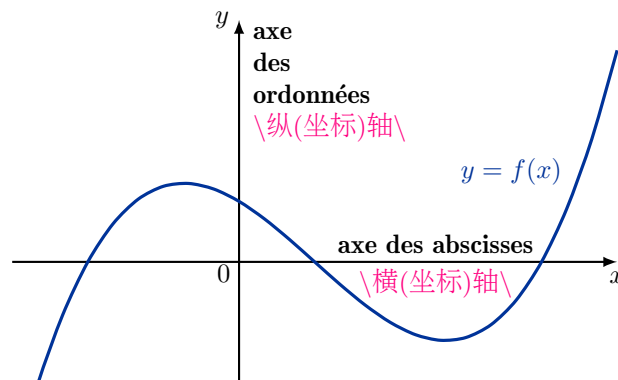
On peut préciser les images avec la notation

$$f : \begin{array}{l} E \longrightarrow F \\ x \longmapsto f(x) \end{array},$$

(« la fonction f de E dans F qui à x associe f de x » ou « la fonction f de E dans F , à x on associe f de x »).

DÉFINITION 6

La **représentation graphique** \图象\ d'une fonction $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ (ou courbe représentative) est l'ensemble des points \点\ de coordonnées \坐标\ $(x, f(x))$, où $x \in I$.



Donnons des exemples de fonctions usuelles.

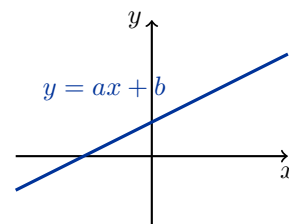
Nom de la fonction	Notation	Représentation graphique
Identité \恒同\	$\text{id} : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ $x \longmapsto x$	
Exponentielle \指数函数\	$\text{exp} : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ $x \longmapsto e^x$ $\text{exp}(x) : \text{« exponentielle } x \text{ »}$	

Nom de la fonction	Notation	Représentation graphique
Logarithme (népérien) \ 对数函数 \	$\ln : \mathbb{R}_+^* \longrightarrow \mathbb{R}$ $x \longmapsto \ln(x)$ $\ln(x) : \ll \text{ln de } x \gg$	
Valeur absolue	$\mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ $x \longmapsto x $ $ x : \ll \text{valeur absolue de } x \gg$	
Carré \ 平方 \	$\mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ $x \longmapsto x^2$ $x^2 : \ll x \text{ au carré} \gg$	
Cube \ 立方 \	$\mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ $x \longmapsto x^3$ $x^3 : \ll x \text{ au cube} \gg$ ou « x puissance 3 »	
Racine carrée \ 平方根 \	$\mathbb{R}_+ \longrightarrow \mathbb{R}$ $x \longmapsto \sqrt{x}$ $\sqrt{x} : \ll \text{racine carrée de } x \gg$	
Inverse \ 反比例函数/倒数 \	$\mathbb{R}^* \longrightarrow \mathbb{R}$ $x \longmapsto \frac{1}{x}$ $\frac{1}{x} : \ll 1 \text{ sur } x \gg$	
Cosinus \ 余弦 \	$\cos : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ $x \longmapsto \cos(x)$ $\cos(x) : \ll \text{cosinus } x \gg$	
Sinus \ 正弦 \	$\sin : \mathbb{R} \longrightarrow \mathbb{R}$ $x \longmapsto \sin(x)$ $\sin(x) : \ll \text{sinus } x \gg$	

Les fonctions **affines** sont les fonctions de la forme

$$\begin{aligned} \mathbb{R} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ x &\longmapsto ax + b \end{aligned} ,$$

où $a, b \in \mathbb{R}$.

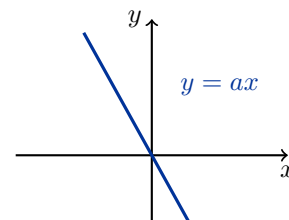


Dans le cas où $b = 0$, on parle de fonctions **linéaires**.

Ce sont donc les fonctions de la forme

$$\begin{aligned} \mathbb{R} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ x &\longmapsto ax \end{aligned} ,$$

où $a \in \mathbb{R}$.



1.2 QUELQUES ÉLÉMENTS DE LOGIQUE

1.2.1 Variables et propositions mathématiques

DÉFINITION 7

Une **proposition** \命题\ (ou *assertion*) est une phrase mathématique qui est soit **vraie** \真\ (noté V), soit **fausse** \错误\ (noté F).

EXEMPLES 8

- « $1 + 1 = 2$ » (se lit « 1 plus 1 égal 2 ») est une proposition, qui est vraie.
- « $5 \times 2 = 4$ » (se lit « 5 fois 2 égal 4 ») est une proposition, qui est fausse.

En mathématiques, on utilise des **variables** \变量\. Il s'agit presque toujours de lettres (x, y, a, b, n, \dots) parfois indicées (x_1, x_2, \dots). C'est un nom d'objet, qui ne désigne pas un objet particulier mais des objets appartenant à un certain ensemble.

Souvent, une proposition dépend d'une ou plusieurs variables. Sa **valeur de vérité** (vraie ou fausse) peut alors être donnée lorsque l'on précise les **valeurs** \值\ des variables. En général, on note $P(x)$ une proposition qui dépend de la variable est x .

EXEMPLES 9

- La phrase $P(x)$ « $x + 1 = 2$ » est une proposition à une variable. Par exemple, $P(1)$ est vraie et $P(2)$ est fausse.
- La phrase $P(n, k)$ « $n + k = 3$ » est une proposition à deux variables. Par exemple, $P(2, 1)$ est vraie et $P(2, 0)$ est fausse.
- La phrase $P(x, A)$ « $x \in A$ » est une proposition à deux variables. Par exemple, $P(1, \mathbb{N})$ est vraie et $P(\sqrt{2}, \mathbb{Q})$ est fausse.

DÉFINITION 10

Soient P et Q deux propositions. Si P est vraie lorsque Q est vraie et si P est fausse lorsque Q est fausse, on dit que P et Q sont **logiquement équivalentes** ou qu'elles ont la même table de vérité. On note $P \equiv Q$.

EXEMPLE 11 — Soient $P(x)$ la proposition « $x > 0$ » (se lit « x strictement supérieur à 0 ») et $Q(x)$ la proposition « $-x < 0$ » (se lit « moins x strictement inférieur à 0 »). Alors $P(x) \equiv Q(x)$.

DÉFINITION 12

Soit E un ensemble. Soit $P(x)$ une proposition dépendant d'une variable x . On note $\{x \in E \mid P(x)\}$ (se lit « l'ensemble des x appartenant à E tels que $P(x)$ ») l'ensemble des éléments de E tels que $P(x)$ est vraie.

EXEMPLES 13

- $\mathbb{R}_+ = \{x \in \mathbb{R} \mid x \geq 0\}$: c'est l'ensemble des nombres réels positifs.
- $\mathbb{R}_* = \{y \in \mathbb{R} \mid y < 0\}$: c'est l'ensemble des nombres réels strictement négatifs.
- $[a, b[= \{x \in \mathbb{R} \mid a \leq x < b\}$: c'est l'**intervalle** \ 区间 $[a, b[$ (fermé en a , ouvert en b).
($a \leq x < b$ se lit, par exemple, « x supérieur ou égal à a et strictement inférieur à b »)
- $\{n \in \mathbb{Z} \mid n \text{ est pair}\} = \{2k \mid k \in \mathbb{Z}\}$: c'est l'ensemble des **nombres pairs** \ 偶数 \.
- $\{n \in \mathbb{Z} \mid n \text{ est impair}\} = \{2k + 1 \mid k \in \mathbb{Z}\}$: c'est l'ensemble des **nombres impairs** \ 奇数 \.

REMARQUE 14 — À chaque fois que l'on écrit une phrase mathématique, il est sous-entendu qu'elle est vraie.

1.2.2 Connecteurs logiques

À partir d'une ou plusieurs propositions, on peut construire d'autres propositions.

1.2.2.a. Négation

Soit P une proposition. La **négation** de P est la proposition $\text{non}(P)$ (aussi notée $\neg P$), qui est

- vraie lorsque P est fausse,
- fausse lorsque P est vraie.

On représente les valeurs de vérité de $\text{non}(P)$ en fonction de celles de P dans une table de vérité :

P	$\text{non}(P)$
V	F
F	V

Généralement, on remplace la proposition $\text{non}(P)$ par une proposition logiquement équivalente.

P	$\text{non}(P)$
$x > 4$ (se lit « x est strictement supérieur à 4 »)	$x \leq 4$ (se lit « x est inférieur ou égal à 4 »)
$a = 3$ (se lit « a égal 3 »)	$a \neq 3$ (se lit « a différent de 3 »)
$x \in \mathbb{N}$ (se lit « x appartient à \mathbb{N} » ou « x est un entier naturel »)	$x \notin \mathbb{N}$ (se lit « x n'appartient pas à \mathbb{N} » ou « x n'est pas un entier naturel »)
n est pair	n est impair
L'ensemble E a au moins deux éléments	L'ensemble E a au plus un élément
$f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ est une fonction croissante \ 增函数 \	$f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ n'est pas croissante
Les droites \ 直线 \ \mathcal{D}_1 et \mathcal{D}_2 sont parallèles \ 平行 \	Les droites \mathcal{D}_1 et \mathcal{D}_2 sont sécantes \ 相交/相割 \.

1.2.2.b. « Ou »

Soient P et Q des propositions. La proposition « P ou Q » (aussi notée $P \vee Q$) est la proposition qui est

- fausse lorsque P et Q sont fausses simultanément,
- vraie dans les autres cas.

On résume cela dans une table de vérité :

P	Q	P ou Q
V	V	V
V	F	V
F	V	V
F	F	F

EXEMPLES 15

P	Q	P ou Q
$x \in [0, 4]$	$x \in [2, 8]$	$x \in [0, 8]$
$x > 0$	$x = 0$	$x \geq 0$
$x \in A$	$x \in B$	$x \in A \cup B$ (se lit « x appartient à A union B »)

1.2.2.c. « Et »

Soient P et Q des propositions. La proposition « P et Q » (aussi notée $P \wedge Q$) est la proposition qui est

- vraie lorsque les deux propositions sont vraies simultanément,
- fausse dans les autres cas.

On résume cela dans une table de vérité :

P	Q	P et Q
V	V	V
V	F	F
F	V	F
F	F	F

EXEMPLES 16

P	Q	P et Q
$x \in [0, 4]$	$x \in [2, 8]$	$x \in [2, 4]$
$x < 10$	$x \geq 2$	$x \in [2, 10[$
$x \in A$	$x \in B$	$x \in A \cap B$ (se lit « x appartient à A inter B »)
$ABCD$ est un losange \ 菱形 \	$ABCD$ est un rectangle \ 矩形 \	$ABCD$ est un carré \ 正方形 \

1.2.2.d. Quelques règles de calcul

PROPOSITION 17

Soient P , Q et R des propositions. On a :

- $\text{non}(\text{non } P) \equiv P$,
- $\text{non}(P \text{ et } Q) \equiv (\text{non } P) \text{ ou } (\text{non } Q)$,
- $\text{non}(P \text{ ou } Q) \equiv (\text{non } P) \text{ et } (\text{non } Q)$,

- $P \text{ et } (Q \text{ ou } R) \equiv (P \text{ et } Q) \text{ ou } (P \text{ et } R)$,
- $P \text{ ou } (Q \text{ et } R) \equiv (P \text{ ou } Q) \text{ et } (P \text{ ou } R)$,
- La proposition « $P \text{ et } (\text{non } P)$ » est toujours fausse,
- La proposition « $P \text{ ou } (\text{non } P)$ » est toujours vraie : soit P est vraie, soit $\text{non}(P)$ est vraie.

Preuve — On peut démontrer ces propriétés avec des tables de vérité. Donnons un exemple.

P	Q	$P \text{ et } Q$	$\text{non}(P \text{ et } Q)$	$\text{non}(P)$	$\text{non}(Q)$	$\text{non}(P) \text{ ou } \text{non}(Q)$
V	V	V	F	F	F	F
V	F	F	V	F	V	V
F	V	F	V	V	F	V
F	F	F	V	V	V	V

Donc $\text{non}(P \text{ et } Q) \equiv \text{non}(P) \text{ ou } \text{non}(Q)$. □

EXEMPLE 18 — La négation de « $x \geq 1 \text{ et } x < 4$ » est « $x < 1 \text{ ou } x \geq 4$ ».

REMARQUE 19 — Une proposition qui ne peut être que fausse s'appelle une **contradiction** \矛盾\.

1.2.2.e. Implication

Soient P et Q des propositions. La proposition « $P \Rightarrow Q$ » (se lit « P implique Q » ou « si P , alors Q ») est la proposition qui est

- fausse lorsque P est vraie et Q est fausse,
- vraie dans les autres cas.

On résume cela dans la table de vérité suivante :

P	Q	$P \Rightarrow Q$
V	V	V
V	F	F
F	V	V
F	F	V

REMARQUE 20 — Lorsque $P \Rightarrow Q$ est vraie, on dit que

- P est une **condition suffisante** pour Q ,
- Q est une **condition nécessaire** pour P .

EXEMPLES 21

- La proposition « $2 \text{ est pair} \Rightarrow 3 \text{ est impair}$ » est vraie.
- La proposition « $2 \text{ est impair} \Rightarrow 3 \text{ est pair}$ » est vraie (même si c'est surprenant).
- La proposition « $2 \text{ est pair} \Rightarrow 3 \text{ est pair}$ » est fausse.
- La proposition « $2 \text{ est impair} \Rightarrow 3 \text{ est impair}$ » est vraie.
- La proposition « Si $x > 2$ alors $x^3 > 8$ » est vraie.

Ainsi, lorsque $P \Rightarrow Q$ est vraie, on ne peut rien dire sur la valeur de vérité de P .

PROPOSITION 22

On a $P \Rightarrow Q \equiv \text{non}(P) \text{ ou } Q$.

Preuve — Montrons que ces deux propositions ont la même table de vérité.

P	Q	$P \Rightarrow Q$	$\text{non}(P)$	$\text{non}(P) \text{ ou } Q$
V	V	V	F	V
V	F	F	F	F
F	V	V	V	V
F	F	V	V	V

□

On en déduit la proposition suivante :

PROPOSITION 23

La négation de la proposition « $P \Rightarrow Q$ » est « P et non(Q) ».

Preuve — $\text{non}(P \Rightarrow Q) \equiv \text{non}(\text{non}(P) \text{ ou } Q) \equiv P \text{ et non}(Q)$. □

EXEMPLE 24 — Soit $x \in \mathbb{R}$. La négation de « $x^2 = 1 \Rightarrow x = 1$ » est « $x^2 = 1$ et $x \neq 1$ ».

DÉFINITION 25

- La proposition « $Q \Rightarrow P$ » s'appelle la **réci-proque** de l'implication « $P \Rightarrow Q$ ».
- La proposition « $\text{non}(Q) \Rightarrow \text{non}(P)$ » s'appelle la **contraposée** de l'implication « $P \Rightarrow Q$ ».

EXEMPLE 26 — Soit $x \in \mathbb{R}$. Considérons la proposition « $x^2 = 1 \Rightarrow x = 1$ »

- Sa contraposée est « $x \neq 1 \Rightarrow x^2 \neq 1$ ».
- Sa réciproque est « $x = 1 \Rightarrow x^2 = 1$ ».

PROPOSITION 27

On a $P \Rightarrow Q \equiv (\text{non } Q) \Rightarrow (\text{non } P)$.

Preuve — $P \Rightarrow Q \equiv \text{non}(P) \text{ ou } Q \equiv Q \text{ ou non}(P) \equiv \text{non}(\text{non}(Q)) \text{ ou non}(P) \equiv \text{non}(Q) \Rightarrow \text{non}(P)$. □

PROPOSITION 28

Si $P \Rightarrow Q$ et $Q \Rightarrow R$ alors $P \Rightarrow R$.

1.2.2.f. Équivalence

Soient P et Q des propositions. La proposition « $P \Leftrightarrow Q$ » (se lit « P équivalent à Q » ou « P si et seulement si Q ») est la proposition qui est

- vraie lorsque les propositions P et Q sont simultanément vraies ou simultanément fausses,
- fausse dans les autres cas.

On résume cela dans la table de vérité suivante :

P	Q	$P \Leftrightarrow Q$
V	V	V
V	F	F
F	V	F
F	F	V

EXEMPLES 29

- La proposition « $(1 = 1) \Leftrightarrow (0 = 0)$ » est vraie.
- La proposition « $(1 = 0) \Leftrightarrow (2 = 0)$ » est vraie.
- La proposition « $(1 = 0) \Leftrightarrow (0 = 0)$ » est fausse.
- Soit x un nombre réel. La proposition « $x > 2$ si et seulement si $x^3 > 8$ » est vraie.

PROPOSITION 30

On a $P \Leftrightarrow Q \equiv (P \Rightarrow Q) \text{ et } (Q \Rightarrow P)$.

Si la proposition « $P \Leftrightarrow Q$ » est vraie, on dit que Q est une **condition nécessaire et suffisante** pour P et on dit que P et Q sont **équivalentes**.

REMARQUE 31 — Lorsque $P \Leftrightarrow Q$ est vraie, on peut dire que P et Q ont les mêmes valeurs de vérité et donc $P \equiv Q$.

1.2.3 Quantificateurs \量词\

1.2.3.a. Quantificateurs universel et existentiel

Soit E un ensemble. Soit $P(x)$ une proposition dépendant de la variable x , avec $x \in E$.

DÉFINITION 32

Le **quantificateur universel** \全称量词\, noté \forall (se lit « pour tout » ou « quel que soit ») permet de définir la proposition « $\forall x \in E, P(x)$ » qui est

- vraie lorsque pour tous les éléments x appartenant à E , $P(x)$ est vraie,
- fausse sinon (c'est-à-dire si $P(x)$ est fausse pour **au moins** \至少\ un élément x de E).

EXEMPLES 33

- La proposition « $\forall x \in \mathbb{R}, x^2 \geq 0$ » est vraie.
- La proposition « $\forall n \in \mathbb{N}, (n-3)n > 0$ » est fausse : pour $n = 1$, $(n-3)n = -2 \leq 0$.
- La proposition « $\forall x \in \mathbb{R}, \exp(x) > 0$ » est vraie.

DÉFINITION 34

Le **quantificateur existentiel** \存在量词\, noté \exists (se lit « il existe ... tel que ») permet de définir la proposition « $\exists x \in E, P(x)$ » qui est

- vraie lorsque $P(x)$ est vraie pour au moins un élément x de E ,
- fausse lorsque $P(x)$ est fausse pour tous les éléments x de E .

REMARQUE 35 — « Il existe un » signifie « il existe **au moins** \至少\ un ».

On rencontre parfois la notation « $\exists! x \in E, P(x)$ » (se lit « il existe un **unique** \唯一的\ élément x de E tel que $P(x)$ ») qui signifie qu'il existe un et un seul élément x de E vérifiant $P(x)$.

EXEMPLES 36

- La proposition « $\exists x \in \mathbb{R}, x^2 = 4$ » est vraie, par exemple, pour $x = 2$ ou $x = -2$.
- La proposition « $\exists n \in \mathbb{N}, n^2 = 2$ » est fausse.
- La proposition « $\exists! x \in \mathbb{R}_+, \ln(x) = 0$ » est vraie : l'unique élément de \mathbb{R}_+ vérifiant $\ln(x) = 0$ est $x = 1$.

REMARQUE 37 — Si la proposition « $\forall x \in E, P(x)$ » est vraie alors la proposition « $\exists x \in E, P(x)$ » est vraie. Mais la proposition « $\exists x \in E, P(x)$ » peut être vraie et la proposition « $\forall x \in E, P(x)$ » fausse. Voyons cela dans l'exemple qui suit.

EXEMPLES 38

- La proposition « $\forall x \in \mathbb{R}, x \geq 0$ » est fausse : par exemple, pour $x = -1$, $x < 0$.
- La proposition « $\exists x \in \mathbb{R}, x \geq 0$ » est vraie : par exemple, pour $x = 1$, $x \geq 0$.

Les quantificateurs sont donc extrêmement importants en mathématiques. L'exemple précédent nous montre que sans précision sur la variable x , la proposition « $x \geq 0$ » n'a pas de sens.

⚠ Les symboles « \forall » et « \exists » ne sont pas des **abréviations** \缩写/简写\, ils ne doivent pas être utilisés dans une phrase en français.

PROPOSITION 39

On a

- $\text{non}(\forall x \in E, P(x)) \equiv \exists x \in E, \text{non}(P(x))$,
- $\text{non}(\exists x \in E, P(x)) \equiv \forall x \in E, \text{non}(P(x))$.

EXEMPLE 40 — Soit f une fonction de \mathbb{R} dans \mathbb{R} . La négation de « $\exists x \in \mathbb{R}, f(x) = 0$ » est « $\forall x \in \mathbb{R}, f(x) \neq 0$ ».

On peut intervertir les quantificateurs de même nature.

PROPOSITION 41

Soit $P(x, y)$ une proposition dépendant de deux variables. On a

- $\forall x \in E, \forall y \in F, P(x, y) \equiv \forall y \in F, \forall x \in E, P(x, y)$.
- $\exists x \in E, \exists y \in F, P(x, y) \equiv \exists y \in F, \exists x \in E, P(x, y)$.



On ne peut pas intervertir \forall et \exists . Par exemple, les propositions suivantes n'ont pas la même signification.

- La proposition « $\forall x \in E, \exists y \in F, P(x, y)$ » signifie que pour tout $x \in E$, il existe une valeur $y \in F$ (qui dépend *a priori* de x) telle que $P(x, y)$ est vraie. On dit que y dépend de x .
- La proposition « $\exists y \in F, \forall x \in E, P(x, y)$ » signifie qu'il existe une valeur $y \in F$ telle que $P(x, y)$ est vraie pour toutes les valeurs de x dans E (c'est le même y pour tous les x).

EXEMPLES 42

- La proposition « $\forall x \in \mathbb{R}, \exists y \in \mathbb{R}, x \geq y$ » signifie que tout nombre réel x est supérieur ou égal à un nombre réel y (qui dépend de x). C'est une proposition qui est vraie : pour tout $x \in \mathbb{R}$, on peut prendre $y = x - 1$ et on a $x \geq y$.
- Mais la proposition « $\exists y \in \mathbb{R}, \forall x \in \mathbb{R}, x \geq y$ » signifie que tout nombre réel x est supérieur ou égal à un même nombre réel y . C'est une proposition qui est fausse.

PROPOSITION 43

La négation de « $\forall x \in E, \exists y \in F, P(x, y)$ » est « $\exists x \in E, \forall y \in F, \text{non}(P(x, y))$ ».

EXEMPLE 44 — La négation de « $\forall x \in \mathbb{R}, \exists y \in \mathbb{R}, y^2 > x$ » est « $\exists x \in \mathbb{R}, \forall y \in \mathbb{R}, y^2 \leq x$ ».

PROPOSITION 45

On a

- $\forall x \in E, (P(x) \text{ et } Q(x)) \Leftrightarrow (\forall x \in E, P(x)) \text{ et } (\forall x \in E, Q(x))$,
- $\forall x \in E, (P(x) \text{ ou } Q(x)) \Leftrightarrow (\forall x \in E, P(x)) \text{ ou } (\forall x \in E, Q(x))$,
- $\exists x \in E, (P(x) \text{ et } Q(x)) \Rightarrow (\exists x \in E, P(x)) \text{ et } (\exists x \in E, Q(x))$,
- $\exists x \in E, (P(x) \text{ ou } Q(x)) \Leftrightarrow (\exists x \in E, P(x)) \text{ ou } (\exists x \in E, Q(x))$,

Pour les deuxième et troisième points, il n'y a pas équivalence comme le montrent les exemples suivants.

EXEMPLES 46

- La proposition « $\forall n \in \mathbb{N}, (n \text{ est pair ou } n \text{ est impair})$ » est vraie.
Mais la proposition « $(\forall n \in \mathbb{N}, n \text{ est pair})$ ou $(\forall n \in \mathbb{N}, n \text{ est impair})$ » est fausse.
- La proposition « $\exists x \in \mathbb{R}, (\cos(x) = 0 \text{ et } \sin(x) = 0)$ » est fausse.
Mais la proposition « $(\exists x \in \mathbb{R}, \cos(x) = 0)$ et $(\exists x \in \mathbb{R}, \sin(x) = 0)$ » est vraie.
Pour expliciter le fait que le x n'est pas le même dans la proposition « $\exists x \in \mathbb{R}, \cos(x) = 0$ » que dans la proposition « $\exists x \in \mathbb{R}, \sin(x) = 0$ », on pourra utiliser des lettres distinctes. Par exemple, on préférera la notation « $(\exists u \in \mathbb{R}, \cos(u) = 0)$ et $(\exists v \in \mathbb{R}, \sin(v) = 0)$ ».

1.2.3.b. Variables muettes

On suppose que la variable y n'apparaît pas dans $P(x)$. Alors

- $\forall x \in E, P(x) \equiv \forall y \in E, P(y)$.
- $\exists x \in E, P(x) \equiv \exists y \in E, P(y)$.

On dit que la variable apparaissant dans la proposition est **muette** \虚拟变量/哑变量\, on peut la remplacer par n'importe quelle lettre.

Donnons d'autres exemples fréquents en mathématiques où la variable est muette.

EXEMPLES 47

- $\{x \in \mathbb{R} \mid x \geq 1\}$ (se lit « l'ensemble des x appartenant à \mathbb{R} tel que x est supérieur ou égal à 1 »),
- $\lim_{t \rightarrow +\infty} \exp(-t) = 0$ (se lit « la **limite** \极限\ lorsque t tend vers $+\infty$ de exponentielle moins t est égale à 0 »),
- $\sum_{k=1}^5 k = 15$ (se lit « la **somme** \和\ pour k allant de 1 à 5 des k est égale à 15 »),
- $\prod_{i=1}^4 i = 24$ (se lit « le **produit** \积\ pour i allant de 1 à 4 des i est égal à 24 »),
- $x \mapsto x^2 + x + 1$ (se lit « la fonction qui à x associe $x^2 + x + 1$ »),
- L'**équation** \方程\ $z^2 + 1 = 0$ d'inconnue $z \in \mathbb{C}$.

1.3 UTILISATION DES QUANTIFICATEURS : VOCABULAIRE SUR LES FONCTIONS

On introduit le vocabulaire à connaître sur les fonctions. Soit $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction.

On dit que la fonction f est	Définition	Illustration
la fonction nulle \零函数\	$\forall x \in \mathbb{R}, f(x) = 0.$	
est s'annule \互相抵销\	$\exists x \in \mathbb{R}, f(x) = 0$	
positive (ou à valeurs positives) \正函数 (取值都大于0) \	$\forall x \in \mathbb{R}, f(x) \geq 0$	

1.3. UTILISATION DES QUANTIFICATEURS : VOCABULAIRE SUR LES FONCTIONS

On dit que la fonction f est	Définition	Illustration
constante \常值函数\	$\forall x \in \mathbb{R}, \forall y \in \mathbb{R}, f(x) = f(y).$ ou $\exists C \in \mathbb{R}, \forall x \in \mathbb{R}, f(x) = C.$	
croissante \增函数\	$\forall x \in \mathbb{R}, \forall y \in \mathbb{R}, (x \leq y \Rightarrow f(x) \leq f(y)).$	
strictement croissante \严格单调递增\	$\forall x \in \mathbb{R}, \forall y \in \mathbb{R}, (x < y \Rightarrow f(x) < f(y)).$	
décroissante \减函数\	$\forall x \in \mathbb{R}, \forall y \in \mathbb{R}, (x \leq y \Rightarrow f(x) \geq f(y)).$	
strictement décroissante \严格单调递减\	$\forall x \in \mathbb{R}, \forall y \in \mathbb{R}, (x < y \Rightarrow f(x) > f(y)).$	
monotone \单调函数\	f est croissante ou f est décroissante	
T -périodique \周期为T的函数\	$\forall x \in \mathbb{R}, f(x + T) = f(x).$	

1.3. UTILISATION DES QUANTIFICATEURS : VOCABULAIRE SUR LES FONCTIONS

On dit que la fonction f est	Définition	Illustration
périodique	$\exists T \in \mathbb{R}_+^*, \forall x \in \mathbb{R}, f(x+T) = f(x).$	
majorée 有上界	$\exists M \in \mathbb{R}, \forall x \in \mathbb{R}, f(x) \leq M.$	
minorée 有下界	$\exists m \in \mathbb{R}, \forall x \in \mathbb{R}, m \leq f(x).$	
bornée 有界	f est majorée et f est minorée.	
paire 偶函数	$\forall x \in \mathbb{R}, f(-x) = f(x).$	
impaire 奇函数	$\forall x \in \mathbb{R}, f(-x) = -f(x).$	

1.4 FORMULES EN MATHÉMATIQUES : L'EXEMPLE DE LA TRIGONOMÉTRIE

En mathématiques, une **formule** \公式/计算式\ est souvent une expression à apprendre par cœur ou à retrouver très rapidement. Les formules peuvent être utilisées directement en exercices. Nous donnons dans cette partie les formules à connaître en **trigonométrie** \三角函数\. Elles seront particulièrement utilisées en physique. Un **formulaire** est un ensemble de formules.

1.4.1 Rappel : les fonctions trigonométriques

On munit le plan \平面\ d'un repère orthonormé \直角坐标系\ (O, \vec{i}, \vec{j}) .

DÉFINITION 48

Le **cercle trigonométrique** \单位元 (可用于研究三角函数)\ est le **cercle** \圆\ du plan de **centre** \圆心\ $(0, 0)$ et de **rayon** \半径\ 1.

DÉFINITION 49

Soit $x \in \mathbb{R}$. Soit M le point du cercle trigonométrique tel que l'angle \角\ de **vecteur** \向量\ $(\vec{i}, \overrightarrow{OM})$ est égal à x (orienté dans le sens direct).

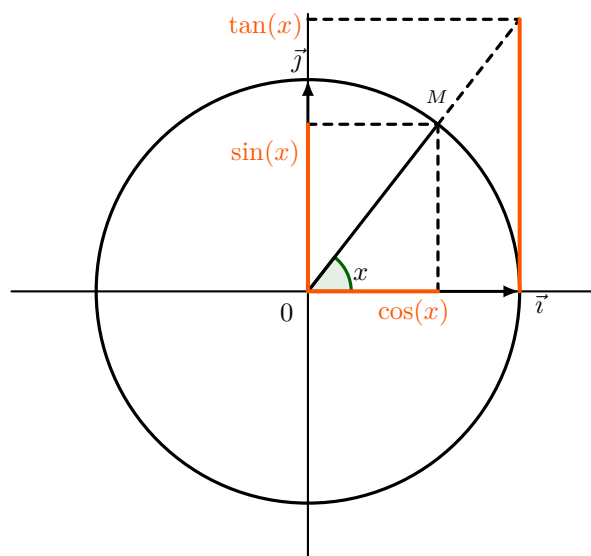
On note alors

- $\cos(x)$ l'**abscisse** \横坐标\ du point M ,
- $\sin(x)$ l'**ordonnée** \纵坐标\ du point M .

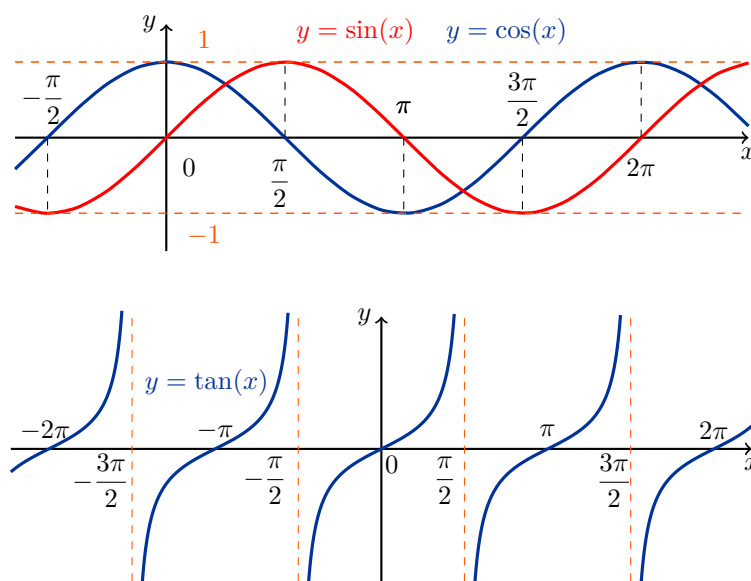
On définit ainsi les fonctions cosinus et sinus de \mathbb{R} dans $[-1, 1]$.

- La fonction **tangente** \切线\ est alors définie, pour tout $x \in \mathbb{R} \setminus \{\frac{\pi}{2} + n\pi \mid n \in \mathbb{Z}\}$ (la barre \ se lit « privé de »), par

$$\tan(x) = \frac{\sin(x)}{\cos(x)}.$$



Les représentations graphiques sont les suivantes :



REMARQUE 50 — Le cercle trigonométrique est l'ensemble des points $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ tels que $x^2 + y^2 = 1$.

PROPOSITION 51

- Pour tout $x \in \mathbb{R}$, $\cos^2(x) + \sin^2(x) = 1$.
- Soit $(x, y) \in \mathbb{R}^2$ tel que $x^2 + y^2 = 1$. Alors il existe $\theta \in \mathbb{R}$ tel que $x = \cos(\theta)$ et $y = \sin(\theta)$.

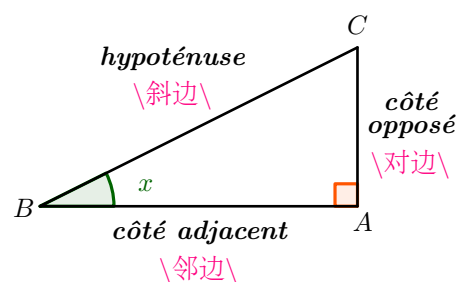
Donnons une interprétation sur les triangles \(\triangle\).

PROPOSITION 52

Soit $x \in]0, \frac{\pi}{2}[$. Soit ABC un triangle rectangle \(\triangle\)

en A et tel que $\widehat{ABC} = x$. On a

- $\cos(x) = \frac{\text{côté adjacent}}{\text{hypoténuse}} = \frac{AB}{BC}$,
- $\sin(x) = \frac{\text{côté opposé}}{\text{hypoténuse}} = \frac{AC}{BC}$,
- $\tan(x) = \frac{\text{côté opposé}}{\text{côté adjacent}} = \frac{AC}{AB}$.



PROPOSITION 53

- Les fonctions \cos et \sin sont 2π -périodiques :
 $\forall x \in \mathbb{R}, \forall k \in \mathbb{Z}, \cos(x + 2k\pi) = \cos(x)$ et $\sin(x + 2k\pi) = \sin(x)$.
- La fonction \tan est π -périodique : $\forall x \in \mathbb{R} \setminus \{\frac{\pi}{2} + n\pi, n \in \mathbb{Z}\}, \forall k \in \mathbb{Z}, \tan(x + k\pi) = \tan(x)$.
- La fonction \cos est paire : $\forall x \in \mathbb{R}, \cos(-x) = \cos(x)$.
- La fonction \sin est impaire : $\forall x \in \mathbb{R}, \sin(-x) = -\sin(x)$.
- La fonction \tan est impaire : $\forall x \in \mathbb{R} \setminus \{\frac{\pi}{2} + n\pi, n \in \mathbb{Z}\}, \tan(-x) = -\tan(x)$.

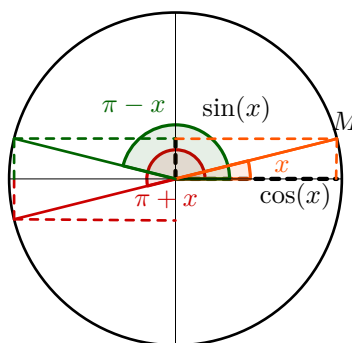
1.4.2 Formulaire

Les formules suivantes se retrouvent par lecture graphique.

PROPOSITION 54 (Symétries \(\triangle\))

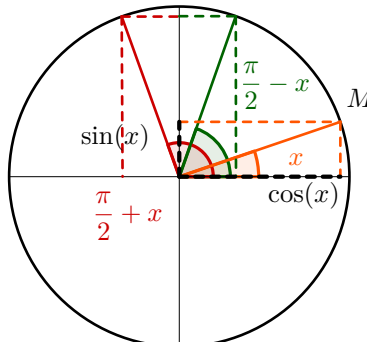
Pour tout $x \in \mathbb{R}$,

- $\cos(\pi + x) = -\cos(x)$,
- $\sin(\pi + x) = -\sin(x)$,
- $\cos(\pi - x) = -\cos(x)$,
- $\sin(\pi - x) = \sin(x)$.



Pour tout $x \in \mathbb{R}$,

- $\cos(\frac{\pi}{2} + x) = -\sin(x)$,
- $\sin(\frac{\pi}{2} + x) = \cos(x)$,
- $\cos(\frac{\pi}{2} - x) = \sin(x)$,
- $\sin(\frac{\pi}{2} - x) = \cos(x)$.



REMARQUE 55 — Pour tout $x \in \mathbb{R}$ et tout $n \in \mathbb{N}$,

$$\cos(x + n\pi) = (-1)^n \cos(x) \quad \text{et} \quad \sin(x + n\pi) = (-1)^n \sin(x).$$

Le tableau des valeurs remarquables est le suivant (à connaître!) :

x	0	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{\pi}{2}$	π
$\cos(x)$	1	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{1}{2}$	0	-1
$\sin(x)$	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	1	0
$\tan(x)$	0	$\frac{1}{\sqrt{3}}$	1	$\sqrt{3}$	×	0

On déduit facilement les autres valeurs par symétrie.

PROPOSITION 56 (Formules d'**addition** \加\ et de **soustraction** \減\)

- $\cos(a + b) = \cos(a) \cos(b) - \sin(a) \sin(b)$,
- $\cos(a - b) = \cos(a) \cos(b) + \sin(a) \sin(b)$,
- $\sin(a + b) = \sin(a) \cos(b) + \sin(b) \cos(a)$,
- $\sin(a - b) = \sin(a) \cos(b) - \sin(b) \cos(a)$,
- $\tan(a + b) = \frac{\tan(a) + \tan(b)}{1 - \tan(a) \tan(b)}$,
- $\tan(a - b) = \frac{\tan(a) - \tan(b)}{1 + \tan(a) \tan(b)}$.

Les formules suivantes s'obtiennent en prenant $a = b$ dans les formules d'addition.

PROPOSITION 57 (Formule de duplication)

- $\cos(2a) = \cos^2(a) - \sin^2(a) = 2 \cos^2(a) - 1 = 1 - \sin^2(a)$,
- $\sin(2a) = 2 \sin(a) \cos(a)$,
- $\tan(2a) = \frac{2 \tan(a)}{1 - \tan^2(a)}$.

On en déduit alors les formules suivantes.

PROPOSITION 58 (Formules de linéarisation)

- $\cos^2(a) = \frac{1 + \cos(2a)}{2}$,
- $\sin^2(a) = \frac{1 - \cos(2a)}{2}$.

PROPOSITION 59 (Formules de développement (développer \展开\))

- $\sin(a) \cos(b) = \frac{1}{2} (\sin(a + b) + \sin(a - b))$,
- $\cos(a) \cos(b) = \frac{1}{2} (\cos(a - b) + \cos(a + b))$,
- $\cos(a) \sin(b) = \frac{1}{2} (\sin(a + b) - \sin(a - b))$,
- $\sin(a) \sin(b) = \frac{1}{2} (\cos(a - b) - \cos(a + b))$.

PROPOSITION 60 (Formules de factorisation (factoriser \因式分解\))

- $\sin(p) + \sin(q) = 2 \sin\left(\frac{p+q}{2}\right) \cos\left(\frac{p-q}{2}\right)$,
- $\cos(p) + \cos(q) = 2 \cos\left(\frac{p+q}{2}\right) \cos\left(\frac{p-q}{2}\right)$,
- $\sin(p) - \sin(q) = 2 \cos\left(\frac{p+q}{2}\right) \sin\left(\frac{p-q}{2}\right)$,
- $\cos(p) - \cos(q) = -2 \sin\left(\frac{p+q}{2}\right) \sin\left(\frac{p-q}{2}\right)$,

1.5 MÉTHODES DE DÉMONSTRATION

Un **raisonnement** \论证\ mathématique est un processus permettant d'établir, à partir de propositions vraies, de nouvelles propositions, de nouveaux résultats, en utilisant des principes logiques. Dans cette partie, nous étudions différents types de raisonnement.

Lorsque l'on écrit une proposition mathématique, il est sous-entendu qu'elle est vraie. Sinon, on ne l'écrit pas.

1.5.1 Vocabulaire

- Les **définitions** \定义\ introduisent du vocabulaire nouveau.
- Un **axiome** \公理\ est une proposition dont on décide qu'elle est vraie. Il ne se démontre pas.
- À partir des axiomes, on déduit des **théorèmes** \定理\, **propositions** \命题\, **lemmes** \引理\ et **corollaires** \推论\. Les théorèmes sont les propositions qui semblent les plus importantes, les lemmes sont des propositions qui servent à démontrer les théorèmes, les corollaires sont des conséquences directes de théorèmes.
- Une **démonstration** \证明\ ou une **preuve** est un texte qui justifie que la proposition est vraie.
- Une **conjecture** \猜想\ est une proposition dont on ne sait pas encore si elle est vraie ou fausse.

Une proposition s'énonce souvent sous la forme « Si A alors B » ($A \Rightarrow B$).

- La proposition A regroupe les **hypothèses** \假设\.
- La proposition B regroupe les **conclusions** \结论\.

1.5.2 Quelques exemples de rédaction

Lorsque l'on dit « **Supposons** \假设\ P », cela signifie que l'on suppose que la proposition P est vraie.

Pour bien rédiger en mathématiques, on doit respecter certaines règles.

- On doit introduire les nouveaux objets.
 - Pour introduire une variable x qui représente un **élément quelconque** \任意的(元素)\ d'un ensemble E , on peut écrire :
« *Soit* $x \in E$ » ou « *Soit* x un élément de E ».
 - Pour donner un nom, par exemple M , à une quantité connue ou à un objet que l'on va souvent utiliser, on peut écrire :
« **Posons** \令\ $M = \dots$ » ou « **Notons** \记\ $M = \dots$ ».
Par exemple, « *Posons* $M = \frac{\sqrt{2} + 3}{4}$ ».
- On doit mettre des liens logiques entre les arguments, comme par exemple :
 - « **Donc** » \因此/所以/那么\,
 - « **D'où** »,
 - « **Or** »,
 - « **Par conséquent** » \所以/因此\,
 - « **Ainsi** » \所以/因此\,
 - « **On en déduit que** » \我们从中可以推导出... \,
 - « **Finalement** » \总之/最后\, ...
- On peut annoncer ce que l'on va faire. Cela peut aider à bien clarifier l'objectif :
« **Montrons que** ... \证明... \ ».

Le tableau suivant présente des exemples de rédaction selon ce que l'on doit démontrer.

À démontrer	Idée	Exemples de rédaction
Pour tout $x \in E$, $P(x)$. « $\forall x \in E, P(x)$ »	On considère un élément quelconque x de E et on montre que $P(x)$ est vraie.	Soit $x \in E$. Montrons $P(x)$. : Donc $P(x)$. D'où, pour tout $x \in E$, $P(x)$.
Il existe $x \in E$ tel que $P(x)$. « $\exists x \in E, P(x)$ »	En général, on donne explicitement un élément x_0 de E tel que $P(x_0)$ est vraie (<i>trouver la valeur de x_0 est le plus difficile</i>)	Posons $x_0 = \dots$. Montrons $P(x_0)$. : Donc $P(x_0)$. Il existe donc $x \in E$ tel que $P(x)$.
Unicité d'un objet vérifiant une propriété $P(x)$	On suppose qu'il en existe deux et on montre qu'ils sont égaux. (<i>D'autres méthodes sont possibles.</i>)	Soit x et x' des éléments de E . Supposons $P(x)$ et $P(x')$. Montrons que $x = x'$. : Donc $x = x'$. D'où l'unicité.
Si P alors Q . « $P \Rightarrow Q$ »	On suppose que P est vraie et on démontre que Q est vraie. (<i>Rappelons que quand P est fausse, cette implication est toujours vraie.</i>)	Supposons P . Montrons Q . : Donc Q . D'où, si P alors Q .
P si et seulement si Q « $P \Leftrightarrow Q$ »	<ul style="list-style-type: none"> • Méthode 1 : On raisonne par double implication, $P \Rightarrow Q$ puis $Q \Rightarrow P$ <p>.....</p> <ul style="list-style-type: none"> • Méthode 2 : On raisonne successivement par équivalence. 	<p>-Supposons P. Montrons Q. : Donc Q.</p> <p>-Réciproquement, supposons Q. Montrons P. : Donc P.</p> <p>-D'où, P si et seulement si Q.</p> <p>.....</p> <p>P si et seulement si : si et seulement si Q.</p>
« P et Q »	On montre que P est vraie et que Q est vraie.	-Montrons P . : Donc P . -Montrons Q . : Donc Q . -D'où, P et Q .
« P ou Q »	On peut montrer que « $(\text{non } P) \Rightarrow Q$ » est vraie.	Supposons $\text{non}(P)$. Montrons Q . : Donc Q . D'où, P ou Q .

Rappelons que pour prouver qu'une proposition P est fautive, on peut montrer que sa négation $\text{non}(P)$ est vraie. Par exemple, pour montrer que la proposition « $\forall x \in E, P(x)$ » est fautive, on peut montrer que sa négation « $\exists x \in E, \text{non}(P(x))$ » est vraie. Donner un élément x_0 de E tel que $\text{non}(P(x_0))$ est vraie s'appelle un **contre-exemple** \反例\.



- La flèche « \Rightarrow » ne signifie pas « donc ». En effet, dire « P est vraie donc Q est vraie » n'est pas la proposition « $P \Rightarrow Q$ » (on ne sait pas si P et Q sont vraies ou fausses). On utilise finalement les faits suivants : P est vraie. Or $P \Rightarrow Q$ est vraie. Donc Q est vraie.
- Lorsque l'on utilise la flèche « \Leftrightarrow », il faut être sûr que le sens direct (\Rightarrow) et le sens réciproque (\Leftarrow) soient vrais.

REMARQUE 61 — Dans un exercice, pour appliquer un théorème de la forme $A \Rightarrow B$ (« Si A alors B »), on commence donc par vérifier que A (les hypothèses) est vraie. On écrit par exemple

« On a A . Or d'après le théorème ..., A implique B . Donc B »

Donnons des exemples de rédaction de démonstrations.

EXEMPLES 62

- **Démontrons** \证明\ que pour tout $n \in \mathbb{Z}$, si n est pair alors n^2 est pair. Il s'agit de la proposition « $\forall n \in \mathbb{Z}, (n \text{ est pair} \Rightarrow n^2 \text{ est pair})$ ».

Preuve : Soit $n \in \mathbb{Z}$. Montrons que si n est pair alors n^2 est pair.

Supposons n pair. Nous allons montrer que n^2 est pair.

Par hypothèse, n est pair, donc il existe $k \in \mathbb{Z}$ tel que $n = 2k$. On a donc $n^2 = (2k)^2 = 4k^2 = 2(2k^2)$ et $2k^2 \in \mathbb{Z}$.

Donc n est pair.

Donc, pour tout $n \in \mathbb{Z}$, si n est pair alors n^2 est pair.

- **Démontrons** que, pour tout $(a, b) \in \mathbb{R}^2$, $(a + b)^2 = a^2 + b^2$ si et seulement si $a = 0$ ou $b = 0$. Il s'agit de la proposition « $\forall (a, b) \in \mathbb{R}^2, ((a + b)^2 = a^2 + b^2 \Leftrightarrow (a = 0 \text{ ou } b = 0))$. »

Preuve : Soit $(a, b) \in \mathbb{R}^2$. Montrons, par double implication, que $(a + b)^2 = a^2 + b^2$ si et seulement si $a = 0$ ou $b = 0$.

▷ Supposons que $(a + b)^2 = a^2 + b^2$. Montrons que $a = 0$ ou $b = 0$.

Supposons $a \neq 0$. Nous allons montrer que $b = 0$.

On sait que $(a + b)^2 = a^2 + 2ab + b^2$ et, par hypothèse, $(a + b)^2 = a^2 + b^2$. Donc

$$a^2 + 2ab + b^2 = a^2 + b^2.$$

Donc, $2ab = 0$, soit $ab = 0$. Or $a \neq 0$. Donc $b = 0$.

Donc $a = 0$ ou $b = 0$.

Donc si $(a + b)^2 = a^2 + b^2$ alors $a = 0$ ou $b = 0$.

◁ Réciproquement, supposons $a = 0$ ou $b = 0$. Montrons que $(a + b)^2 = a^2 + b^2$.

–1^{er} cas : $a = 0$. Alors

$$(a + b)^2 = (0 + b)^2 = b^2 = 0^2 + b^2 = a^2 + b^2.$$

–2nd cas : $b = 0$. Alors

$$(a + b)^2 = (a + 0)^2 = a^2 = a^2 + 0^2 = a^2 + b^2.$$

–Donc, dans tous les cas, $(a + b)^2 = a^2 + b^2$.

Donc si $a = 0$ ou $b = 0$ alors $(a + b)^2 = a^2 + b^2$.

Donc, $(a + b)^2 = a^2 + b^2$ si et seulement si $a = 0$ ou $b = 0$.

a et b étant quelconques, on a le résultat.

- Démontrons que la proposition « $\forall n \in \mathbb{N}, 2^n > n^2$ » est fausse.

Preuve : Donnons un contre-exemple.

Pour $n = 3$, on a $8 = 2^3 < 3^2 = 9$. Il existe donc un entier naturel n tel que $2^n \leq n^2$. Donc la proposition « $\forall n \in \mathbb{N}, 2^n > n^2$ » est fausse.

Le cours de mathématiques est constitué d'une succession de propositions. Chaque proposition est suivie d'une démonstration (ou preuve). Il peut arriver qu'une démonstration soit trop difficile ou qu'elle soit démontrée plus tard dans le cours, on dit alors que la proposition est admise et on ne fait pas de démonstration.

L'exemple qui suit peut être vu comme un extrait d'un cours de trigonométrie. Nous donnons une proposition (à connaître), suivie d'une démonstration, d'un exemple et de quelques remarques.

EXEMPLE 63 —

PROPOSITION 64

Soient a et b deux nombres réels non tous deux nuls. Il existe un nombre réel φ tel que, pour tout $x \in \mathbb{R}$,

$$a \cos(x) + b \sin(x) = \sqrt{a^2 + b^2} \cos(x + \varphi).$$

Preuve — Par hypothèse, $(a, b) \neq (0, 0)$, donc $\sqrt{a^2 + b^2} \neq 0$. Posons $x_0 = \frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}}$ et $y_0 = \frac{-b}{\sqrt{a^2 + b^2}}$. Alors $x_0^2 + y_0^2 = 1$. Il existe donc $\varphi \in \mathbb{R}$ tel que $x_0 = \cos(\varphi)$ et $y_0 = \sin(\varphi)$. Pour tout $x \in \mathbb{R}$, on a donc

$$\begin{aligned} a \cos(x) + b \sin(x) &= \sqrt{a^2 + b^2} \left(\frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} \cos(x) - \frac{-b}{\sqrt{a^2 + b^2}} \sin(x) \right) \\ &= \sqrt{a^2 + b^2} (x_0 \cos(x) - y_0 \sin(x)) \\ &= \sqrt{a^2 + b^2} (\cos(\varphi) \cos(x) - \sin(\varphi) \sin(x)) \\ &= \sqrt{a^2 + b^2} \cos(x + \varphi). \end{aligned}$$

D'où le résultat \textcolor{red}{\textbackslash因此/由此我们能得到结论\textbackslash}.

□

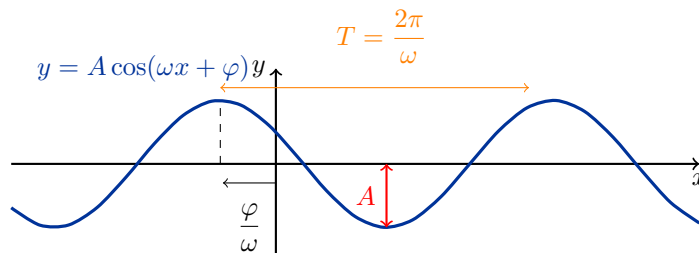
EXEMPLE 65 — Pour tout $x \in \mathbb{R}$,

$$\begin{aligned} \cos(x) + \sin(x) &= \sqrt{2} \left(\frac{1}{\sqrt{2}} \cos(x) + \frac{1}{\sqrt{2}} \sin(x) \right) \\ &= \sqrt{2} \left(\cos\left(\frac{\pi}{4}\right) \cos(x) + \sin\left(\frac{\pi}{4}\right) \sin(x) \right) \\ &= \sqrt{2} \cos\left(x - \frac{\pi}{4}\right) \end{aligned}$$

REMARQUE 66 — On pourrait démontrer de même que pour tout $(a, b) \in \mathbb{R}^2$, il existe un nombre réel ψ tel que, pour tout $x \in \mathbb{R}$,

$$a \cos(x) + b \sin(x) = \sqrt{a^2 + b^2} \sin(x + \varphi).$$

En physique, un **signal sinusoïdal** \textcolor{red}{\textbackslash正弦信号\textbackslash} est une fonction de la forme $t \mapsto A \cos(\omega t + \varphi)$, où A , ω et φ sont des nombres réels. A est appelé **amplitude** \textcolor{red}{\textbackslash振幅\textbackslash}, ω (se lit « omega ») est appelé **pulsation** \textcolor{red}{\textbackslash脉冲\textbackslash} et φ (se lit « phi ») est appelé **phase** \textcolor{red}{\textbackslash相位\textbackslash}.



La proposition précédente nous dit donc que la somme de deux signaux sinusoïdaux de même pulsation ω est à nouveau un signal sinusoïdal de pulsation ω . On peut en effet réécrire la proposition 64 sous la forme :

Pour tout $(A_1, A_2) \in \mathbb{R}^2$ et tout $\omega \in \mathbb{R}$, il existe $A \in \mathbb{R}$ et $\varphi \in \mathbb{R}$ tel que, pour tout $t \in \mathbb{R}$,

$$A_1 \cos(\omega t) + A_2 \sin(\omega t) = A \cos(\omega t + \varphi).$$

1.5.3 Raisonnements classiques

1.5.3.a. Raisonnement par contraposée (ou par contraposition)

Pour montrer que la proposition « $P \Rightarrow Q$ » est vraie, on peut montrer que sa contraposée, qui est la proposition « $\text{non}(Q) \Rightarrow \text{non}(P)$ », est vraie. On parle de **raisonnement par contraposée** \换质换位\.

EXEMPLE 67 — Démontrons que pour tout $n \in \mathbb{Z}$, si n^2 est pair alors n est pair.

Cette proposition s'écrit « $\forall n \in \mathbb{Z}, (n^2 \text{ pair} \Rightarrow n \text{ pair})$ ».

Preuve : Soit $n \in \mathbb{Z}$.

Plutôt que de montrer « $n^2 \text{ pair} \Rightarrow n \text{ pair}$ », on montre la contraposée « $n \text{ impair} \Rightarrow n^2 \text{ impair}$ », plus facile à démontrer.

Montrons par contraposée que si n^2 est pair alors n est pair.

Supposons que n est impair. Nous allons montrer que n^2 est impair.

Par hypothèse, n est impair, donc il existe $k \in \mathbb{Z}$ tel que $n = 2k + 1$. On a donc

$$n^2 = (2k + 1)^2 = 4k^2 + 4k + 1 = 2(2k^2 + 2k) + 1,$$

et $2k^2 + 2k \in \mathbb{Z}$.

Donc n^2 est impair.

Donc si n est impair alors n^2 est impair. On en déduit par contraposée que si n^2 est pair alors n est pair.

D'où le résultat.

1.5.3.b. Raisonnement par l'absurde

On souhaite démontrer qu'une proposition P est vraie. Le **raisonnement par l'absurde** \使用反证法\ consiste à supposer que P est fautive, c'est-à-dire à supposer que $\text{non}(P)$ est vraie et montrer que cela conduit à une contradiction. On en déduit alors que P est vraie.

EXEMPLE 68 — Démontrons que $\sqrt{2}$ est un **nombre irrationnel**¹ \无理数\.

Preuve : Supposons, par l'absurde, que $\sqrt{2}$ est un nombre rationnel. Alors il existe deux entiers $p \in \mathbb{Z}$ et $q \in \mathbb{N}^*$, **premiers entre eux**² \互素/互质\, tels que $\sqrt{2} = \frac{p}{q}$.

On a donc $2q^2 = p^2$. On en déduit que p^2 est pair. Or, nous avons vu à l'exemple 67 que pour tout $n \in \mathbb{Z}$, si n^2 est pair alors n est pair. Donc p est pair. Il existe donc $k \in \mathbb{Z}$ tel que $p = 2k$. On a donc $p^2 = 4k^2$, puis $2q^2 = 4k^2$. Donc finalement, $q^2 = 2k^2$. On en déduit que q^2 est pair. Donc, comme précédemment, q est pair.

On en déduit que 2 **divise** \整除\ p et 2 divise q . Ceci est **absurde** \矛盾\ car cela contredit le fait que p et q sont premiers entre eux!

Donc $\sqrt{2}$ est un nombre irrationnel.

1. L'ensemble des nombres irrationnels est $\mathbb{R} \setminus \mathbb{Q}$: ce sont les nombres réels qui ne sont pas des nombres rationnels

2. Si un entier naturel d divise p et divise q alors $d = 1$

1.5.3.c. Raisonement par disjonction de cas

Le **raisonement par disjonction de cas** \分类讨论\ permet de simplifier un raisonnement en distinguant toutes les situations possibles. Cela est notamment utilisé lorsque la proposition dépend d'une variable x .

EXEMPLE 69 — Démontrons que, pour tout $n \in \mathbb{N}$, $\frac{n(n+1)}{2}$ est un entier naturel.

Preuve : Soit $n \in \mathbb{N}$. Distinguons les cas selon que n est pair ou n est impair.

- 1^{er} cas : n est pair. Alors il existe $k \in \mathbb{N}$ tel que $n = 2k$. On a donc

$$\frac{n(n+1)}{2} = \frac{2k(2k+1)}{2} = k(2k+1)$$

et $k(2k+1)$ est un entier naturel.

- 2nd cas : n est impair. Alors il existe $k' \in \mathbb{N}$ tel que $n = 2k' + 1$. On a donc

$$\frac{n(n+1)}{2} = \frac{(2k'+1)(2k'+2)}{2} = (2k'+1)(k'+1)$$

et $(2k'+1)(k'+1)$ est un entier naturel.

- Donc, dans tous les cas, $\frac{n(n+1)}{2}$ est un entier naturel.

D'où le résultat.

1.5.3.d. Raisonement par récurrence

Soit $P(n)$ une proposition dépendant d'une variable $n \in \mathbb{N}$. Soit $n_0 \in \mathbb{N}$.

Démontrer **par récurrence** \数学归纳法\ que la proposition « $\forall n \geq n_0, P(n)$ » est vraie repose sur le principe suivant :

Si $P(n_0)$ est vraie (**initialisation** \第一步/起始步骤\) ET pour tout $n \geq n_0$, « $P(n) \Rightarrow P(n+1)$ » est vraie (**hérédité** \第二步/递推步骤\), alors, pour tout $n \geq n_0$, $P(n)$ est vraie.

REMARQUE 70 — En général, n_0 vaut 0, 1 ou 2.

On peut donc, par exemple, rédiger un raisonnement par récurrence comme suit :

« Démontrons le résultat par récurrence. Notons, pour tout entier $n \geq n_0$, $P(n)$ la propriété "....." »

- Initialisation : Vérifions $P(n_0)$ (ce n_0 est à déterminer en fonction de l'énoncé et la vérification est souvent facile.)

⋮

D'où $P(n_0)$.

- Hérédité : Soit $n \geq n_0$. Supposons $P(n)$, montrons $P(n+1)$. Dans cette étape, on va utiliser la propriété $P(n)$, qui est l'**hypothèse de récurrence** \归纳假设\.

⋮

D'où $P(n+1)$.

Par récurrence, on en déduit donc que, pour tout $n \geq n_0$, on a $P(n)$.

EXEMPLE 71 — Démontrons que, pour tout $n \in \mathbb{N}^*$, $1 + 2 + \dots + n = \frac{n(n+1)}{2}$.

Preuve : Démontrons le résultat par récurrence. Notons, pour tout $n \in \mathbb{N}^*$, $P(n)$ la propriété :

$$\ll 1 + 2 + \dots + n = \frac{n(n+1)}{2} \gg.$$

- *Initialisation* : Pour $n = 1$, on a $1 = \frac{1(1+1)}{2}$. D'où $P(1)$.
- *Hérédité* : Soit $n \geq 1$. Supposons $P(n)$, montrons $P(n+1)$:

$$\ll 1 + 2 + \dots + n + (n+1) = \frac{(n+1)(n+2)}{2} \gg.$$

On a

$$1 + 2 + \dots + n + (n+1) = (1 + 2 + \dots + n) + (n+1).$$

Donc d'après l'hypothèse de récurrence $P(n)$,

$$\begin{aligned} 1 + 2 + \dots + n + (n+1) &= \frac{n(n+1)}{2} + n + 1 \\ &= \frac{n(n+1) + 2(n+1)}{2} \\ &= \frac{n^2 + 3n + 2}{2} \\ &= \frac{(n+1)(n+2)}{2}. \end{aligned}$$

D'où $P(n+1)$.

Par récurrence, on a donc démontré que, pour tout $n \in \mathbb{N}^*$, $1 + 2 + \dots + n = \frac{n(n+1)}{2}$.

Le principe que l'on vient de détailler est appelé une **récurrence simple** \第一数学归纳法 : on déduit $P(n+1)$ directement de $P(n)$. Parfois, on ne peut déduire $P(n+2)$ que de $P(n+1)$ et $P(n)$. On parle alors de **récurrence double** \两步数学归纳法. Le principe est le suivant :

Si $P(n_0)$ et $P(n_0+1)$ sont vraies (*initialisation*) ET pour tout $n \geq n_0$, la proposition « ($P(n)$ et $P(n+1)$) \Rightarrow $P(n+2)$ » est vraie (*hérédité*), alors, pour tout $n \geq n_0$, $P(n)$ est vraie.

EXEMPLE 72 — Soit $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ la **suite** \数列 définie par

$$\begin{cases} u_0 = 2, \\ u_1 = 3, \\ \text{pour tout } n \in \mathbb{N}, u_{n+2} = 3u_{n+1} - 2u_n. \end{cases}$$

Démontrons que, pour tout $n \in \mathbb{N}$, $u_n = 1 + 2^n$.

Preuve : Démontrons par récurrence le résultat. Notons, pour tout $n \in \mathbb{N}$, $P(n)$ la propriété :

$$\ll u_n = 1 + 2^n \gg.$$

- *Initialisation* : On a $u_0 = 2 = 1 + 2^0$ et $u_1 = 3 = 1 + 2^1$ donc $P(0)$ et $P(1)$ sont vraies.
- *Hérédité* : Soit $n \in \mathbb{N}$. Supposons $P(n)$ et $P(n+1)$, montrons $P(n+2)$:

$$\ll u_{n+2} = 1 + 2^{n+2} \gg.$$

On a $u_{n+2} = 3u_{n+1} - 2u_n$, donc par hypothèses de récurrence,

$$\begin{aligned} u_{n+2} &= 3 \times (1 + 2^{n+1}) - 2 \times (1 + 2^n) \\ &= 3 + 3 \times 2^{n+1} - 2 - 2^{n+1} \\ &= 1 + (3 - 1) \times 2^{n+1} \\ &= 1 + 2 \times 2^{n+1} \\ &= 1 + 2^{n+2}. \end{aligned}$$

D'où $P(n+2)$.

Par récurrence, on a donc démontré que, pour tout $n \in \mathbb{N}$, $u_n = 1 + 2^n$.

Enfin, il arrive que $P(n+1)$ ne puisse se déduire que de $P(n_0), P(n_0+1), \dots, P(n)$. On parle alors de **récurrence forte** \第二数学归纳法/强数学归纳法\ . Le principe est le suivant :

Si $P(n_0)$ est vraie (*initialisation*) ET pour tout $n \geq n_0$, la proposition « $(P(n_0)$ et $P(n_0+1)$ et ... et $P(n) \Rightarrow P(n+1)$ » est vraie (*hérédité*), alors, pour tout $n \geq n_0$, $P(n)$ est vraie.

EXEMPLE 73 — Soit $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$ une suite réelle telle que $u_0 \geq 0$ et pour tout $n \in \mathbb{N}$, $u_{n+1} \leq \sum_{k=0}^n u_k$.
 Montrons que, pour tout $n \in \mathbb{N}$, $u_n \leq 2^n u_0$.

Preuve : Démontrons le résultat par récurrence. Notons, pour tout $n \in \mathbb{N}$, $P(n)$ la propriété :

$$\ll u_n \leq 2^n u_0 \gg.$$

- *Initialisation* : On a $u_0 \leq 2^0 u_0$, donc $P(0)$ est vraie.
- *Hérédité* : Soit $n \in \mathbb{N}$. Pour tout $k \in \{0, \dots, n\}$, supposons $P(k)$. Montrons $P(n+1)$:

$$\ll u_{n+1} \leq 2^{n+1} u_0 \gg.$$

On a $u_{n+1} \leq \sum_{k=0}^n u_k$. Donc par hypothèses de récurrence,

$$\begin{aligned} u_{n+1} &\leq \sum_{k=0}^n 2^k u_0 = u_0 \sum_{k=0}^n 2^k = u_0 \frac{2^{n+1} - 1}{2 - 1} \\ &\leq 2^{n+1} u_0 \quad \text{car } u_0 \leq 0. \end{aligned}$$

D'où $P(n+1)$.

Par récurrence forte, on en déduit donc que, pour tout $n \in \mathbb{N}$, $u_n \leq 2^n u_0$.

Rappelons que pour tout $n \in \mathbb{N}$ et pour tout $x \in \mathbb{C}$, $\sum_{k=0}^n x^k = \begin{cases} \frac{x^{n+1} - 1}{x - 1} & \text{si } x \neq 1 \\ n + 1 & \text{si } x = 1 \end{cases}$. Cette somme s'appelle une **somme géométrique** \等比级数\ .

1.5.3.e. Raisonnement par analyse-synthèse

Lorsque l'on veut chercher les solutions d'un problème et montrer que celles que l'on a trouvées sont les seules, on utilise le raisonnement par **analyse-synthèse** \分析综合法\ .

Ce raisonnement s'effectue en deux étapes :

1. *Analyse* : On suppose que l'on a une solution du problème et on cherche à déterminer le maximum de propriétés vérifiées par cette solution.
2. *Synthèse* : On détermine parmi les éléments vérifiant les propriétés obtenues dans l'analyse quels sont ceux effectivement solutions du problème (il n'y en a pas d'autres).

On obtient ainsi l'ensemble des solutions du problème.

Ce raisonnement est particulièrement utile pour démontrer l'**existence** \存在性\ et l'**unicité** \唯一性\ d'une solution à un problème.

EXEMPLE 74 — Déterminons l'ensemble des fonctions $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ telles que, pour tout $(x, y) \in \mathbb{R}^2$,

$$f(y - f(x)) = 2 - x - y.$$

Preuve : Raisonnons par analyse-synthèse.

- *Analyse* : Soit $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction telle que, pour tout $(x, y) \in \mathbb{R}^2$, $f(y - f(x)) = 2 - x - y$. Soit $x \in \mathbb{R}$. Prenons $y = f(x) \in \mathbb{R}$. Alors $f(0) = 2 - x - f(x)$. Donc $f(x) = 2 - f(0) - x$. Donc f est de la forme $f(x) = a - x$ où $a \in \mathbb{R}$.

- *Synthèse* : Déterminons parmi les fonctions de la forme $x \mapsto a - x$ celles qui vérifient la condition de l'énoncé. Soit $a \in \mathbb{R}$. Soit $f : x \mapsto a - x$.

On a

$$\begin{aligned} f(y - f(x)) &= f(y - (a - x)) \\ &= f(y + x - a) \\ &= a - (y + x - a) \\ &= 2a - x - y. \end{aligned}$$

Donc f vérifie la condition de l'énoncé si et seulement si $2a = 2$, soit encore si et seulement si $a = 1$.

- *Conclusion* : Il existe donc une unique fonction vérifiant la condition de l'énoncé, c'est la fonction $x \mapsto 1 - x$.

Chapitre 2 Vecteurs du plan et de l'espace

Dans ce deuxième chapitre, nous commençons par introduire le vocabulaire utilisé en **géométrie** \几何\, puis nous nous intéressons aux vecteurs, utilisés notamment en physique.

2.1 VOCABULAIRE EN GÉOMÉTRIE

2.1.1 Géométrie dans le plan

On introduit tout d'abord le vocabulaire utilisé lorsque l'on fait de la géométrie dans le **plan** \平面\, aussi appelée **géométrie plane** \平面几何\.

Vocabulaire	Définition/Illustration	Vocabulaire	Définition/Illustration
Point \点\		Figure (géométrique) \图形\	Un ensemble de points
Droite \直线\		Demi-droite \射线\	
Segment \线段\		Milieu d'un segment \线段的中点\	
Droites sécantes \相交的直线\		Droites parallèles \平行线\	

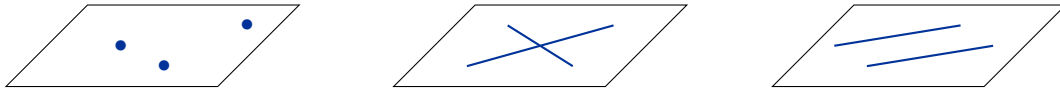
<p>Angle droit \直角\</p>		<p>Droites perpendiculaires \垂直的直线\</p>	
<p>Droites confondues \重合的直线\</p>		<p>Points alignés \共线的点\</p>	
<p>Point d'intersection \交点\</p>		<p>Médiatrice d'un segment \线段的垂直平分 线\</p>	<p>La droite passant par le milieu du segment et qui lui est perpendiculaire.</p>
<p>Projection orthogonale (ou projeté orthogonal) d'un point M sur une droite \mathcal{D} \某个点到某条直线 的垂直 (正交) 投 影\</p>	<p>Le point d'intersection de \mathcal{D} et de la droite perpendiculaire à \mathcal{D} passant par M.</p>	<p>Polygone \多边形\</p>	<p>Figure plane formée par une ligne brisée et fermée</p>
<p>Côté d'un polygone \多边形的边\</p>	<p>Segment qui constitue le polygone</p>	<p>Sommet \多边形的顶点\</p>	<p>Intersection de deux côtés</p>

Diagonale \ <u>对角线</u> \	Segment qui relie deux sommets non consécutifs \ <u>相邻的</u> \	Triangle \ <u>三角形</u> \	Polygone à trois côtés
Triangle isocèle \ <u>等腰三角形</u> \		Triangle équilatéral \ <u>等边三角形</u> \	
Triangle rectangle \ <u>直角三角形</u> \		Quadrilatère \ <u>四边形</u> \	Polygone à quatre côtés
Parallélogramme \ <u>平行四边形</u> \		Rectangle \ <u>矩形</u> \	
Losange \ <u>菱形</u> \		Carré \ <u>正方形</u> \	
Trapèze \ <u>梯形</u> \		Cercle \ <u>圆</u> \	
Symétrique d'un point par rapport à une droite \ <u>某个点关于某条直线的对称 (点) \</u>		Symétrique d'un point A par rapport à un point O \ <u>点A关于点O对称</u> \	

Les définitions et propriétés des quadrilatères particuliers (parallélogramme, rectangle, losange et carré) sont à connaître et seront rappelées en TD.

2.1.2 Géométrie dans l'espace

Un plan est défini par trois points non alignés ou deux droites sécantes ou deux droites strictement parallèles (parallèles et non confondues).



Un plan est une partie de l'espace \空间. Le vocabulaire introduit dans la partie précédente est donc encore utilisé lorsque l'on fait de la géométrie dans l'espace.

Vocabulaire	Définition/Illustration	Vocabulaire	Définition/Illustration
Droites (ou points) coplanaires 共面的直线	Droites (ou points) appartenant à un même plan. 	Droites de même direction	Droites parallèles.
Droites orthogonales 正交直线	Droites qui sont parallèles à des droites se coupant à angle droit. 	Droites perpendiculaires 垂直直线	Droites sécantes et orthogonales.
Sphère 球面		Cube 立方体	
Tétraèdre 四面体		Cylindre 圆柱	

2.2 NOTION DE VECTEURS ET OPÉRATIONS ÉLÉMENTAIRES

2.2.1 Définitions

DÉFINITION 1

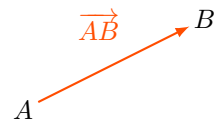
Soient A et B deux points du plan ou de l'espace. Le **vecteur** \(\rightarrow{AB}\) est défini par la donnée d'un point A , appelé **origine** \(\rightarrow{AB}\) du vecteur, d'un point B , appelé **extrémité** \(\rightarrow{AB}\) du vecteur, et du sens « de A vers B ».

Si $A = B$, le vecteur \rightarrow{AB} est le **vecteur nul** \(\vec{0}\), noté $\vec{0}$.

Si A et B sont des points distincts, le vecteur \rightarrow{AB} est donc caractérisé par :

- une **direction** \(\rightarrow{AB}\) : la droite (AB) qui le dirige,
- un **sens** \(\rightarrow{AB}\) : de A vers B ,
- une **norme** \(\rightarrow{AB}\) : la distance AB .

Un vecteur \rightarrow{AB} est représenté par une flèche de A vers B qui indique le sens du vecteur.

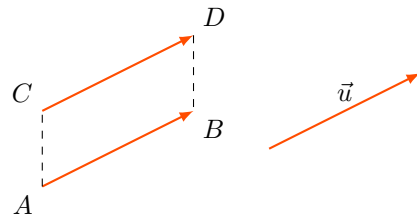


DÉFINITION 2

Deux vecteurs sont **égaux** \(\vec{u} = \vec{v}\) s'ils ont même direction, même sens et même norme.

Ainsi, on peut déplacer un vecteur en une autre origine, en respectant la direction, le sens et la norme.

Un vecteur \rightarrow{AB} peut alors se noter \vec{u} , si l'on ne souhaite pas préciser l'origine et l'extrémité. On dit que \vec{u} est un **représentant** du vecteur \rightarrow{AB} . Il est entièrement caractérisé par sa direction, son sens et sa norme.



PROPOSITION 3

Soient A, B, C et D quatre points. Les vecteurs \rightarrow{AB} et \rightarrow{CD} sont égaux si et seulement si le quadrilatère $ABDC$ est un parallélogramme.

La norme du vecteur \vec{u} est notée $\|\vec{u}\|$ et celle du vecteur \rightarrow{AB} est notée $\|\rightarrow{AB}\|$. On a donc $\|\rightarrow{AB}\| = AB$. En physique, la norme est parfois appelée **intensité**.

DÉFINITION 4

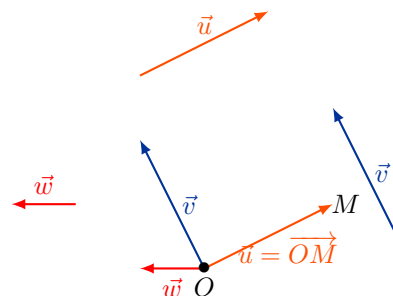
On dit qu'un vecteur \vec{u} est **unitaire** \(\vec{u}\) si la norme de \vec{u} est égale à 1 :

$$\|\vec{u}\| = 1.$$

REMARQUE 5 — Pour un vecteur \vec{u} non nul, on peut toujours associer un vecteur unitaire de même sens et de même direction en divisant par la norme : $\frac{1}{\|\vec{u}\|}\vec{u}$ est de norme 1.

Il est parfois plus facile de considérer des vecteurs ayant tous une même origine O . À chaque point M du plan ou de l'espace, on associe le vecteur \rightarrow{OM} .

En physique, un vecteur a parfois une origine naturelle. Par exemple, un vecteur associé à une **force** \(\vec{F}\) (物理) est représenté à partir du point d'application de cette force. Un **vecteur vitesse** \(\vec{v}\) (速度向量) associé à un **point matériel** \(\vec{p}\) (质点) est représenté à partir de l'endroit où se trouve ce point.



PROPOSITION 6

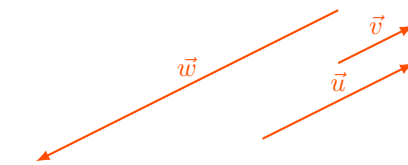
Un vecteur \vec{u} est nul si et seulement si sa norme est nulle :

$$\vec{u} = \vec{0} \Leftrightarrow \|\vec{u}\| = 0.$$

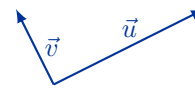
Autrement dit, pour tout point A et tout point B , $\overrightarrow{AB} = \vec{0}$ si et seulement si $A = B$.

DÉFINITION 7

- Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs. On dit que \vec{u} et \vec{v} sont **colinéaires** \共线\ si l'un des vecteurs est nul ou s'ils même direction.
- Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs. On dit que \vec{u} et \vec{v} sont **orthogonaux** \正交的\ si l'un des vecteurs est nul ou s'ils ont des directions orthogonales. On note $\vec{u} \perp \vec{v}$



VECTEURS COLINÉAIRES.



VECTEURS ORTHOGONAUX.

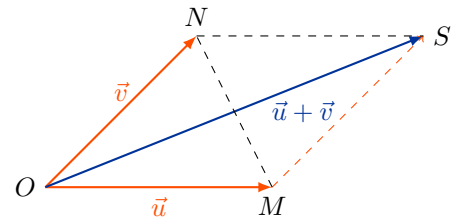
2.2.2 Somme de vecteurs

Les opérations sur les vecteurs se visualisent géométriquement.

DÉFINITION 8

La **somme** \向量的和\ de deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} , notée $\vec{u} + \vec{v}$ est le vecteur obtenu par la règle du parallélogramme :

On considère les points O , M et N tels que $\vec{u} = \overrightarrow{OM}$ et $\vec{v} = \overrightarrow{ON}$ et on construit le parallélogramme $OMSN$. Alors $\vec{u} + \vec{v} = \overrightarrow{OS}$. On peut aussi construire directement le point S à partir du point M tel que $\vec{u} = \overrightarrow{OM}$: il vérifie $\overrightarrow{MS} = \vec{v}$.



En physique, on ne peut additionner que des vecteurs de même dimension physique. Lorsque qu'un point matériel M est soumis à deux forces, l'effet de ces deux forces (en même temps) est matérialisée par une seule force, appelée **résultante** appliquée au point M , agissant suivant la diagonale du parallélogramme dont les côtés sont les deux forces à additionner.

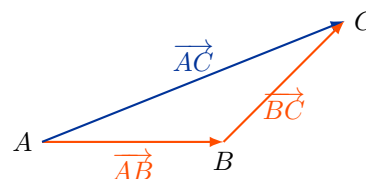
PROPOSITION 9

La somme de deux vecteurs vérifie les propriétés suivantes.

- Elle est **commutative** \交换的/满足交换律 (对于求和这一运算来说) \ : $\vec{u} + \vec{v} = \vec{v} + \vec{u}$,
- Elle est **associative** \结合的/满足结合律 \ : $(\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w} = \vec{u} + (\vec{v} + \vec{w})$. On peut donc écrire plus simplement $\vec{u} + \vec{v} + \vec{w}$.
- Elle vérifie $\vec{u} + \vec{0} = \vec{0} + \vec{u} = \vec{u}$.
- Tout vecteur \vec{u} possède un **opposé** \相反的\, noté $-\vec{u}$, qui vérifie $\vec{u} + (-\vec{u}) = (-\vec{u}) + \vec{u} = \vec{0}$.

PROPOSITION 10 (Relation de Chasles)

Soient A , B et C trois points.
Alors $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} = \overrightarrow{AC}$.



Les vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{BA} sont des vecteurs opposés : $-\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{BA}$. Cela découle de la relation de Chasles.

PROPOSITION 11

Deux vecteurs opposés ont même norme, même direction mais des sens opposés.

PROPOSITION 12 (**Inégalité triangulaire** \三角不等式\)

Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs. On a

$$\|\vec{u} + \vec{v}\| \leq \|\vec{u}\| + \|\vec{v}\|,$$

avec égalité si et seulement si \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires et de même sens.

◇ En général, on a donc $\|\vec{u} + \vec{v}\| \neq \|\vec{u}\| + \|\vec{v}\|$.

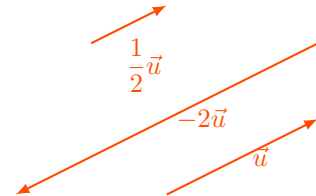
2.2.3 Multiplication par un scalaire

DÉFINITION 13

Soient $\lambda \in \mathbb{R}$ et \vec{u} un vecteur. La multiplication du vecteur \vec{u} par le nombre réel λ , appelé **scalaire** \标量 (对应于向量的数量乘法, 即向量的数乘)\, est le vecteur, noté $\lambda\vec{u}$ caractérisé par :

- la même direction que le vecteur \vec{u} ,
- le même sens que \vec{u} si $\lambda > 0$, et un sens opposé si $\lambda < 0$,
- une norme égale à $|\lambda| \|\vec{u}\|$.

Si $\lambda = 0$, $\lambda\vec{u}$ est le vecteur nul.



PROPOSITION 14

Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs. Soient λ (se lit « lambda ») et μ (se lit « mu ») deux nombres réels. On a

- $\lambda(\vec{u} + \vec{v}) = \lambda\vec{u} + \lambda\vec{v}$,
- $(\lambda + \mu)\vec{u} = \lambda\vec{u} + \mu\vec{u}$.

PROPOSITION 15

Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs. Les vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires si et seulement s'il existe $k \in \mathbb{R}$ tel que $\vec{v} = k\vec{u}$ ou $\vec{u} = k\vec{v}$.

REMARQUE 16 — Si l'un des vecteurs est nul alors \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires.

PROPOSITION 17

Soient A, B, C et D quatre points.

- Les points A, B et C sont alignés si et seulement si \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{AC} sont colinéaires.
- Les droites (AB) et (CD) sont parallèles si et seulement si les vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{CD} sont colinéaires.

EXEMPLE 18 — Soit ABC un triangle. Soient E, F et G des points tels que

$$\overrightarrow{AE} = \frac{1}{3}\overrightarrow{BC}, \quad \overrightarrow{CG} = \frac{2}{3}\overrightarrow{CB} \quad \text{et} \quad \overrightarrow{AF} = \frac{1}{3}\overrightarrow{AC}.$$

Alors les points E, F et G sont alignés.

Preuve — Montrons que les vecteurs \overrightarrow{EG} et \overrightarrow{EF} sont colinéaires en les exprimant en fonction de \overrightarrow{AB} .

- On a $\overrightarrow{CG} = \frac{2}{3}\overrightarrow{CB}$, donc $\overrightarrow{CB} + \overrightarrow{BG} = \frac{2}{3}\overrightarrow{CB}$, soit $\overrightarrow{BG} = \frac{-1}{3}\overrightarrow{CB} = \frac{1}{3}\overrightarrow{BC}$.

On en déduit que $\overrightarrow{AE} = \overrightarrow{BG}$. Le quadrilatère $AEGB$ est donc un parallélogramme. D'où $\overrightarrow{EG} = \overrightarrow{AB}$.

- Par la relation de Chasles, on a

$$\vec{EF} = \vec{EA} + \vec{AF} = \frac{1}{3}\vec{CB} + \frac{1}{3}\vec{AC} = \frac{1}{3}(\vec{AC} + \vec{CB}) = \frac{1}{3}\vec{AB}.$$

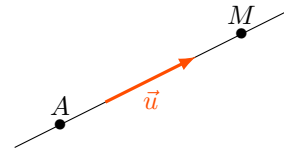
- Finalement, $\vec{EF} = \frac{1}{3}\vec{EG}$. Les vecteurs \vec{EF} et \vec{EG} sont donc colinéaires, et les points E , F et G sont donc alignés. \square

DÉFINITION 19

Soient A et B deux points distincts. On appelle **vecteur directeur** \方向向量 de la droite (AB) tout vecteur \vec{u} colinéaire au vecteur \vec{AB} . On dit aussi que le vecteur \vec{u} dirige la droite (AB) .

PROPOSITION 20

Soit \mathcal{D} une droite du plan ou de l'espace passant par un point A et de vecteur directeur \vec{u} . Un point M appartient à la droite \mathcal{D} si et seulement si \vec{AM} et \vec{u} sont colinéaires.

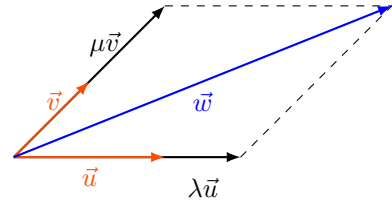


DÉFINITION 21

Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs. On dit qu'un vecteur \vec{w} est **combinaison linéaire** \线性组合 des vecteurs \vec{u} et \vec{v} s'il existe $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$ tel que

$$\vec{w} = \lambda\vec{u} + \mu\vec{v}.$$

On dit que les vecteurs \vec{u} , \vec{v} et \vec{w} sont **coplanaires** \共面.



PROPOSITION 22

Soient A, B, C et D quatre points de l'espace. Les points A, B, C et D sont coplanaires si et seulement si les vecteurs \vec{AB} , \vec{AC} et \vec{AD} sont coplanaires.

2.3 SYSTÈME DE COORDONNÉES

2.3.1 Repères et coordonnées

DÉFINITION 23

- Une **base** \基底/基 du plan est une famille de deux vecteurs (\vec{e}_1, \vec{e}_2) telle que tout vecteur \vec{u} du plan s'écrit de manière unique comme combinaison linéaire de \vec{e}_1 et \vec{e}_2 :

$$\forall \vec{u} \in \mathbb{R}^2, \exists! (x_1, x_2) \in \mathbb{R}^2, \vec{u} = x_1\vec{e}_1 + x_2\vec{e}_2.$$

Les **coordonnées** \坐标 (ou composantes) du vecteur \vec{u} sont x_1 et x_2 . Lorsque la base est précisée, on note les coordonnées (x_1, x_2) .

- Une **base de l'espace** est une famille de trois vecteurs $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ telle que tout vecteur de l'espace s'écrit de manière unique comme combinaison linéaire de \vec{e}_1 , \vec{e}_2 et \vec{e}_3

$$\forall \vec{u} \in \mathbb{R}^3, \exists! (x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3, \vec{u} = x_1\vec{e}_1 + x_2\vec{e}_2 + x_3\vec{e}_3.$$

Les coordonnées (ou composantes) du vecteur \vec{u} sont x_1 , x_2 et x_3 . Lorsque la base est précisée, on note les coordonnées (x_1, x_2, x_3) .

REMARQUE 24 —

- Dans le plan, une base est constituée de deux vecteurs non colinéaires.
- Dans l'espace, une base est constituée de trois vecteurs non coplanaires.

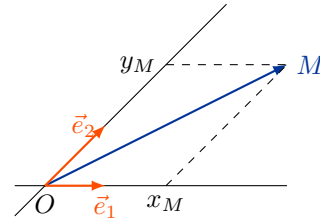
Un repère permet de définir la position d'un point.

DÉFINITION 25

Un **repère \ 坐标系 \ du plan** est l'ensemble constitué d'une origine O quelconque et d'une base de vecteurs (\vec{e}_1, \vec{e}_2) . Les coordonnées (x_M, y_M) d'un point M dans le repère $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2)$ sont les coordonnées du vecteur \overrightarrow{OM} dans cette base :

$$\overrightarrow{OM} = x_M \vec{e}_1 + y_M \vec{e}_2$$

et M a pour coordonnées (x_M, y_M) .

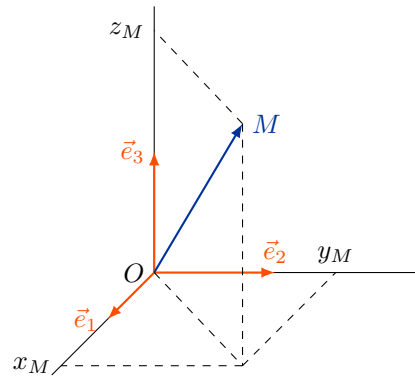


DÉFINITION 26

Un **repère de l'espace** est l'ensemble constitué d'une origine O quelconque et d'une base de vecteurs $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$. Les coordonnées (x_M, y_M, z_M) d'un point M dans le repère $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ sont les coordonnées du vecteur \overrightarrow{OM} dans cette base :

$$\overrightarrow{OM} = x_M \vec{e}_1 + y_M \vec{e}_2 + z_M \vec{e}_3$$

et M a pour coordonnées (x_M, y_M, z_M) .



De tels repères sont parfois appelés **repères cartésiens \ 笛卡儿坐标系/平面直角坐标系 ** et les coordonnées sont appelées **coordonnées cartésiennes**. Muni d'un repère, le plan peut être identifié à \mathbb{R}^2 et l'espace à \mathbb{R}^3 .

2.3.2 Calculs avec les coordonnées

Dans cette partie, on considère un repère $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ de l'espace. Les résultats sont donnés dans l'espace mais sont également valables dans le plan en enlevant la coordonnée selon l'un des vecteurs de la base.

PROPOSITION 27

Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs de coordonnées respectives (x, y, z) et (x', y', z') . Soit $\lambda \in \mathbb{R}$. Alors

- Les vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont égaux si et seulement si $x = x'$, $y = y'$ et $z = z'$.
- Le vecteur $\vec{u} + \vec{v}$ a pour coordonnées $(x + x', y + y', z + z')$.
- Le vecteur $\lambda \vec{u}$ a pour coordonnées $(\lambda x, \lambda y, \lambda z)$.

Preuve —

- Cela découle de l'unicité des coordonnées d'un vecteur dans une base.
- On a $\vec{u} = x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2 + z\vec{e}_3$ et $\vec{v} = x'\vec{e}_1 + y'\vec{e}_2 + z'\vec{e}_3$. Par somme des deux vecteurs, on obtient donc

$$\vec{u} + \vec{v} = x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2 + z\vec{e}_3 + x'\vec{e}_1 + y'\vec{e}_2 + z'\vec{e}_3 = (x + x')\vec{e}_1 + (y + y')\vec{e}_2 + (z + z')\vec{e}_3.$$

Le vecteur $\vec{u} + \vec{v}$ a donc pour coordonnées $(x + x', y + y', z + z')$.

- On a

$$\begin{aligned} \lambda \vec{u} &= \lambda(x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2 + z\vec{e}_3) \\ &= (\lambda x)\vec{e}_1 + (\lambda y)\vec{e}_2 + (\lambda z)\vec{e}_3. \end{aligned}$$

Le vecteur $\lambda \vec{u}$ a donc pour coordonnées $(\lambda x, \lambda y, \lambda z)$.

□

PROPOSITION 28

Soient A et B deux points de l'espace de coordonnées respectives (x_A, y_A, z_A) et (x_B, y_B, z_B) . Alors

- Le vecteur \overrightarrow{AB} a pour coordonnées $(x_B - x_A, y_B - y_A, z_B - z_A)$,

- Le milieu du segment $[AB]$ a pour coordonnées $\left(\frac{x_A + x_B}{2}, \frac{y_A + y_B}{2}, \frac{z_A + z_B}{2}\right)$.

Preuve —

- On applique la relation de Chasles en introduisant le point O , origine du repère :

$$\begin{aligned}\vec{AB} &= \vec{AO} + \vec{OB} \\ &= -\vec{OA} + \vec{OB} \\ &= x_A \vec{e}_1 + y_A \vec{e}_2 + z_A \vec{e}_3 - (x_B \vec{e}_1 + y_B \vec{e}_2 + z_B \vec{e}_3) \\ &= (x_A - x_B) \vec{e}_1 + (y_A - y_B) \vec{e}_2 + (z_A - z_B) \vec{e}_3.\end{aligned}$$

Le vecteur \vec{AB} a donc pour coordonnées $(x_B - x_A, y_B - y_A, z_B - z_A)$

- Notons I le milieu du segment $[AB]$. On a $\vec{AI} = \vec{IB}$, donc par égalité des coordonnées, on obtient

$$\begin{cases} x_I - x_A = x_B - x_I \\ y_I - y_A = y_B - y_I \\ z_I - z_A = z_B - z_I \end{cases},$$

et donc

$$\begin{cases} x_I = \frac{x_A + x_B}{2} \\ y_I = \frac{y_A + y_B}{2} \\ z_I = \frac{z_A + z_B}{2} \end{cases}.$$

D'où le résultat. □

EXEMPLE 29 — Soit $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ un repère de l'espace. Considérons les points $A(2, 0, 1)$, $B(1, -2, 1)$, $C(5, 5, 0)$ et $D(-3, -5, 6)$. Alors les points A , B , C et D sont coplanaires.

Preuve — Montrons que le vecteur \vec{AD} est combinaison linéaire des vecteurs \vec{AB} et \vec{AC} .

\vec{AD} est combinaison linéaire de \vec{AB} et \vec{AC} si et seulement s'il existe $(\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2$ tel que $\vec{AD} = \alpha \vec{AB} + \beta \vec{AC}$, soit si et seulement s'il existe $(\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2$ tel que

$$\begin{pmatrix} -5 \\ -5 \\ 5 \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 3 \\ 5 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Or, pour tout $(\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2$,

$$\begin{pmatrix} -5 \\ -5 \\ 5 \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} -1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 3 \\ 5 \\ -1 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} -\alpha + 3\beta = -5 \\ -2\alpha + 5\beta = -5 \\ -\beta = 5 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \beta = -5 \\ \alpha = -10 \end{cases}.$$

Le système étudié a donc des solutions et le vecteur \vec{AD} est combinaison linéaire des vecteurs \vec{AB} et \vec{AC} . Les vecteurs \vec{AD} , \vec{AB} et \vec{AC} sont donc coplanaires. On en déduit que les points A , B , C et D sont coplanaires. □

2.3.3 Repère orthonormé

DÉFINITION 30

Un repère du plan ou de l'espace est dit **orthogonal** \直角坐标系 si les vecteurs de la base sont **deux à deux** \两两 orthogonal.

DÉFINITION 31

Un repère du plan ou de l'espace est dit **orthonormé** \单位直角坐标系 si les vecteurs de la base sont deux à deux orthogonaux et unitaires.

En physique, les repères orthonormés du plan sont souvent notés (O, \vec{i}, \vec{j}) ou $(0, \vec{e}_x, \vec{e}_y)$ et les repères orthonormés de l'espace sont souvent notés $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ ou $(O, \vec{e}_x, \vec{e}_y, \vec{e}_z)$.

Rappelons l'énoncé du **théorème de Pythagore** \ 勾股定理 \, qui permet de calculer des longueurs dans des repères orthonormés.

THÉORÈME 32 (Théorème de Pythagore)

Soit ABC un triangle. Le triangle ABC est rectangle en B si et seulement si

$$AC^2 = AB^2 + BC^2.$$

Du théorème de Pythagore, on déduit les résultats suivants, vrais dans un repère orthonormé.

PROPOSITION 33

- Dans un repère orthonormé $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2)$ du plan, le vecteur \vec{u} de coordonnées (x, y) a pour norme

$$\|\vec{u}\| = \sqrt{x^2 + y^2}.$$

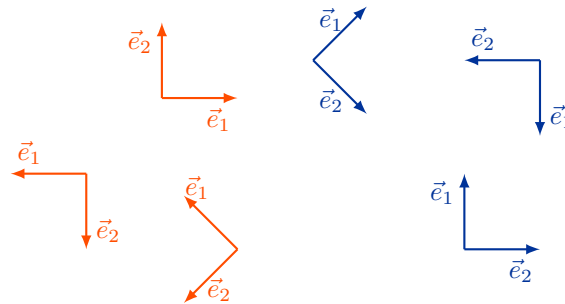
- Dans un repère orthonormé $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ de l'espace, le vecteur \vec{u} de coordonnées (x, y, z) a pour norme

$$\|\vec{u}\| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}.$$

2.3.4 Orientation du plan et de l'espace

DÉFINITION 34

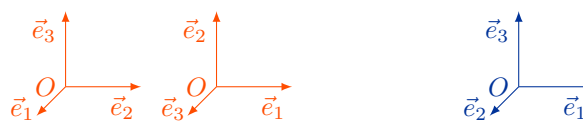
Dans le plan, on considère qu'un repère orthonormé $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2)$ est **direct** \ 右手坐标系 \ si l'angle de vecteur (\vec{e}_1, \vec{e}_2) vaut $+\frac{\pi}{2}$ (orienté dans le sens direct \ 反钟向 \). Sinon, on dit que le repère est **indirect** \ 左手坐标系 \.



Repère directs. Repères indirects.

DÉFINITION 35

Dans l'espace, on considère un repère orthonormé $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$. Soient A le point tel que $\vec{OA} = \vec{e}_1$ et B le point tel que $\vec{OB} = \vec{e}_2$. Pour distinguer les repères directs et indirects, nous pouvons utiliser la règle du bonhomme d'Ampère. On imagine un bonhomme se tenant debout dans l'axe $(0, \vec{e}_3)$ les pieds positionnés en O et regardant vers A . On dit que le repère est **direct** si le bonhomme a le point B à sa gauche. Sinon, on dit que le repère est **indirect**.



Repères directs.

Repères indirects.

On parlera également de base directe ou indirecte.

2.3.5 Projection

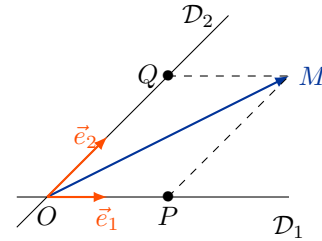
On munit le plan d'un repère $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2)$. On note \mathcal{D}_1 la droite dirigée par \vec{e}_1 et \mathcal{D}_2 la droite dirigée par \vec{e}_2 .

DÉFINITION 36

Soit M un point du plan de coordonnées (x_M, y_M) .

Le point P défini par $\vec{OP} = x_M \vec{e}_1$ s'appelle la **projection de M sur la droite \mathcal{D}_1 parallèlement à la droite \mathcal{D}_2** \点 M 到直线 \mathcal{D}_1 (平行于直线 \mathcal{D}_2) 的投影¹.

Le point Q défini par $\vec{OQ} = y_M \vec{e}_2$ s'appelle la **projection de M sur la droite \mathcal{D}_2 parallèlement à la droite \mathcal{D}_1** .

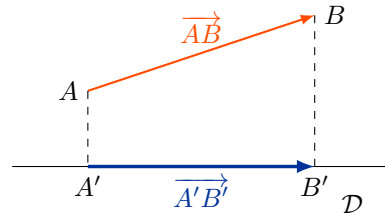


Avec les notations précédentes, le quadrilatère $OPMQ$ est un parallélogramme. Les coordonnées de P sont $(x_M, 0)$ et celles de Q sont $(0, y_M)$.

On obtient donc la coordonnée x_M selon \vec{e}_1 du vecteur \vec{OM} en projetant \投影\ \vec{OM} sur la droite dirigée par \vec{e}_1 , parallèlement à l'autre vecteur de la base.

DÉFINITION 37

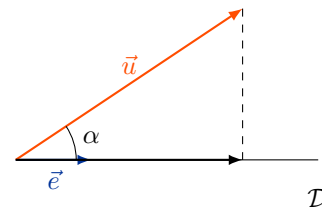
Soient A et B deux points. La **projection orthogonale** du vecteur \vec{AB} sur une droite \mathcal{D} est le vecteur $\vec{A'B'}$ où A' (resp. B') est le projeté orthogonal du point A (resp. B) sur la droite \mathcal{D} .



PROPOSITION 38

Soient \vec{u} un vecteur et \vec{e} un vecteur unitaire. Notons α (se lit « alpha ») l'angle entre les vecteurs \vec{e} et \vec{u} , noté (\vec{e}, \vec{u}) .

La projection orthogonale de \vec{u} sur la droite dirigée par \vec{e} est le vecteur $\|\vec{u}\| \cos(\alpha) \vec{e}$.



2.4 PRODUIT SCALAIRE DE DEUX VECTEURS

En physique, la notion de **produit scalaire** \点乘/积/数量积\ intervient notamment dans la définition du travail d'une force.

2.4.1 Définition

DÉFINITION 39

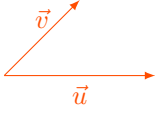
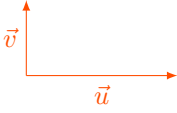
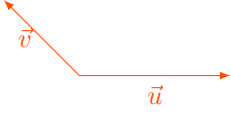
Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs. Le **produit scalaire** de \vec{u} et \vec{v} , noté $\vec{u} \cdot \vec{v}$, est le nombre réel défini par

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos(\alpha),$$

où $\alpha = (\vec{u}, \vec{v})$.

Le signe du produit scalaire dépend de l'angle entre les deux vecteurs :

1. \仅为字面翻译, 关于投影, 中文和法语的表达习惯有所不同, 同学们最好能理解几何上的表示.\

Angle aigu \ 锐角 \	Angle droit	Angle obtus \ 钝角 \
$\vec{u} \cdot \vec{v} > 0$	$\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$	$\vec{u} \cdot \vec{v} < 0$
		

Par parité du cosinus, on peut toujours considérer l'angle α dans $[-\pi, \pi]$.

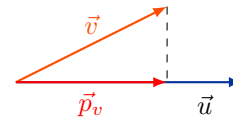
PROPOSITION 40

Le produit scalaire $\vec{u} \cdot \vec{v}$ est nul si et seulement si l'un des vecteurs est nul ou si \vec{u} et \vec{v} sont orthogonaux.

PROPOSITION 41

Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs. On a

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{u} \cdot \vec{p}_v = \begin{cases} \|\vec{u}\| \|\vec{p}_v\| & \text{si } (\vec{u}, \vec{v}) \in \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right] \\ -\|\vec{u}\| \|\vec{p}_v\| & \text{sinon} \end{cases}$$



où \vec{p}_v est la projection orthogonale de \vec{v} sur la droite dirigée par \vec{u} .

En particulier, si \vec{e} est un vecteur unitaire, $\vec{u} \cdot \vec{e} = \pm \|\vec{p}_u\|$ où \vec{p}_u est la projection orthogonale de \vec{u} sur la droite dirigée par \vec{e} .

2.4.2 Propriétés du produit scalaire

PROPOSITION 42

Soit $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ un repère orthonormé. Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs de coordonnées respectives (x, y, z) et (x', y', z') . Alors

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = xx' + yy' + zz'.$$

Preuve — Par bilinéarité du produit scalaire, on a

$$\begin{aligned} \vec{u} \cdot \vec{v} &= (x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2 + z\vec{e}_3) \cdot (x'\vec{e}_1 + y'\vec{e}_2 + z'\vec{e}_3) \\ &= x\vec{e}_1 \cdot (x'\vec{e}_1 + y'\vec{e}_2 + z'\vec{e}_3) + y\vec{e}_2 \cdot (x'\vec{e}_1 + y'\vec{e}_2 + z'\vec{e}_3) + z\vec{e}_3 \cdot (x'\vec{e}_1 + y'\vec{e}_2 + z'\vec{e}_3) \\ &= xx' + yy' + zz', \end{aligned}$$

en utilisant le fait que $\vec{e}_i \cdot \vec{e}_i = 1$ et pour $i \neq j$, $\vec{e}_i \cdot \vec{e}_j = 0$. □

On utilise parfois la notation en colonnes, plus visuelle :

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = xx' + yy' + zz'.$$

EXEMPLE 43 — Soit $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ un repère orthonormé. Soit $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}$ deux vecteurs.

On a $\vec{u} \cdot \vec{v} = 1 \times 2 - 1 \times 4 + 2 \times 1 = 0$. Les vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont donc orthogonaux.

On a $\|\vec{u}\| = \sqrt{1^2 + (-1)^2 + 2^2} = \sqrt{6}$ et $\|\vec{v}\| = \sqrt{2^2 + 4^2 + 1^2} = \sqrt{21}$.

PROPOSITION 44

Le produit scalaire vérifie les propriétés suivantes :

- Il est **symétrique** \对称的 (数量积是一个对称的形式) \ : Pour tous vecteurs \vec{u} et \vec{v} ,

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{v} \cdot \vec{u},$$

- Il est **bilinéaire** \双线性\ : Pour tous vecteurs $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ et tout réel λ ,

$$\vec{u} \cdot (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{u} \cdot \vec{w} \quad \text{et} \quad (\lambda \vec{u}) \cdot \vec{v} = \lambda(\vec{u} \cdot \vec{v}).$$

PROPOSITION 45

Soit \vec{u} un vecteur. Le produit scalaire de \vec{u} par lui-même se note \vec{u}^2 et vérifie $\vec{u}^2 = \|\vec{u}\|^2 \geq 0$.

PROPOSITION 46

Soit $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ un repère orthonormé. Les coordonnées (x_M, y_M, z_M) d'un point M vérifient

$$\begin{cases} x_M = \overrightarrow{OM} \cdot \vec{e}_1 \\ y_M = \overrightarrow{OM} \cdot \vec{e}_2 \\ z_M = \overrightarrow{OM} \cdot \vec{e}_3 \end{cases} .$$

Pour déterminer les coordonnées (x_1, x_2, x_3) d'un vecteur \vec{u} dans un repère $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$, on peut donc calculer, pour tout $i \in \{1, 2, 3\}$, $x_i = \vec{u} \cdot \vec{e}_i$.

Souvent, pour résoudre une **équation vectorielle** \向量方程\ (équation avec des vecteurs) à laquelle on aboutit dans un problème physique, on la réécrit en plusieurs **d'équations scalaires** \标量方程\ (équation avec des nombres), portant sur les coordonnées des vecteurs.

PROPOSITION 47 (Inégalité de Cauchy-Schwartz)

Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs. On a

$$|\vec{u} \cdot \vec{v}| \leq \|\vec{u}\| \|\vec{v}\|$$

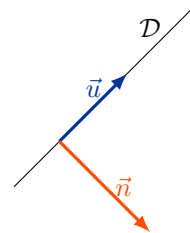
avec égalité si et seulement si \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires.

De plus, $\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\|$ si et seulement si \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires et de même sens,

et $\vec{u} \cdot \vec{v} = -\|\vec{u}\| \|\vec{v}\|$ si et seulement si \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires et de sens opposé.

DÉFINITION 48

Soit $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2)$ un repère orthonormé du plan. Soit \mathcal{D} une droite dirigée par un vecteur \vec{u} . Tout vecteur \vec{n} non nul et orthogonal à \vec{u} est appelé **vecteur normal** \直线的法向量\ à la droite \mathcal{D} .



PROPOSITION 49

Soit $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2)$ un repère orthonormé. Soit \mathcal{D} une droite de vecteur normal \vec{n} et passant par le point A . Un point M appartient à la droite \mathcal{D} si et seulement si $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$.

2.5 PRODUIT VECTORIEL

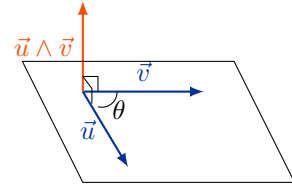
2.5.1 Définition

DÉFINITION 50

Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs. Le **produit vectoriel** \外积/叉乘/向量积 des vecteurs \vec{u} et \vec{v} est le vecteur, noté $\vec{u} \wedge \vec{v}$, défini de la façon suivante :

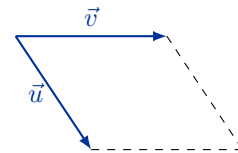
- Si \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires alors $\vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{0}$,
- Sinon,

1. $\vec{u} \wedge \vec{v}$ est orthogonal à \vec{u} et \vec{v} ,
2. la base $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{u} \wedge \vec{v})$ est directe,
3. $\|\vec{u} \wedge \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| |\sin(\theta)|$ où θ (se lit « thêta ») est l'angle entre les vecteurs \vec{u} et \vec{v} .



La norme du produit vectoriel de $\vec{u} \wedge \vec{v}$ correspond à l'aire \面积 du parallélogramme construit sur \vec{u} et \vec{v} .

L'aire d'un triangle ABC est égale à $\frac{1}{2} \|\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AC}\|$.



La proposition suivante permet de tester la colinéarité de deux vecteurs.

PROPOSITION 51

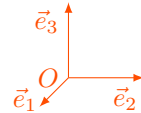
Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs. Le produit vectoriel de \vec{u} et \vec{v} est nul si et seulement si \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires.

2.5.2 Propriétés du produit vectoriel

PROPOSITION 52

Soit $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ une base orthonormée directe. Alors

$$\begin{cases} \vec{e}_1 \wedge \vec{e}_2 = \vec{e}_3, \\ \vec{e}_3 \wedge \vec{e}_1 = \vec{e}_2 \\ \vec{e}_2 \wedge \vec{e}_3 = \vec{e}_1 \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} \vec{e}_1 \wedge \vec{e}_1 = \vec{0} \\ \vec{e}_2 \wedge \vec{e}_2 = \vec{0} \\ \vec{e}_3 \wedge \vec{e}_3 = \vec{0}. \end{cases}$$



PROPOSITION 53

Le produit vectoriel vérifie les propriétés suivantes :

- Il est **antisymétrique** \反对称的 (向量积是一个反对称的形式) : Pour tous vecteurs \vec{u} et \vec{v} ,

$$\vec{u} \wedge \vec{v} = -\vec{v} \wedge \vec{u},$$

- Il est **bilinéaire** : Pour tous vecteurs $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ et tout réel λ ,

$$\vec{u} \wedge (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \wedge \vec{v} + \vec{u} \wedge \vec{w} \quad \text{et} \quad (\lambda \vec{u}) \wedge \vec{v} = \vec{u} \wedge (\lambda \vec{v}).$$

PROPOSITION 54

Soit $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ un repère orthonormé direct. Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs de coordonnées respectives (x, y, z) et (x', y', z') . Alors $\vec{u} \wedge \vec{v}$ a pour coordonnées

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} yz' - zy' \\ zx' - xz' \\ xy' - yx' \end{pmatrix}.$$

Preuve — On a

$$\vec{u} \wedge \vec{v} = (x\vec{e}_1 + y\vec{e}_2 + z\vec{e}_3) \wedge (x'\vec{e}_1 + y'\vec{e}_2 + z'\vec{e}_3)$$

puis par les propriétés du produit vectoriel, on obtient

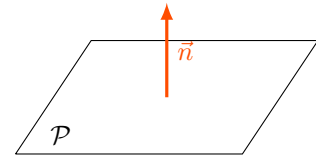
$$\begin{aligned} \vec{u} \wedge \vec{v} &= x\vec{e}_1 \wedge (x'\vec{e}_1 + y'\vec{e}_2 + z'\vec{e}_3) + y\vec{e}_2 \wedge (x'\vec{e}_1 + y'\vec{e}_2 + z'\vec{e}_3) + z\vec{e}_3 \wedge (x'\vec{e}_1 + y'\vec{e}_2 + z'\vec{e}_3) \\ &= xx'\vec{e}_1 \wedge \vec{e}_1 + xy'\vec{e}_1 \wedge \vec{e}_2 + xz'\vec{e}_1 \wedge \vec{e}_3 \\ &\quad + xy'\vec{e}_2 \wedge \vec{e}_1 + yy'\vec{e}_2 \wedge \vec{e}_2 + yz'\vec{e}_2 \wedge \vec{e}_3 \\ &\quad + zx'\vec{e}_3 \wedge \vec{e}_1 + zy'\vec{e}_3 \wedge \vec{e}_2 + zz'\vec{e}_3 \wedge \vec{e}_3 \\ &= (xy' - yx')\vec{e}_3 + (zx' - xz')\vec{e}_2 + (yz' - zy')\vec{e}_1. \end{aligned}$$

□

EXEMPLE 55 — Soient $\vec{u} \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$. Alors $\vec{u} \wedge \vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

DÉFINITION 56

Soit \mathcal{P} un plan de l'espace. On appelle **vecteur normal** \ 平面的法向量 au plan \mathcal{P} un vecteur non nul et orthogonal à tout vecteur du plan \mathcal{P} .



PROPOSITION 57

Soit \mathcal{P} un plan de l'espace. Soit \vec{n} un vecteur non nul. Alors \vec{n} est un vecteur normal à \mathcal{P} si et seulement si \vec{n} est orthogonal à deux vecteurs non colinéaires du plan \mathcal{P} .

PROPOSITION 58

Soit \mathcal{P} un plan de l'espace **dirigé par** les vecteurs \vec{u} et \vec{v} . Alors le vecteur $\vec{u} \wedge \vec{v}$ est un vecteur normal au plan \mathcal{P} .

EXEMPLE 59 — Soit A, B et C trois points de l'espace. Le plan \mathcal{P} passant par les points A, B et C a pour vecteur normal $\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AC}$.

PROPOSITION 60

Soit \mathcal{P} un plan de vecteur normal \vec{n} et passant par le point A . Un point M appartient au plan \mathcal{P} si et seulement si $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$.

2.5.3 Double produit vectoriel

DÉFINITION 61

Soient \vec{u}, \vec{v} et \vec{w} trois vecteurs. On appelle **double produit vectoriel** \ 双重外积 le vecteur $\vec{u} \wedge (\vec{v} \wedge \vec{w})$.

PROPOSITION 62

Soient \vec{u}, \vec{v} et \vec{w} des vecteurs. Alors

$$\vec{u} \wedge (\vec{v} \wedge \vec{w}) = (\vec{u} \cdot \vec{w})\vec{v} - (\vec{u} \cdot \vec{v})\vec{w}.$$

Preuve — Se vérifie avec les coordonnées.

□

REMARQUE 63 — Le produit vectoriel $\vec{x} = \vec{v} \wedge \vec{w}$ est un vecteur normal au plan dirigé par \vec{v} et \vec{w} . Le vecteur $\vec{u} \wedge \vec{x}$, orthogonal à \vec{x} , se trouve dans le plan dirigé par les vecteurs \vec{v} et \vec{w} . Les vecteurs \vec{v}, \vec{w} et $\vec{u} \wedge (\vec{v} \wedge \vec{w})$ sont donc coplanaires.

EXEMPLE 64 — Soit $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ une base orthonormée directe. On a, par exemple,

$$\begin{cases} (\vec{e}_1 \wedge \vec{e}_2) \wedge \vec{e}_3 = \vec{0} \\ (\vec{e}_3 \wedge \vec{e}_1) \wedge \vec{e}_2 = \vec{0} \\ (\vec{e}_2 \wedge \vec{e}_3) \wedge \vec{e}_1 = \vec{0} \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} (\vec{e}_1 \wedge \vec{e}_2) \wedge \vec{e}_1 = \vec{e}_2 \\ (\vec{e}_1 \wedge \vec{e}_2) \wedge \vec{e}_2 = -\vec{e}_1 \\ \dots \end{cases}$$

⚡ En général, $\vec{u} \wedge (\vec{v} \wedge \vec{w}) \neq (\vec{u} \wedge \vec{v}) \wedge \vec{w}$. En effet, le vecteur $\vec{u} \wedge (\vec{v} \wedge \vec{w})$ se trouve dans le plan dirigé par \vec{v} et \vec{w} alors que le vecteur $(\vec{u} \wedge \vec{v}) \wedge \vec{w}$ se trouve dans le plan dirigé par \vec{u} et \vec{v} .

Chapitre 3 Fonctions réelles

L'objectif de ce chapitre est d'apprendre à rédiger en français ce que vous connaissez certainement déjà sur les fonctions. On pourra utiliser des notions étudiées dans le cours d'Analyse 1 après avoir introduit le vocabulaire nécessaire. Une partie du vocabulaire a été donnée dans le chapitre 1.

3.1 GÉNÉRALITÉS SUR LES FONCTIONS

3.1.1 Introduire une fonction

Voici pour commencer différentes manières d'introduire une fonction.

- « Soit f une fonction de \mathcal{D}_f dans \mathbb{R} »,
- « Soit $f : \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction »,
- « Notons $f : \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R} ; x \mapsto \sqrt{x}$ »
- « Posons, pour tout $x \in \mathbb{R}_+$, $f(x) = \sqrt{x}$ »,
- « Soit f la fonction définie sur \mathbb{R}_+^* par $f(x) = \ln(x)$ »,
- « Soit f la fonction définie, pour tout $x \in \mathbb{R}_+^*$, par $f(x) = \ln(x)$ ».

⚠ Il faut bien distinguer f (la fonction) et $f(x)$ (un nombre réel).

Écrire « ... la fonction $f(x)$... » n'a pas de sens car $f(x)$ n'est pas une fonction, c'est l'image de x par la fonction f . On écrira donc « ... la fonction f ... » ou « ... la fonction $f : x \mapsto f(x)$... ». Par exemple, « La fonction $x \mapsto x^2 + 1$ est paire. » et non « La fonction $x^2 + 1$ est paire. »

Parfois, on ne précise pas l'ensemble de définition, soit parce que c'est clair, soit parce qu'il est à déterminer. Par exemple, « Soit $g : x \mapsto \sqrt{x^2 + x - 6}$. »

3.1.2 Intervalles et ensemble de définition

Nous avons déjà vu que l'on peut décrire un ensemble F à l'aide d'une propriété $\mathcal{P} : F = \{x \in E \mid \mathcal{P}(x)\}$ (se lit « l'ensemble des x appartenant à E tels que $\mathcal{P}(x)$ »). Cela signifie que F est l'ensemble des éléments de E qui vérifient la propriété \mathcal{P} .

Par exemple, $P = \{n \in \mathbb{Z} \mid n \text{ est pair}\}$ désigne l'ensemble des nombres pairs, $I = \{x \in \mathbb{R} \mid 0 \leq x \leq 1\}$ désigne l'**intervalle** \[区间\] $[0, 1]$.

Plus généralement, on utilise les intervalles de \mathbb{R} suivants, avec $a < b$:

- | | |
|--|---|
| • $[a, b] = \{x \in \mathbb{R} \mid a \leq x \leq b\}$
(intervalle fermé), | • $]a, b[= \{x \in \mathbb{R} \mid a < x < b\}$
(intervalle ouvert en a , fermé en b), |
| • $]a, b[= \{x \in \mathbb{R} \mid a < x < b\}$
(intervalle ouvert), | • $[a, +\infty[= \{x \in \mathbb{R} \mid a \leq x\}$, |
| • $[a, b[= \{x \in \mathbb{R} \mid a \leq x < b\}$
(intervalle fermé en a , ouvert en b), | • $]a, +\infty = \{x \in \mathbb{R} \mid a < x\}$, |
| | • $] - \infty, b[= \{x \in \mathbb{R} \mid x < b\}$, |
| | • $] - \infty, b] = \{x \in \mathbb{R} \mid x \leq b\}$, |

L'**ensemble vide** \[空集\], noté \emptyset , (l'ensemble qui ne contient aucun élément) et l'ensemble $\mathbb{R} =] - \infty, +\infty[$ sont également des intervalles.

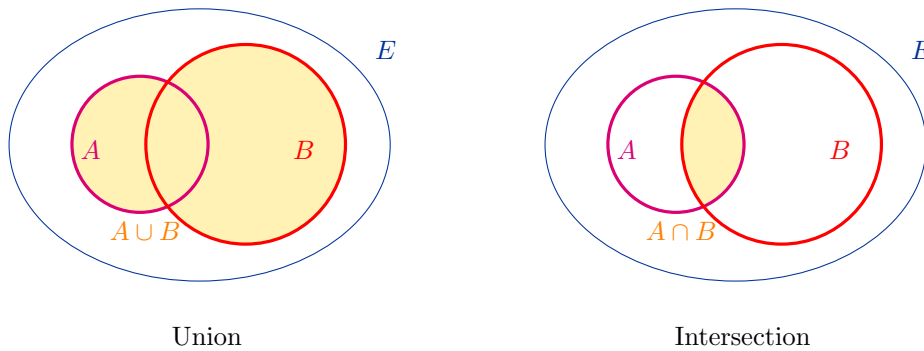
DÉFINITION 1

- On appelle **union** \交集\ de A et B , notée $A \cup B$, l'ensemble des éléments appartenant soit à A , soit à B :

$$A \cup B = \{x \in E \mid x \in A \text{ ou } x \in B\}.$$

- On appelle **intersection** \交集\ de A et B , notée $A \cap B$, l'ensemble des éléments appartenant à A et à B :

$$A \cap B = \{x \in E \mid x \in A \text{ et } x \in B\}.$$



EXEMPLES 2

- $] - \infty, 3] \cup [2, 4] =] - \infty, 4]$,
- $] - 1, 1[\cup [1, 2] =] - 1, 2]$,
- $] - 1, 1] \cap [0, 1[= [0, 1[$,
- $] - 1, 0[\cap [0, 1] = \emptyset$.

REMARQUE 3 — Une intersection d'intervalles est un intervalle mais une union d'intervalles n'est pas toujours un intervalle.

L'ensemble de définition d'une fonction s'écrit souvent sous la forme d'une union d'intervalles.

EXEMPLE 4 — Déterminons l'ensemble de définition de la fonction $f : x \mapsto \sqrt{x^2 + x - 6}$.

La fonction $x \mapsto \sqrt{x}$ est définie sur \mathbb{R}_+ .

Or, pour tout $x \in \mathbb{R}$, $x^2 + x - 6 \geq 0$ si et seulement si $x \in] - \infty, -3] \cup [2, +\infty[$.

Pour trouver cela, on peut par exemple calculer le **discriminant** \判别式\ $\Delta = 1^2 - 4 \times (-6) = 25$ de $x^2 + x - 6$ pour trouver les **racines** $x_1 = \frac{-1 - \sqrt{25}}{2} = -3$ et $x_2 = \frac{-1 + \sqrt{25}}{2} = 2$, et par exemple tracer un **tableau de signes**.

Ainsi, l'ensemble de définition de la fonction f est $\mathcal{D}_f =] - \infty, -3] \cup [2, +\infty[$.

3.1.3 Tableau de variations

3.1.3.a. Monotonie

Étudier le **sens de variations** \变化方向\ d'une fonction sur son ensemble de définition consiste à trouver les intervalles sur lesquels f est croissante et sur lesquels f est décroissante. On résume parfois cela dans un **tableau de variations**.

x	$-\infty$	0	1	$+\infty$
$f(x)$	$-\infty$	1	-10	0

TABLEAU DE VARIATIONS N° 1

⊠ La notion de **monotonie** \单调性\ (être croissant ou être décroissant) n'a de sens que sur un intervalle. Par exemple, la fonction inverse est décroissante sur $\mathbb{R}_-^* =]-\infty, 0[$, sur $\mathbb{R}_+^* =]0, +\infty[$ mais n'est pas décroissante sur $\mathbb{R}^* =]-\infty, 0[\cup]0, +\infty[$ puisque $-1 < 1$ et $f(-1) < f(1)$.

3.1.3.b. Extrema

DÉFINITION 5

Soit I un intervalle de \mathbb{R} et $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction.

- On dit que f admet un **maximum** (global) \最大值\ en a si, pour tout $x \in I$, $f(x) \leq f(a)$.
On appelle $f(a)$ le maximum de f et on note $f(a) = \max(f)$ ou $\max_{x \in I}(f(x))$.
- On dit que f admet un **maximum local** \极大值\ en a s'il existe $h > 0$ tel que pour tout $x \in I \cap]a - h, a + h[$, $f(x) \leq f(a)$.
- On dit que f admet un **minimum** (global) \最小值\ en a si pour tout $x \in I$, $f(a) \leq f(x)$.
On appelle $f(a)$ le minimum de f et on note $f(a) = \min(f)$ ou $\min_{x \in I}(f(x))$.
- On dit que f admet un **minimum local** \极小值\ en a s'il existe $h > 0$ tel que pour tout $x \in I \cap]a - h, a + h[$, $f(a) \leq f(x)$.

REMARQUE 6 — Si une fonction admet un maximum ou un minimum, on dit qu'elle admet un **extremum** \极值点\ (ou des extrema).

Sur un tableau de variations, on repère facilement les extrema.

EXEMPLE 7 — Reprenons le tableau de variations n° 1.

- La fonction f admet un maximum en 0 , qui vaut 1 .
- La fonction f n'admet pas de minimum.
- La fonction f admet un minimum local en 1 , qui vaut -10 .

REMARQUE 8 — Une fonction peut ne pas avoir de minimum ou maximum et si elle en a, il n'est pas forcément atteint en un unique élément.

EXEMPLE 9 — La fonction \cos admet un maximum, qui vaut 1 , atteint en tout point de $\{2k\pi \mid k \in \mathbb{Z}\}$.

3.1.3.c. Limites

Lorsque l'on étudie une fonction, on s'intéresse généralement aux **limites** \极限\ de la fonction aux **bornes** \定义域的界\ de son ensemble des définition.

Si f admet une **limite** ℓ en a \存在极限\, on note :

$\lim_{x \rightarrow a} f(x) = \ell$ (se lit « limite de $f(x)$ lorsque x tend vers a égale ℓ » ou « limite de $f(x)$ en a vaut/égale ℓ »)

ou $f(x) \xrightarrow{x \rightarrow a} \ell$ (se lit « $f(x)$ tend vers ℓ lorsque x tend vers a »)

EXEMPLES 10

- Sur le tableau de variations précédent, $\lim_{x \rightarrow -\infty} f(x) = -\infty$ et $\lim_{x \rightarrow +\infty} f(x) = 0$.
- Les fonctions sin et cos n'admettent pas de limite en $\pm\infty$.

Nous ne revenons pas sur les opérations et calculs de limites vus en Analyse 1.

3.1.4 Image d'un intervalle par une fonction

DÉFINITION 11

Soit $f : \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction. Pour tout $x \in \mathcal{D}_f$ et tout $y \in \mathbb{R}$, si $y = f(x)$, on dit que y est l'**image** de x par f et que x est un **antécédent** \原象 de y .

DÉFINITION 12

Soit $f : \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction. Soit I un intervalle inclus dans \mathcal{D}_f . L'**image** de I par la fonction f , noté $f(I)$, est l'ensemble des images des éléments x appartenant à I :

$$f(I) = \{f(x) \mid x \in I\} = \{y \in \mathbb{R} \mid \exists x \in I, y = f(x)\}.$$

On peut utiliser un tableau de variations pour déterminer l'image d'un intervalle I par une fonction f .

EXEMPLES 13

- En reprenant le tableau de variations n° 1, l'image de $[0, 1]$ par la fonction f est $f([0, 1]) = [-10, 1]$.
- L'image de l'intervalle $[-1, 3[$ par la fonction $f : x \mapsto x^2$ est $f(I) = [0, 9[$.
- L'image de $\pi\mathbb{Z} = \{k\pi \mid k \in \mathbb{Z}\}$ par la fonction sin est $\{0\}$.
- L'image de l'intervalle $[0.13, 5.8]$ par la **fonction partie entière** E \取整函数 est $\{0, 1, 2, 3, 4, 5\}$.

REMARQUE 14 — L'image d'un intervalle n'est donc pas forcément un intervalle.

DÉFINITION 15

Soit $f : \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction. On dit que f est à **valeurs dans** A si pour tout $x \in \mathcal{D}_f$, $f(x) \in A$. Autrement dit, $f(\mathcal{D}_f) \subset A$.

EXEMPLES 16

- La fonction $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} ; x \mapsto x^2$ est à valeurs dans \mathbb{R}_+ .
- La fonction sin est à valeurs dans $[-1, 1]$.

REMARQUE 17 — Revenons sur les différentes manières de décrire un ensemble.

- On peut donner la liste de tous les éléments de l'ensemble E entre accolades $\{ \}$.
Par exemple, $E_1 = \{a, b, c, d\}$, $E_2 = \{x_1, x_2, \dots, x_n\}$, $E_3 = \{1, 2, 3, 4\}$ ou $E_4 = \{1, \dots, n\}$ avec $n \in \mathbb{N}^*$. E_1 est parfois noté $\llbracket 1, 4 \rrbracket$ et E_2 est parfois noté $\llbracket 1, n \rrbracket$.
L'ordre des éléments n'a pas d'importance : $\{a, b\} = \{b, a\}$. Généralement, un élément apparaît une seule fois : $\{a, b, a\} = \{a, b\}$.
- On peut décrire un ensemble F à l'aide d'une propriété \mathcal{P} (voir paragraphe précédent).
- Enfin, comme on vient de le voir, un ensemble peut se noter $\{f(x), x \in E\}$ (se lit « l'ensemble des f de x avec x appartenant à E ») où f est une fonction de E dans F .
Par exemple, l'ensemble P des nombres pairs peut aussi se noter $P = \{2k, k \in \mathbb{Z}\}$.
L'ensemble des carrés parfaits est l'ensemble $\{x^2, x \in \mathbb{N}\} = \{0^2, 1^2, 2^2, 3^2, \dots\} = \{0, 1, 4, 9, \dots\}$.

3.1.5 Opérations sur les fonctions

DÉFINITION 18

Soient $f : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ et $g : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ deux fonctions définies sur un même ensemble \mathcal{D} . Soit $\lambda \in \mathbb{R}$.

- La **somme** de f et g est la fonction, notée $f + g$, définie, pour tout $x \in \mathcal{D}$, par

$$(f + g)(x) = f(x) + g(x).$$

- La **différence** de f par g est la fonction, notée $f - g$, définie, pour tout $x \in \mathcal{D}$, par

$$(f - g)(x) = f(x) - g(x).$$

- Le **produit** de f et g est la fonction, notée fg , définie, pour tout $x \in \mathcal{D}$ par

$$(fg)(x) = f(x)g(x).$$

- Le **produit** de f et λ est la fonction, notée λf , définie, pour tout $x \in \mathcal{D}$, par

$$(\lambda f)(x) = \lambda f(x).$$

- Si la fonction g ne s'annule pas, le **quotient** $\left(\frac{f}{g}\right)$ de f par g est la fonction, notée $\frac{f}{g}$ (se lit « f sur g »), définie, pour tout $x \in \mathcal{D}$, par

$$\left(\frac{f}{g}\right)(x) = \frac{f(x)}{g(x)}.$$

DÉFINITION 19

Soient $f : \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}$ et $g : \mathcal{D}_g \rightarrow \mathbb{R}$ deux fonctions définies sur des ensembles \mathcal{D}_f et \mathcal{D}_g . On suppose que la fonction f est à valeurs dans \mathcal{D}_g . La **composée** $g \circ f$ (se lit « g rond f ») $\left(\text{函数 } f \text{ 和 } g \text{ 的复合}\right)$ est la fonction définie, pour tout $x \in \mathcal{D}_f$, par

$$(g \circ f)(x) = g(f(x)).$$

EXEMPLE 20 — Soient f et g les fonctions définies par

$$\begin{aligned} f : \mathbb{R} &\longrightarrow \mathbb{R} & \text{et} & & g : \mathbb{R} &\longrightarrow \mathbb{R} \\ x &\longmapsto x^2 & & & x &\longmapsto x + 1 \end{aligned}$$

Pour tout $x \in \mathbb{R}$, on a $(g \circ f)(x) = g(f(x)) = f(x) + 1 = x^2 + 1$

et $(f \circ g)(x) = f(g(x)) = (g(x))^2 = (x + 1)^2 = x^2 + 2x + 1$.

Donc $g \circ f$ et $f \circ g$ ne sont pas égales.

3.2 CONTINUITÉ ET DÉRIVABILITÉ

3.2.1 Continuité

DÉFINITION 21

- Soit $f : \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction. Soit $a \in \mathcal{D}_f$. On dit que f est **continue en a** $\left(\text{在 } a \text{ 点连续}\right)$ si $\lim_{x \rightarrow a} f(x) = f(a)$.
- L'ensemble des fonctions continues sur un ensemble \mathcal{D} , c'est-à-dire continues en tout point de \mathcal{D} , est noté $\mathcal{C}(\mathcal{D}, \mathbb{R})$.

PROPOSITION 22

- Les **fonctions usuelles** \常用函数\ du tableau p.3 sont continues sur leur ensemble de définition.
- Soient $f : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ et $g : \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ deux fonctions et $\lambda \in \mathbb{R}$. Si f et g sont des fonctions continues sur D alors $f + g$, fg , λf et $\frac{f}{g}$ (si g ne s'annule pas sur D) sont continues sur D .
- Soient $f : \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}$ et $g : \mathcal{D}_g \rightarrow \mathbb{R}$ deux fonctions telles que f est à valeurs dans \mathcal{D}_g . Si f et g sont continues alors $g \circ f$ est continue sur \mathcal{D}_f .
- Soient I et J deux intervalles et $f : I \rightarrow J$ une fonction **bijjective de I sur J** \从到J的双射\. Si f est continue sur I alors sa **bijection réciproque** \逆映射\ f^{-1} (se lit « f moins -1 ») est continue sur J .

Il existe des fonctions non continues.

EXEMPLE 23 — La fonction partie entière E n'est pas continue sur \mathbb{R} . Elle est **discontinue** \不连续\ en tout point $n \in \mathbb{Z}$. Par exemple, la limite de E à gauche en 1 vaut 0 ($\lim_{x \rightarrow 1^-} E(x) = 0$) et la limite de E à droite en 1 vaut 1 ($\lim_{x \rightarrow 1^+} E(x) = 1$).

3.2.2 Dérivabilité

3.2.2.a. Définitions et formules

DÉFINITION 24

- Soit $f : \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}$. Soit $a \in \mathcal{D}_f$. On dit que f est **dérivable en a** \在a点可导\ si $\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x) - f(a)}{x - a}$ existe et est finie. Si c'est le cas, cette limite s'appelle la **dérivée de f en a** \a点的导数\, et est notée $f'(a)$ (se lit « f prime de a ») ou $\frac{df}{dx}(a)$ (se lit « d de f sur dx en a »).
- L'ensemble des fonctions dérivables sur un ensemble D , c'est-à-dire dérivables en tout point de D , est noté $\mathcal{D}(D, \mathbb{R})$.
- Pour tout $f \in \mathcal{D}(D, \mathbb{R})$, la fonction $x \mapsto f'(x)$, notée f' , est appelée la **dérivée de f** .

⚠ On n'écrit pas $(f(x))'$, cela n'a pas de sens car $f(x)$ est un nombre, mais $f'(x)$.

EXEMPLE 25 — Les fonctions usuelles du tableau p.3 sont dérivables sur leur ensemble de définition, sauf la fonction racine carrée et la fonction valeur absolue qui ne sont pas dérivables en 0.

DÉFINITION 26

Soit $f : \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}$. Soit $a \in \mathcal{D}_f$. La **tangente de f en a** \a点的切线\ est la droite d'équation $y = f(a) + (x - a)f'(a)$.

PROPOSITION 27

Soit $f : \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}$. Soit $a \in \mathcal{D}_f$. Si f est dérivable en a alors f est continue en a .

⚠ La réciproque est fautive, la fonction $x \mapsto |x|$ est continue en 0 mais n'est pas dérivable en 0.

PROPOSITION 28

- Soient $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ et $g : D \rightarrow \mathbb{R}$ deux fonctions et $\lambda \in \mathbb{R}$. Si f et g sont dérivables sur D alors $f + g$, fg , λf et $\frac{f}{g}$ (si g ne s'annule pas sur I) sont dérivables sur D et on a

$$(f + g)' = f' + g', \quad (fg)' = f'g + fg', \quad (\lambda f)' = \lambda f' \quad \text{et} \quad \left(\frac{f}{g}\right)' = \frac{f'g - fg'}{g^2}.$$

- Soient $f : \mathcal{D}_f \rightarrow \mathbb{R}$ et $g : \mathcal{D}_g \rightarrow \mathbb{R}$ deux fonctions telles que f est à valeurs dans \mathcal{D}_g . Si f et g sont dérivables alors $g \circ f$ est dérivable sur \mathcal{D}_f et

$$(g \circ f)' = f' \times (g' \circ f).$$

- Soient I et J deux intervalles. Soit $f : I \rightarrow J$ une fonction bijective de I sur J . Si f est dérivable sur I et si f' ne s'annule pas, alors la bijection réciproque de f , f^{-1} , est dérivable sur J et

$$(f^{-1})' = \frac{1}{f' \circ f^{-1}}.$$

Voici le tableau avec les dérivées des fonctions usuelles et l'ensemble de dérivabilité.

Fonction f	Ensemble de définition	Ensemble de dérivabilité	Dérivée f'
λ où $\lambda \in \mathbb{R}$	\mathbb{R}	\mathbb{R}	0
x^n où $n \in \mathbb{Z}^*$	$\begin{cases} \mathbb{R} \text{ si } n > 0 \\ \mathbb{R}^* \text{ si } n < 0 \end{cases}$	$\begin{cases} \mathbb{R} \text{ si } n > 0 \\ \mathbb{R}^* \text{ si } n < 0 \end{cases}$	nx^{n-1}
\sqrt{x}	\mathbb{R}_+	\mathbb{R}_+^*	$\frac{1}{2\sqrt{x}}$
$\cos(x)$	\mathbb{R}	\mathbb{R}	$-\sin(x)$
$\sin(x)$	\mathbb{R}	\mathbb{R}	$\cos(x)$
$\tan(x)$	$]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[+ \pi\mathbb{Z}$	$]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[+ \pi\mathbb{Z}$	$1 + \tan(x)^2 = \frac{1}{\cos(x)^2}$
$\exp(x)$	\mathbb{R}	\mathbb{R}	$\exp(x)$
$\ln(x)$	\mathbb{R}_+^*	\mathbb{R}_+^*	$\frac{1}{x}$
$\arccos(x)$ (se lit « arc cosinus »)	$[-1, 1]$	$] -1, 1[$	$-\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$
$\arcsin(x)$ (se lit « arc sinus »)	$[-1, 1]$	$] -1, 1[$	$\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$
$\arctan(x)$ (se lit « arc tangente »)	\mathbb{R}	\mathbb{R}	$\frac{1}{1+x^2}$
$\text{ch}(x)$ (se lit « cosinus hyperbolique »)	\mathbb{R}	\mathbb{R}	$\text{sh}(x)$
$\text{sh}(x)$ (se lit « sinus hyperbolique »)	\mathbb{R}	\mathbb{R}	$\text{ch}(x)$

Preuve —

Démontrons, par exemple, le résultat pour tan et arccos.

• Sur $]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[+ \pi\mathbb{Z}$, sin et cos sont dérivables et cos ne s'annule pas. On a donc, pour tout $x \in]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[+ \pi\mathbb{Z}$,

$$\tan'(x) = \frac{\cos^2(x) + \sin^2(x)}{\cos^2(x)}.$$

On en déduit que $\tan'(x) = \frac{1}{\cos^2(x)}$ et $\tan'(x) = 1 + \frac{\sin^2(x)}{\cos^2(x)} = 1 + \tan^2(x)$.

• La fonction $\cos :]0, \pi[\rightarrow]-1, 1[$ est bijective, dérivable sur $]0, \pi[$ et sa dérivée, $-\sin$, ne s'annule pas sur $]0, \pi[$. Donc par dérivation d'une fonction réciproque, on a

$$\arccos'(x) = \frac{1}{(\cos' \circ \arccos)(x)} = \frac{1}{-\sin(\arccos(x))} = -\frac{1}{\sqrt{1 - \cos^2(\arccos(x))}} = -\frac{1}{\sqrt{1 - x^2}}.$$

□

REMARQUE 29 — La relation $\frac{1}{\cos^2(x)} = 1 + \tan^2(x)$ est parfois utile.

Par exemple, pour tout $x \in]-\pi, \pi[+ 2\pi\mathbb{Z}$, si on pose $t = \tan\left(\frac{x}{2}\right)$, en utilisant les formules de trigonométrie et cette relation, on obtient les formules suivantes :

$$\cos(x) = \frac{1 - t^2}{1 + t^2}, \quad \sin(x) = \frac{2t}{1 + t^2} \quad \text{et} \quad \tan(x) = \frac{2t}{1 - t^2}.$$

3.2.2.b. Étude des variations d'une fonction

PROPOSITION 30

Soit I un **intervalle** de \mathbb{R} . Soit $f \in \mathcal{D}(I, \mathbb{R})$. Alors

- f est constante si et seulement si f' est nulle sur I .
- f est croissante (resp. décroissante) sur I si et seulement si f' est positive (resp. négative) sur I .
- f est strictement croissante (resp. strictement décroissante) si et seulement si f' est positive et f' est non nulle sur tout intervalle $[a, b]$ avec $a < b$. En particulier, si f' est strictement positive (resp. strictement négative) sauf éventuellement en un **nombre fini de points** \有限个点 alors f est strictement croissante (resp. strictement décroissante) sur I .

⚠ Ce théorème est faux si I n'est pas un intervalle.

MÉTHODE 31 — Soit $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ et $g : I \rightarrow \mathbb{R}$ deux fonctions dérivables sur l'intervalle I .

- Pour montrer que $f = g$ sur l'intervalle I , on peut montrer que $f' = g'$, puis montrer que pour un certains $x_0 \in I$, $f(x_0) = g(x_0)$. Cela revient à montrer que la fonction $f - g$ est nulle.
- Pour montrer que $f \leq g$ sur l'intervalle I , on peut montrer que la fonction $g - f$ est positive en étudiant par exemple ses variations.

EXEMPLE 32 — Montrons que pour tout $x \in]-1, +\infty[$, $\ln(1 + x) \leq x$.

Posons, pour tout $x \in]-1, +\infty[$, $h(x) = x - \ln(1 + x)$. Alors h est dérivable sur $]-1, +\infty[$ et pour tout $x \in]-1, +\infty[$, $h'(x) = 1 - \frac{1}{1+x} = \frac{x}{x+1}$.

On en déduit le tableau de variations suivant :

x	-1	0	$+\infty$
$h'(x)$		-	+
$h(x)$			

D'après le tableau de variations, on en déduit que pour tout $x \in]-1, +\infty[$, $h(x) \geq 0$.

Donc, pour tout $x \in]-1, +\infty[$, $\ln(1 + x) \leq x$.

3.2.2.c. Dérivées successives

Si une fonction f est dérivable sur D et si sa dérivée f' est également dérivable sur D , alors la fonction $(f')'$ est notée f'' (se lit « f seconde ») et est appelée la **dérivée seconde** \二阶导数\ de f . On dit que f est deux fois dérivable sur D .

Plus généralement, on peut définir la **dérivée n -ième** \n阶导数\ de f , si elle existe.

DÉFINITION 33

Soit $f : D \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction. On définit les **dérivées successives** \逐次导数\ de f sur D par

$$\begin{cases} f^{(0)} = f \\ \forall n \in \mathbb{N}, f^{(n+1)} = (f^{(n)})' \quad (\text{à condition que } f^{(n)} \text{ existe}) \end{cases} .$$

Soit $n \in \mathbb{N}$. Si la fonction $f^{(n)}$ est bien définie, on l'appelle la **dérivée n -ième de f** ou la **dérivée d'ordre n** \n级微商\. On dit que f est n fois dérivable sur D .

Si pour tout $n \in \mathbb{N}$, f est n fois dérivable sur D , on dit que f est **indéfiniment dérivable** \无穷阶可导\.

REMARQUES 34

- On note souvent f, f', f'' plutôt que $f^{(0)}, f^{(1)}, f^{(2)}$.
- La proposition 28 se généralise aux dérivées successives.

EXEMPLES 35

- Pour tout $n \in \mathbb{N}$, \exp est n fois dérivable et $\exp^{(n)} = \exp$.
- Soit $n \in \mathbb{N}$. Pour tout $k \in \mathbb{N}$, la fonction $f : x \mapsto x^n$ est k fois dérivable et, pour tout $x \in \mathbb{R}$,

$$f^{(k)}(x) = \begin{cases} n \times (n-1) \times \dots \times (n-k+1)x^{n-k} = \frac{n!}{(n-k)!}x^{n-k} & \text{si } k \leq n \\ 0 & \text{si } k > n \end{cases} .$$

3.3 PRIMITIVES ET INTÉGRALES

DÉFINITION 36

Soit $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction. On dit que $F : I \rightarrow \mathbb{R}$ est une **primitive** \原函数\ de f sur I si F est dérivable sur I de dérivée f :

$$F' = f.$$

EXEMPLE 37 — Les fonctions $x \mapsto x^2$, $x \mapsto x^2 + 1$ ou encore $x \mapsto x^2 - 5$ sont des primitives de la fonction $x \mapsto 2x$.

Sur un intervalle, les primitives d'une fonction sont égales à **constante près** \相差一个常数\. Plus précisément :

PROPOSITION 38

Si F et G sont deux primitives de f sur un intervalle I , alors il existe $\lambda \in \mathbb{R}$, tel que $G = F + \lambda$.

Preuve — Soient F et G des primitives de f . On a donc $G' = f = F'$, donc $(G - F)' = 0$. La fonction $G - F$ est donc constante. Il existe donc $\lambda \in \mathbb{R}$ tel que $G - F = \lambda$. D'où $G = F + \lambda$. \square

THÉORÈME 39

Toute fonction $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ continue sur l'intervalle I admet des primitives sur I .

Une primitive se note parfois $\int f(x)dx$ (se lit « intégrale de f de x d x »).

Les primitives usuelles se lisent dans le tableau p.49, en faisant la lecture de droite à gauche, et on peut toujours ajouter une constante.

Des formules de dérivation, on déduit que toute fonction de la forme $f' \times (g' \circ f)$ admet $g \circ f$ comme primitive.

EXEMPLES 40

- Une primitive de $x \mapsto u'(x)e^{u(x)}$ est $x \mapsto e^{u(x)}$.
- Une primitive de $x \mapsto \frac{u'(x)}{u(x)}$ est $x \mapsto \ln(|u(x)|)$.
- Pour $n \neq -1$, une primitive de $x \mapsto u'(x)u(x)^n$ est $x \mapsto \frac{u(x)^{n+1}}{n+1}$.
- Une primitive de $x \mapsto u'(x) \cos(u(x))$ est $x \mapsto \sin(u(x))$.
- Une primitive de $x \mapsto \frac{u'(x)}{1+u(x)^2}$ est $x \mapsto \arctan(u(x))$.

EXEMPLE 41 — Une primitive de $x \mapsto \frac{2}{4x^2+1}$ est $x \mapsto \arctan(2x)$.

PROPOSITION 42

Soit $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction continue sur l'intervalle I . Soit F une primitive de f sur I . Alors, pour tout $(a, b) \in \mathbb{R}^2$,

$$\int_a^b f(t)dt = [F(t)]_a^b = F(b) - F(a).$$

($\int_a^b f(t)dt$ se lit « *intégrale* \int entre a et b de f de t dt . »)

EXEMPLE 43 — $\int_1^2 \frac{x}{x^2+1} dx = \left[\frac{1}{2} \ln(x^2+1) \right]_1^2 = \frac{1}{2} \ln\left(\frac{5}{2}\right)$.

PROPOSITION 44

Soient $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ et $g : I \rightarrow \mathbb{R}$ deux fonctions continues sur I et $(\lambda, \mu) \in \mathbb{R}^2$. Soient $(a, b) \in I^2$.

- $\int_a^b f(t)dt = - \int_b^a f(t)dt$.
- **Linéarité** : $\int_a^b (\lambda f(t) + \mu g(t))dt = \lambda \int_a^b f(t)dt + \mu \int_a^b g(t)dt$.
- **Positivité** : Si f est positive sur $[a, b]$ (avec $a \leq b$) alors $\int_a^b f(t)dt \geq 0$.
- **Croissance** : Si $f \leq g$ sur $[a, b]$ (avec $a \leq b$) alors $\int_a^b f(t)dt \leq \int_a^b g(t)dt$.
- **Relation de Chasles** : Pour tout $c \in I$, $\int_a^b f(t)dt = \int_a^c f(t)dt + \int_c^b f(t)dt$.
- **Inégalité triangulaire** : $\left| \int_a^b f(t)dt \right| \leq \int_a^b |f(t)| dt$.

EXEMPLE 45 — $\int_0^{2\pi} |\sin(t)|dt = \int_0^\pi \sin(t)dt - \int_\pi^{2\pi} \sin(t)dt = [-\cos(t)]_0^\pi - [-\cos(t)]_\pi^{2\pi} = 4$.

PROPOSITION 46

Soit $f : I \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction continue sur l'intervalle I . Soit $a \in I$. La fonction $x \mapsto \int_a^x f(t)dt$ est l'unique primitive de f qui s'annule en a .

3.4 QUELQUES FONCTIONS USUELLES

3.4.1 Fonctions polynomiales et rationnelles

DÉFINITION 47

• On appelle **fonction polynomiale** \多项式函数\ toute fonction $P : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ de la forme

$$x \mapsto a_0 + a_1x + \dots + a_nx^n,$$

avec $a_0, \dots, a_n \in \mathbb{R}$. Les a_i sont appelés les **coefficients** \系数\ de P . Si $a_n \neq 0$, alors n est le **degré** \次数\ de P .

• Le quotient d'une fonction polynomiale par une fonction polynomiale non nulle est appelé une **fonction rationnelle** \有理函数\.

DÉFINITION 48

Soit $P : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction polynomiale. Soit $\lambda \in \mathbb{R}$. On dit que λ est **racine** \根\ de P si $P(\lambda) = 0$.

PROPOSITION 49

Soit $P : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction polynomiale. Soit $\lambda \in \mathbb{R}$. Si $\lambda \in \mathbb{R}$ est racine de P , on peut factoriser P par $X - \lambda$: il existe une fonction polynomiale $Q : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ telle que $P = (X - \lambda)Q$.

EXEMPLE 50 — On remarque que -1 est racine de la fonction polynomiale $x \mapsto x^3 - 2x^2 - 2x + 1$ et on obtient $x^3 - 2x^2 - 2x + 1 = (x + 1)(x^2 - 3x + 1)$.

Considérons la fonction rationnelle $f : \mathbb{R} \setminus \{-1\} \rightarrow \mathbb{R}$; $x \mapsto \frac{x^3 - 2x^2 - 2x + 1}{x + 1}$.

Alors une simplification de f est $f(x) = x^2 - 3x + 1$.

3.4.2 Fonctions exponentielle et logarithme

DÉFINITION 51

L'unique primitive de $x \mapsto \frac{1}{x}$ sur \mathbb{R}_+^* qui s'annule en 1 est appelée **logarithme népérien** et notée \ln .

PROPOSITION 52

Soit $(x, y) \in \mathbb{R}_+^{*2}$. Alors $\ln(xy) = \ln(x) + \ln(y)$.

En particulier, $\ln\left(\frac{1}{x}\right) = -\ln(x)$, $\ln\left(\frac{x}{y}\right) = \ln(x) - \ln(y)$ et pour tout $n \in \mathbb{Z}$, $\ln(x^n) = n \ln(x)$.

Preuve — Soit $y \in \mathbb{R}_+^*$. Posons, pour tout $x \in \mathbb{R}_+^*$, $\varphi(x) = \ln(xy) - \ln(x) - \ln(y)$. Alors φ est dérivable sur \mathbb{R}_+^* et $\varphi'(x) = \frac{y}{xy} - \frac{1}{x} = 0$. Donc φ est constante sur l'intervalle \mathbb{R}_+^* . Comme $\varphi(1) = 0$, pour tout $x \in \mathbb{R}_+^*$, $\ln(xy) = \ln(x) + \ln(y)$.

Soit $x \in \mathbb{R}_+^*$. Pour $y = \frac{1}{x}$, on obtient $0 = \ln(1) = \ln(x) + \ln\left(\frac{1}{x}\right)$. Donc $\ln\left(\frac{1}{x}\right) = -\ln(x)$.

On en déduit $\ln\left(\frac{x}{y}\right) = \ln\left(x \times \frac{1}{y}\right) = \ln(x) + \ln\left(\frac{1}{y}\right) = \ln(x) - \ln(y)$.

Par récurrence sur $n \in \mathbb{N}$, on obtient $\ln(x^n) = n \ln(x)$.

Soit $n \in \mathbb{Z} \setminus \mathbb{N}$. Posons $p = -n \in \mathbb{N}$. Alors $\ln(x^n) = \ln\left(\frac{1}{x^p}\right) = -\ln(x^p) = -p \ln(x) = n \ln(x)$. □

PROPOSITION 53

- $\lim_{x \rightarrow +\infty} \ln(x) = +\infty$,
- $\lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{\ln(x)}{x} = 0$,
- $\lim_{x \rightarrow 0} \ln(x) = -\infty$,
- $\lim_{x \rightarrow 0} x \ln(x) = 0$.

Preuve —

• La fonction \ln est croissante puisque de dérivée positive. Elle admet donc une limite $\ell \in \mathbb{R} \cup \{+\infty\}$ en $+\infty$.

On a $\ln(2^n) = n \ln(2) \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} +\infty$ car $\ln(2) > 0$. Mais $\ln(2^n) \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} \ell$ par hypothèse.

Donc par unicité de la limite, $\lim_{x \rightarrow +\infty} \ln(x) = +\infty$.

• Pour tout $x \in \mathbb{R}_+^*$, posons $t = \frac{1}{x}$. Alors $t \xrightarrow{x \rightarrow 0} +\infty$, donc $\ln(x) = -\ln(t) \xrightarrow{x \rightarrow 0} -\infty$.

• Soit $x > 1$. On a $\ln(\sqrt{x}) \leq \sqrt{x} - 1 \leq \sqrt{x}$. Or $\ln(x) = 2 \ln(\sqrt{x})$.

Donc $\ln(x) \leq 2\sqrt{x}$. Donc $0 \leq \frac{\ln(x)}{\sqrt{x}} \leq \frac{1}{2\sqrt{x}}$.

Donc par encadrement, $\lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{\ln(x)}{x} = 0$.

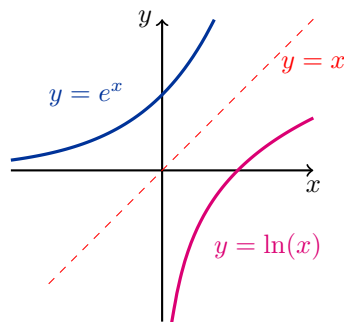
• Pour tout $x \in \mathbb{R}_+^*$, posons $t = \frac{1}{x}$. Alors $t \xrightarrow{x \rightarrow 0} +\infty$, donc $x \ln(x) = -x \ln\left(\frac{1}{x}\right) = -\frac{\ln(t)}{t} \xrightarrow{x \rightarrow 0} 0$. □

DÉFINITION 54

La bijection réciproque de la fonction $\ln : \mathbb{R}_+^* \rightarrow \mathbb{R}$ est la fonction **exponentielle**, notée \exp . Elle est définie par

$$\begin{aligned} \exp : \mathbb{R} &\longrightarrow \mathbb{R}_+^* \\ x &\longmapsto \exp(x) = y \text{ tel que } y > 0 \text{ et } \ln(y) = x \end{aligned}$$

REMARQUE 55 — Pour tout $x \in \mathbb{R}$, $\ln(\exp(x)) = x$ et pour tout $x \in \mathbb{R}_+^*$, $\exp(\ln(x)) = x$.



PROPOSITION 56

Pour tout $(x, y) \in \mathbb{R}^2$, $\exp(x + y) = \exp(x) \exp(y)$. En particulier, pour tout $x \in \mathbb{R}$, $\exp(-x) = \frac{1}{\exp(x)}$ et pour tout $n \in \mathbb{Z}$, $\exp(nx) = \exp(x)^n$.

Preuve — Pour tout $(x, y) \in \mathbb{R}^2$, $\ln(\exp(x) \exp(y)) = \ln(\exp(x)) + \ln(\exp(y)) = x + y$, donc $\exp(x) \exp(y) = \exp(x + y)$.

Pour tout $x \in \mathbb{R}$, $\ln\left(\frac{1}{\exp(x)}\right) = -\ln(\exp(x)) = -x$, donc $\exp(-x) = \frac{1}{\exp(x)}$.

Pour tout $x \in \mathbb{R}$ et tout $n \in \mathbb{Z}$, $\ln(\exp(x)^n) = n \ln(\exp(x)) = nx$, donc $\exp(x)^n = \exp(nx)$. □

PROPOSITION 57

- $\lim_{x \rightarrow -\infty} \exp(x) = 0,$
- $\lim_{x \rightarrow +\infty} \exp(x) = +\infty,$
- $\lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{\exp(x)}{x} = +\infty.$

Preuve — La fonction \exp est continue et strictement croissante sur \mathbb{R} et $\exp(\mathbb{R}) =]0, +\infty[.$

Donc $\lim_{x \rightarrow -\infty} \exp(x) = 0$ et $\lim_{x \rightarrow +\infty} \exp(x) = +\infty.$

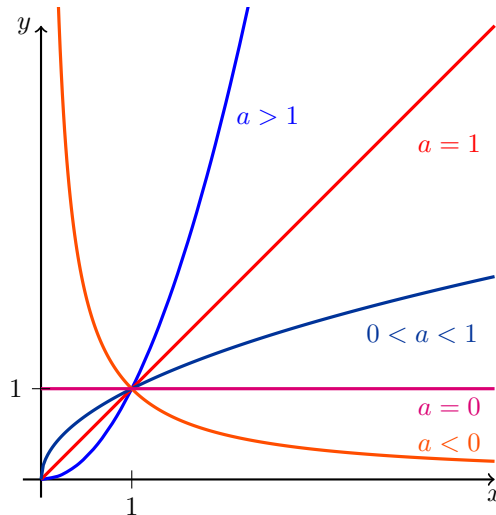
Posons $t = \exp(x)$. Alors $t \xrightarrow{x \rightarrow +\infty} +\infty$ et $\frac{\exp(x)}{x} = \frac{t}{\ln(t)} = \frac{1}{\frac{\ln(t)}{t}} \xrightarrow{x \rightarrow +\infty} +\infty.$ □

3.4.3 Fonctions puissances

DÉFINITION 58

Soit $x \in \mathbb{R}_+^*.$

- Pour tout $a \in \mathbb{R}$, on définit le nombre réel x **puissance a** \ 幂函数 \ par $x^a = \exp(a \ln(x)).$
- Pour tout $n \in \mathbb{N}^*$, on définit la **racine n -ième** \ n 次根 \ de x le nombre réel $\sqrt[n]{x} = x^{\frac{1}{n}}.$



PROPOSITION 59

Soit $a \in \mathbb{R}.$

- La fonction $x \mapsto x^a$ est définie et dérivable sur $\mathbb{R}_+^*,$ de dérivée $x \mapsto ax^{a-1}.$
- Si $a > 0,$ on **prolonge** \ 延拓 \ la fonction $x \mapsto x^a$ en 0 en posant $0^a = 0.$ On obtient une fonction définie et continue sur $\mathbb{R}_+.$ On parle de **prolongement par continuité** \ 连续性延拓 \ en 0.
- Si $a > 0,$ $\lim_{x \rightarrow +\infty} x^a = +\infty$ et $\lim_{x \rightarrow 0} x^a = 0.$
- Si $a < 0,$ $\lim_{x \rightarrow +\infty} x^a = 0$ et $\lim_{x \rightarrow 0} x^a = +\infty.$

Preuve —

- Posons $f_a : \mathbb{R}_+^* \rightarrow \mathbb{R}; x \mapsto x^a.$ Alors, pour tout $x \in \mathbb{R}_+^*, f_a(x) = \exp(a \ln(x)),$ donc f_a est bien définie sur \mathbb{R}_+^* et

$$f'_a(x) = \frac{a}{x} \exp(a \ln(x)) = a \exp((a-1) \ln(x)) = ax^{a-1}.$$

- Soit $a > 0.$ Alors $a \ln(x) \xrightarrow{x \rightarrow 0} -\infty$ et donc $x^a = \exp(a \ln(x)) \xrightarrow{x \rightarrow 0} 0.$ Donc f_a est continue en 0 en posant $0^a = 0.$
- Soit $a > 0.$ D'après le point précédent, $\lim_{x \rightarrow 0} x^a = 0.$ De plus, $a \ln(x) \xrightarrow{x \rightarrow +\infty} +\infty$ et donc $x^a = \exp(a \ln(x)) \xrightarrow{x \rightarrow +\infty} +\infty.$
- Soit $a < 0.$ Alors $a \ln(x) \xrightarrow{x \rightarrow 0} +\infty$ et donc $x^a = \exp(a \ln(x)) \xrightarrow{x \rightarrow 0} +\infty.$ De plus, $a \ln(x) \xrightarrow{x \rightarrow +\infty} -\infty$ et donc $x^a = \exp(a \ln(x)) \xrightarrow{x \rightarrow +\infty} 0.$ □

REMARQUES 60

- Si $a = n \in \mathbb{Z}$, on retrouve les **puissances entières** \整数幂\ puisque

$$\exp(n \ln(x)) = (\exp(\ln(x)))^n = x^n.$$

- La racine n -ième de x , $y = \sqrt[n]{x}$, vérifie $y^n = x$.

PROPOSITION 61

Soient $(x, y) \in \mathbb{R}_+^{*2}$ et $(a, b) \in \mathbb{R}^2$.

- $\ln(x^a) = a \ln(x)$,
- $x^a \times x^b = x^{a+b}$, et en particulier, $x^{-a} = \frac{1}{x^a} = \left(\frac{1}{x}\right)^a$ et $\frac{x^a}{x^b} = x^{a-b}$,
- $(x^a)^b = x^{ab}$,
- Si $a \neq 0$, $y = x^a$ si et seulement si $x = \sqrt[a]{y}$.

Preuve — Par exemple, $\ln(x^a) = \ln(\exp(a \ln(x))) = a \ln(x)$. Les autres cas sont laissés en exercice. □

PROPOSITION 62

Pour tout $a > 0$ et tout $b \in \mathbb{R}$,

- Si $a < b$ $\lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{x^a}{x^b} = 0$ et $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{x^b}{x^a} = 0$,
- $\lim_{x \rightarrow +\infty} x^b e^{-ax} = 0$,
- $\lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{\ln(x)^b}{x^a} = 0$,
- $\lim_{x \rightarrow 0} x^a |\ln(x)|^b = 0$.

Preuve —

- On a $\frac{x^a}{x^b} = x^{a-b}$, donc d'après la proposition 59, comme $a - b < 0$, $\lim_{x \rightarrow +\infty} x^{a-b} = 0$ et $\lim_{x \rightarrow 0} x^{b-a} = +\infty$.

- On a $x^b \exp(-ax) = \exp(b \ln(x) - ax) = \exp\left(-ax \left(1 - \frac{b \ln(x)}{ax}\right)\right) \xrightarrow{x \rightarrow +\infty} 0$.

- Le résultat est évident si $b \leq 0$. Supposons $b > 0$.

$$\frac{(\ln(x))^b}{x^a} = \left(\frac{\frac{b}{a} \ln(x^{\frac{a}{b}})}{x^{\frac{a}{b}}}\right)^b = \left(\frac{b}{a}\right)^b \left(\frac{\ln(u)}{u}\right)^b \text{ où } u = x^{\frac{a}{b}}.$$

Comme $\frac{a}{b} > 0$, $u \xrightarrow{x \rightarrow +\infty} +\infty$, et $\frac{\ln(u)}{u} \xrightarrow{u \rightarrow +\infty} 0$. On en déduit ensuite le résultat.

- En posant $t = \frac{1}{x}$, on trouve la dernière limite à l'aide de la limite précédente. □

Chapitre 4 Nombres complexes

4.1 ÉCRITURE ALGÈBRIQUE

4.1.1 Forme algébrique

DÉFINITION 1

- L'ensemble des nombres complexes est noté \mathbb{C} et contient l'ensemble des nombres réels \mathbb{R} et un élément i tel que $i^2 = -1$.
- Tout nombre complexe z s'écrit de manière unique sous la forme $z = a + ib$ où $(a, b) \in \mathbb{R}^2$. Cette écriture est appelée **forme algébrique** \代数式 de z . Le nombre réel a est appelé **partie réelle** \实部 de z et est noté $\operatorname{Re}(z)$ (se lit « partie réelle de z »). Le nombre réel b est appelé **partie imaginaire** \虚部 de z et est noté $\operatorname{Im}(z)$ (se lit « partie imaginaire de z »).
- L'ensemble des nombres complexes dont la partie réelle est nulle est appelé **ensemble des imaginaires purs** \纯虚数 et est noté $i\mathbb{R} = \{ib \mid b \in \mathbb{R}\}$.

REMARQUE 2 —

- Les nombres réels sont les nombres complexes de partie imaginaire nulle.
- Pour tout $(a, a', b, b') \in \mathbb{R}^4$, $a + ib = a' + ib'$ si et seulement si $a = a'$ et $b = b'$. En particulier, $a + ib = 0$ si et seulement si $a = 0$ et $b = 0$.

PROPOSITION 3

- Pour tout $(z, z') \in \mathbb{C}^2$, $z = z'$ si et seulement si $\operatorname{Re}(z) = \operatorname{Re}(z')$ et $\operatorname{Im}(z) = \operatorname{Im}(z')$.
- Pour tout $z \in \mathbb{C}$, $z \in \mathbb{R}$ si et seulement si $\operatorname{Im}(z) = 0$.
- Pour tout $z \in \mathbb{C}$, $z \in i\mathbb{R}$ si et seulement si $\operatorname{Re}(z) = 0$.

DÉFINITION 4 (Opérations)

L'ensemble des nombres complexes \mathbb{C} est muni d'une addition $+$ et d'une multiplication \times définies par :

- Pour tout $(a, a', b, b') \in \mathbb{R}^4$, $(a + ib) + (a' + ib') = (a + a') + i(b + b')$.
- Pour tout $(a, a', b, b') \in \mathbb{R}^4$, $(a + ib)(a' + ib') = (aa' - bb') + i(ab' + a'b)$.
- Pour tout $(a, b) \in \mathbb{R}^2 \setminus \{(0, 0)\}$, $\frac{1}{a + ib} = \frac{a - ib}{a^2 + b^2}$.

REMARQUE 5 — On remarque que pour tout $(z, z') \in \mathbb{C}^2$, $\operatorname{Re}(zz') = \operatorname{Re}(z)\operatorname{Re}(z') - \operatorname{Im}(z)\operatorname{Im}(z')$, donc en général, $\operatorname{Re}(zz') \neq \operatorname{Re}(z)\operatorname{Re}(z')$, et en particulier, $\operatorname{Re}(z^2) \neq \operatorname{Re}(z)^2$.

De même, pour tout $(z, z') \in \mathbb{C}^2$, $\operatorname{Im}(zz') = \operatorname{Re}(z)\operatorname{Im}(z') + \operatorname{Im}(z)\operatorname{Re}(z')$ donc en général, $\operatorname{Im}(zz') \neq \operatorname{Im}(z)\operatorname{Im}(z')$, et en particulier, $\operatorname{Im}(z^2) \neq \operatorname{Im}(z)^2$.

PROPOSITION 6

- Pour tout $(z, z') \in \mathbb{C}^2$, $\operatorname{Re}(z + z') = \operatorname{Re}(z) + \operatorname{Re}(z')$ et $\operatorname{Im}(z + z') = \operatorname{Im}(z) + \operatorname{Im}(z')$.
- Pour tout $\alpha \in \mathbb{R}$ et tout $z \in \mathbb{C}$, $\operatorname{Re}(\alpha z) = \alpha \operatorname{Re}(z)$ et $\operatorname{Im}(\alpha z) = \alpha \operatorname{Im}(z)$.

4.1.2 Représentation géométrique d'un nombre complexe

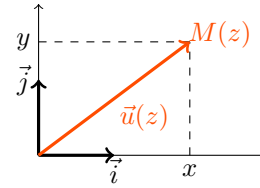
DÉFINITION 7

On munit le plan d'un repère orthonormé direct (O, \vec{i}, \vec{j}) .

- Pour tout nombre complexe $z = x + iy$ avec $(x, y) \in \mathbb{R}^2$, le point $M(z)$ de coordonnées (x, y) est appelé le **point image** de z et z est appelé l'**affiche** de $M(z)$.

- Pour tout nombre complexe $z = x + iy$, le vecteur $\vec{u}(z)$ du plan de coordonnées (x, y) est appelé le **vecteur image** de z et z est appelé l'**affiche** du vecteur $\vec{u}(z)$.

REMARQUE 8 — Avec cette identification entre le plan et \mathbb{C} , la droite passant par O et dirigée par \vec{i} est identifiée à l'ensemble des nombres réels et la droite passant par O et dirigée par \vec{j} est identifiée à l'ensemble des imaginaires purs.



PROPOSITION 9

Soient A et B deux points du plan.

- $z_B - z_A$ est l'affixe du vecteur \vec{AB} ,
- $z_A + z_B$ est l'affixe du vecteur $\vec{OA} + \vec{OB}$.
- αz_A est l'affixe du vecteur $\alpha \vec{OA}$.

Preuve —

Notons $A(x_A, y_A)$ et $B(x_B, y_B)$. Alors le vecteurs \vec{AB} a pour coordonnées $(x_B - x_A, y_B - y_A)$.

Donc $z_{\vec{AB}} = (x_B - x_A) + i(y_B - y_A) = x_B + iy_B - (x_A + iy_A) = z_B - z_A$.

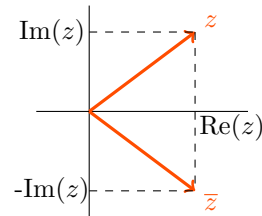
Les autres points se traitent de même. □

4.1.3 Conjugué d'un nombre complexe

DÉFINITION 10

Soit $z = a + ib$ un nombre complexe avec $(a, b) \in \mathbb{R}^2$. On appelle **conjugué** \共轭 de z , noté \bar{z} (se lit « z barre »), le nombre complexe

$$\bar{z} = a - ib.$$



REMARQUE 11 — On a $\text{Re}(\bar{z}) = \text{Re}(z)$ et $\text{Im}(\bar{z}) = -\text{Im}(z)$.

PROPOSITION 12 Pour tout $(z, z') \in \mathbb{C}^2$,

- $\overline{z + z'} = \bar{z} + \bar{z}'$,
- $\overline{zz'} = \bar{z}\bar{z}'$, et plus généralement, pour tout $n \in \mathbb{N}$, $\overline{z^n} = \bar{z}^n$,
- $\overline{\bar{z}} = z$,
- Si $z \neq 0$ $\frac{\bar{1}}{z} = \frac{1}{\bar{z}}$ et si $z' \neq 0$, $\frac{\bar{z}}{z'} = \frac{\bar{z}}{\bar{z}'}$.

Preuve — Traitons le dernier point.

On a $\bar{z} \times \frac{1}{z} = \overline{z \times \frac{1}{z}} = \bar{1} = 1$, donc $\frac{\bar{1}}{z} = \frac{1}{\bar{z}}$. On en déduit que $\overline{\left(\frac{z}{z'}\right)} = \overline{z \times \frac{1}{z'}} = \bar{z} \times \frac{\bar{1}}{z'} = \bar{z} \times \frac{1}{\bar{z}'} = \frac{\bar{z}}{\bar{z}'}$. □

PROPOSITION 13

Pour tout $z \in \mathbb{C}$,

- $\text{Re}(z) = \frac{z + \bar{z}}{2}$ et $\text{Im}(z) = \frac{z - \bar{z}}{2i}$,
- $z \in \mathbb{R}$ si et seulement si $\bar{z} = z$.
- $z \in i\mathbb{R}$ si et seulement si $\bar{z} = -z$.

EXEMPLE 14 — Soit $z \in \mathbb{C}$. Calculons le conjugué de $3 + iz$.

On a $\overline{3 + iz} = \overline{3} + \overline{iz} = 3 + \overline{i}z = 3 - iz$.

REMARQUE 15 — Soient deux nombres complexes $z_1 = a_1 + ib_1$ et $z_2 = a_2 + ib_2$ avec $(a_1, b_1, a_2, b_2) \in \mathbb{R}^4$. Alors $\operatorname{Re}(z_1 \overline{z_2}) = a_1 a_2 + b_1 b_2 = \overrightarrow{OM_1} \cdot \overrightarrow{OM_2}$ où z_1 et z_2 sont les affixes de M_1 et M_2 .

4.1.4 Module d'un nombre complexe

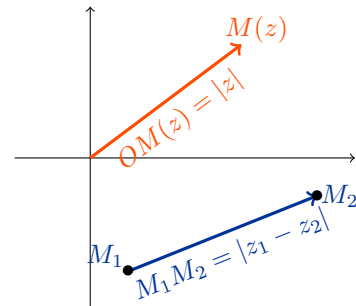
DÉFINITION 16

Soit $z = a + ib$ un nombre complexe avec $(a, b) \in \mathbb{R}^2$. On appelle **module** \ 模 de z , noté $|z|$ (se lit « module de z ») le nombre réel positif

$$|z| = \sqrt{a^2 + b^2}.$$

REMARQUE 17 — Si $z = a \in \mathbb{R}$ alors $|z| = \sqrt{a^2} = |a|$ où $|a|$ est la valeur absolue de a . Ainsi, le module d'un nombre réel est égal à la valeur absolue de ce réel.

REMARQUE 18 — Le module de z est égal à la norme du vecteur d'affixe z et pour tout $(z_1, z_2) \in \mathbb{C}^2$, le module de $z_1 - z_2$ est égal à la distance $M_1 M_2$ où z_1 et z_2 sont les affixes de M_1 et M_2 .



PROPOSITION 19 Pour tout $R > 0$,

- le cercle de centre A et de rayon R est égal à $\{z \in \mathbb{C} \mid |z - z_A| = R\}$,
- le **disque fermé** \ 闭圆盘 de centre A et de rayon R est égal à $\{z \in \mathbb{C} \mid |z - z_A| \leq R\}$,
- le **disque ouvert** \ 开圆盘 de centre A et de rayon R est égal à $\{z \in \mathbb{C} \mid |z - z_A| < R\}$,

PROPOSITION 20

Soit $(z, z') \in \mathbb{C}^2$.

- $|z|^2 = z\overline{z}$,
- $|z| = |-z| = |\overline{z}|$,
- Pour tout $\lambda \in \mathbb{R}$, $|\lambda z| = |\lambda| |z|$,
- $|z| = 0$ si et seulement si $z = 0$,
- $|\operatorname{Re}(z)| \leq |z|$ et $|\operatorname{Im}(z)| \leq |z|$,
- $|zz'| = |z||z'|$ et plus généralement, pour tout $n \in \mathbb{N}$, $|z^n| = |z|^n$,
- Si $z' \neq 0$, alors $\left| \frac{z}{z'} \right| = \frac{|z|}{|z'|}$,
- Si $z' \neq 0$, alors $\frac{z}{z'} = \frac{z\overline{z'}}{|z'|^2}$, en particulier, $\frac{1}{z'} = \frac{\overline{z'}}{|z'|^2}$.

EXEMPLE 21 — On a $\frac{2+i}{3-4i} = \frac{(2+i)(3+4i)}{|3-4i|^2} = \frac{6+8i+3i-4}{25} = \frac{2+11i}{25}$

et

$$\frac{1+i}{1-i} = \frac{(1+i)^2}{(1-i)(1+i)} = \frac{1+2i-1}{1^2+(-1)^2} = i.$$

PROPOSITION 22 (Inégalité triangulaire)

Soit $(z, z') \in \mathbb{C}^2$. Alors

$$|z + z'| \leq |z| + |z'|$$

avec égalité si et seulement si $z' = 0$ ou s'il existe $\lambda \in \mathbb{R}_+$ tel que $z = \lambda z'$.

Preuve —

• On a

$$\begin{aligned} |z + z'|^2 &= (z + z')\overline{(z + z')} \\ &= (z + z')(\bar{z} + \bar{z}') \\ &= z\bar{z} + z\bar{z}' + z'\bar{z} + z'\bar{z}' \\ &= |z|^2 + 2\operatorname{Re}(z\bar{z}') + |z'|^2 \\ &\leq |z|^2 + 2|\operatorname{Re}(z\bar{z}')| + |z'|^2 \\ &\leq |z|^2 + 2|z\bar{z}'| + |z'|^2 \\ &= |z|^2 + 2|z||z'| + |z'|^2 \\ &= (|z| + |z'|)^2, \end{aligned}$$

d'où $|z + z'| \leq |z| + |z'|$.

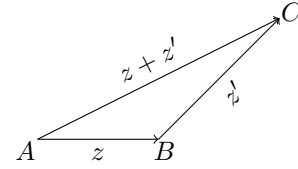
• Si $z' \neq 0$ et s'il existe $\lambda \in \mathbb{R}_+$ tel que $z = \lambda z'$ alors

$$\begin{aligned} |z + z'| &= |(1 + \lambda)z'| \\ &= (1 + \lambda)|z'| \\ &= |z'| + \lambda|z'| \\ &= |z'| + |z|. \end{aligned}$$

• Réciproquement, supposons que $|z + z'| = |z| + |z'|$. Alors, d'après les inégalités précédentes, $\operatorname{Re}(z\bar{z}') = |z\bar{z}'|$ et donc $z\bar{z}' \in \mathbb{R}_+$ car les nombres complexes dont la partie réelle est égale au module sont les nombres réels positifs.

Supposons $z' \neq 0$. Alors $\frac{z\bar{z}'}{|z'|^2} = \frac{z}{z'} \in \mathbb{R}_+$. Il existe donc $\lambda \in \mathbb{R}_+$ tel que $z = \lambda z'$. □

REMARQUE 23 — L'inégalité triangulaire s'interprète en disant que dans un triangle ABC , la longueur d'un côté est strictement inférieure à la somme des longueurs des deux autres côtés : en notant z l'affixe de \vec{AB} et z' celle de \vec{BC} ,



$$\|\vec{AC}\| = \|\vec{AB} + \vec{BC}\| = |z + z'| \leq |z| + |z'| = \|\vec{AB}\| + \|\vec{BC}\|.$$

PROPOSITION 24

Soit $(z, z') \in \mathbb{C}^2$. On a

$$||z| - |z'|| \leq |z \pm z'| \leq |z| + |z'|.$$

Preuve — D'après l'inégalité triangulaire,

$$|z| = |(z + z') - z'| \leq |z + z'| + |-z'| = |z + z'| + |z'|.$$

Donc $|z| - |z'| \leq |z + z'|$. Par symétrie des rôles, $|z'| - |z| \leq |z + z'|$.

D'où $||z| - |z'|| \leq |z + z'|$.

En remplaçant z' par $-z'$, on obtient $||z| - |z'|| \leq |z - z'|$. L'inégalité $|z \pm z'| \leq |z| + |z'|$ découle de l'inégalité triangulaire. □

REMARQUE 25 — L'inégalité triangulaire se généralise par récurrence : pour tous nombres complexes z_1, \dots, z_n

$$|z_1 + \dots + z_n| \leq |z_1| + \dots + |z_n|.$$

4.2 ÉQUATIONS DU SECOND DEGRÉ À COEFFICIENTS COMPLEXES

DÉFINITION 26

Soit $z \in \mathbb{C}$. Les **racines carrées** de z sont les solutions complexes de l'équation $\omega^2 = z$ d'inconnue ω .

⚡ La notation \sqrt{x} est exclusivement réservée au cas où $x \in \mathbb{R}_+$. Dans \mathbb{C} , nous ne pouvons pas privilégier une solution par rapport à une autre comme dans \mathbb{R} (il n'y a pas de notion d'ordre sur \mathbb{C}).

PROPOSITION 27

Tout nombre complexe z non nul admet exactement deux racines carrées, qui sont opposées.

Preuve — Soit $z \in \mathbb{C}^*$. Alors z s'écrit sous la forme $z = x + iy$ avec $(x, y) \in \mathbb{R}^2$. Soit $\omega = a + ib \in \mathbb{C}$ avec $(a, b) \in \mathbb{R}^2$.

Alors

$$\begin{aligned} \omega^2 = z &\Leftrightarrow \omega^2 = z \text{ et } |\omega|^2 = |z| \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} a^2 - b^2 = x \\ 2ab = y \\ a^2 + b^2 = \sqrt{x^2 + y^2} \end{cases} \\ &\Leftrightarrow a^2 = \frac{\sqrt{x^2 + y^2} + x}{2} \text{ et } b^2 = \frac{\sqrt{x^2 + y^2} - x}{2} \text{ et } 2ab = y \end{aligned}$$

Comme $|x| = \sqrt{x^2} \leq \sqrt{x^2 + y^2}$, les nombres réels $\frac{\sqrt{x^2 + y^2} + x}{2}$ et $\frac{\sqrt{x^2 + y^2} - x}{2}$ sont positifs. Ils possèdent donc deux racines carrées réelles, l'une positive et l'autre négative. Comme $2ab = y$, a et b sont les racines carrées de même signe si y est positif et les racines carrées de signes opposés sinon. z admet donc exactement deux racines carrées $\omega = a + ib$, opposées et distinctes. □

EXEMPLE 28 — Déterminons les racines carrées de $8 - 6i$ dans \mathbb{C} .

Pour tout $\omega = x + iy \in \mathbb{C}$,

$$\begin{aligned} \omega^2 = 8 - 6i &\Leftrightarrow \begin{cases} x^2 - y^2 + i(2xy) = 8 - 6i \\ |\omega|^2 = |8 - 6i| \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x^2 - y^2 = 8 \\ 2xy = -6 \\ x^2 + y^2 = 10 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x^2 = 9 \\ y^2 = 1 \\ xy = -3 < 0 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} x = 3 \\ y = -1 \end{cases} \quad \text{ou} \quad \begin{cases} x = -3 \\ y = 1 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow z = 3 - i \text{ ou } z = -3 + i. \end{aligned}$$

Les racines carrées de $8 - 6i$ sont donc $3 - i$ et $-3 + i$.

PROPOSITION 29

Soient a, b et c des nombres complexes avec $a \neq 0$. On considère l'équation du second degré

$$az^2 + bz + c = 0.$$

Notons $\Delta = b^2 - 4ac$ le discriminant de cette équation.

- Si $\Delta = 0$, l'équation admet une unique solution $z_0 = \dots\dots\dots$ et

$$az^2 + bz + c = a(z - z_0)^2.$$

- Si $\Delta \neq 0$, l'équation admet deux solutions $z_1 = \dots\dots\dots$ et $z_2 = \dots\dots\dots$. On a alors

$$az^2 + bz + c = a(z - z_1)(z - z_2).$$

Preuve — Nous allons utiliser la **mise sous forme canonique**. Pour tout $z \in \mathbb{C}$,

$$\begin{aligned} az^2 + bz + c &= \dots\dots\dots \\ &= \dots\dots\dots \end{aligned}$$

- Si $\Delta = 0$, alors $az^2 + bz + c = \dots\dots\dots$ et donc $z_0 = \dots\dots\dots$ est l'unique solution de l'équation $az^2 + bz + c = 0$.

- Supposons $\Delta \neq 0$. $\dots\dots\dots$

Pour tout $z \in \mathbb{C}$, on a donc

$$\begin{aligned} az^2 + bz + c &\dots\dots\dots \\ &= \dots\dots\dots \\ &= \dots\dots\dots \end{aligned}$$

Donc les solutions de l'équation sont $\dots\dots\dots$ □

EXEMPLE 30 — Résolvons dans \mathbb{C} l'équation $z^2 - (4 + i)z + 5 + 5i = 0$.

$\dots\dots\dots$
 $\dots\dots\dots$
 $\dots\dots\dots$

$$\begin{aligned} \dots\dots\dots &\Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} \dots\dots\dots \\ \dots\dots\dots \\ \dots\dots\dots \end{array} \right. \\ &\Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} \dots\dots\dots \\ \dots\dots\dots \\ \dots\dots\dots \end{array} \right. \\ &\Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} \dots\dots\dots \\ \dots\dots\dots \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{l} \dots\dots\dots \\ \dots\dots\dots \end{array} \right. \\ &\Leftrightarrow \dots\dots\dots \end{aligned}$$

$\dots\dots\dots$
 $\dots\dots\dots$
 $\dots\dots\dots$
 $\dots\dots\dots$

On déduit de la proposition précédente le résultat bien connu suivant.

PROPOSITION 31

Soient a, b et c des nombres réels avec $a \neq 0$. On considère l'équation du second degré

$$az^2 + bz + c = 0.$$

Notons $\Delta = b^2 - 4ac \in \mathbb{R}$ le discriminant de cette équation.

- Si $\Delta > 0$, l'équation admet dans \mathbb{C} deux solutions réelles distinctes $z_1 = \dots$ et $z_2 = \dots$.
- Si $\Delta = 0$, l'équation admet dans \mathbb{C} une solution réelle $z_0 = \dots$.
- Si $\Delta < 0$, l'équation admet dans \mathbb{C} deux solutions complexes non réelles conjuguées $z_1 = \dots$ et $z_2 = \dots$.

Preuve — Comme a, b et c sont des nombres réels, $\Delta \in \mathbb{R}$.

- Si $\Delta = 0$, on peut appliquer directement la proposition précédente.
- Si $\Delta > 0$
- Si $\Delta < 0$ □

PROPOSITION 32

Soient a, b et c des nombres complexes avec a non nul. Soient z_1 et z_2 les solutions complexes de l'équation $az^2 + bz + c = 0$. Alors $z_1 + z_2 = \dots$ et $z_1 \times z_2 = \dots$.

Preuve —

 □

COROLLAIRE 33

Soient a et b des nombres complexes. Les solutions du système $\begin{cases} x + y = a \\ xy = b \end{cases}$ d'inconnues $(x, y) \in \mathbb{C}^2$ sont les deux racines du polynôme $X^2 - aX + b$.

Preuve — Cela découle de $(X - x)(X - y) = X^2 - (x + y)X + xy$. □

EXEMPLE 34 — Déterminons les solutions du système $\begin{cases} x + y = 4 + i \\ xy = 5 + 5i \end{cases}$.

.....

4.3 FORME TRIGONOMETRIQUE

4.3.1 Nombres complexes de module 1

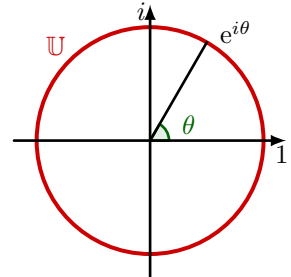
DÉFINITION 35

- On note \mathbb{U} l'ensemble des nombres complexes de module 1 :

$$\mathbb{U} = \{z \in \mathbb{C} \mid |z| = 1\}.$$

- Pour tout $\theta \in \mathbb{R}$, on pose

$$e^{i\theta} = \cos(\theta) + i \sin(\theta).$$

REMARQUE 36 — \mathbb{U} est l'ensemble des affixes des points situés sur le cercle trigonométrique.

PROPOSITION 37

Pour tout $z \in \mathbb{C}$, $z \in \mathbb{U}$ si et seulement s'il existe $\theta \in \mathbb{R}$, tel que $z = e^{i\theta}$. Autrement dit,

$$\mathbb{U} = \{e^{i\theta} \mid \theta \in \mathbb{R}\}.$$

Preuve — Soit $z = x + iy \in \mathbb{U}$. Alors $|z|^2 = x^2 + y^2 = 1$. Il existe donc $\theta \in \mathbb{R}$ (unique à 2π près) tel que $x = \cos(\theta)$ et $y = \sin(\theta)$. Donc $z = \cos(\theta) + i \sin(\theta) = e^{i\theta}$.

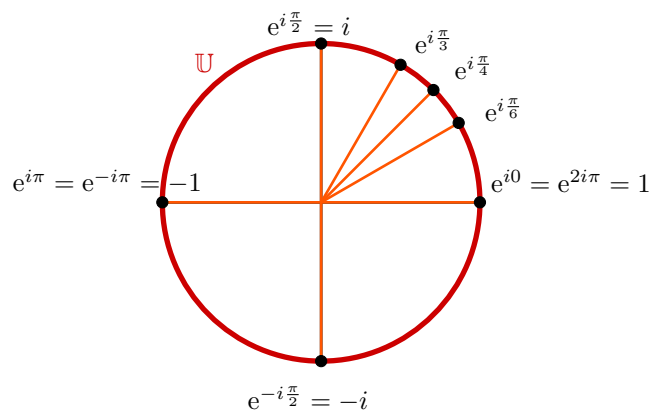
Réciproquement, $|e^{i\theta}| = |\cos(\theta) + i \sin(\theta)| = \sqrt{\cos(\theta)^2 + \sin(\theta)^2} = 1$, donc $e^{i\theta} \in \mathbb{U}$. \square

PROPOSITION 38

Pour tout $(\theta, \theta') \in \mathbb{R}^2$, $e^{i\theta} = e^{i\theta'}$ si et seulement si $\theta \equiv \theta' [2\pi]$ (se lit « θ congru à θ' modulo 2π ») (c'est-à-dire qu'il existe $k \in \mathbb{Z}$ tel que $\theta = \theta' + 2k\pi$).

REMARQUE 39 —

- Il y a unicité de θ modulo 2π .
- Notons M le point d'affixe $z = e^{i\theta}$. Le point M a donc pour coordonnées $(\cos(\theta), \sin(\theta))$. Le nombre θ est donc une mesure de l'angle orienté (\vec{u}, \vec{OM}) .



EXEMPLES 40

- $e^{i\theta} = 1$
- $e^{i\theta} = i$

PROPOSITION 41

Soit $(\theta, \theta') \in \mathbb{R}^2$.

- $e^{i\theta} e^{i\theta'} = e^{i(\theta+\theta')}$.
- $\overline{e^{i\theta}} = e^{-i\theta} = \frac{1}{e^{i\theta}}$,
- Pour tout $n \in \mathbb{N}$, $(e^{i\theta})^n = e^{in\theta}$.

Preuve —

- On a

$$\begin{aligned} e^{i\theta} e^{i\theta'} &= (\cos(\theta) + i \sin(\theta))(\cos(\theta') + i \sin(\theta')) \\ &= (\cos(\theta) \cos(\theta') - \sin(\theta) \sin(\theta')) + i(\cos(\theta) \sin(\theta') + \cos(\theta') \sin(\theta)) \\ &= \dots \\ &= \dots \end{aligned}$$

- D'une part, $\overline{e^{i\theta}} = \dots$

D'autre part, Donc $\frac{1}{e^{i\theta}} = e^{-i\theta}$.

- Le dernier point se démontre par récurrence. □

REMARQUE 42 — En remarquant que $\cos(x) = \operatorname{Re}(e^{ix})$ et $\sin(x) = \operatorname{Im}(e^{ix})$, on peut retrouver les formules de trigonométrie. Par exemple, $\cos(x+y) = \dots$

PROPOSITION 43 (Formules d'Euler)

Soit $\theta \in \mathbb{R}$.

- $\cos(\theta) = \frac{e^{i\theta} + e^{-i\theta}}{2}$,
- $\sin(\theta) = \frac{e^{i\theta} - e^{-i\theta}}{2i}$.

Preuve — Pour tout $z \in \mathbb{C}$,

EXEMPLES 44

- $1 + e^{i\theta} = \dots$
- Plus généralement, pour tout $(a, b) \in \mathbb{R}^2$,

$$e^{ia} + e^{ib} = \dots$$

$$e^{ia} - e^{ib} = \dots$$

Ces formules permettent de retrouver les formules de factorisation des fonctions trigonométriques (transformer une somme en produit), en prenant les parties réelles ou imaginaires.

Les formules d'Euler permettent de **linéariser** des expressions trigonométriques, c'est-à-dire transformer une expression donnée sous la forme d'un polynôme en $\cos(x)$ et $\sin(x)$, en une expression sous la forme de combinaison linéaire de $\cos(x)$, $\cos(2x)$, $\cos(3x)$, ..., $\sin(x)$, $\sin(2x)$, $\sin(3x)$, C'est une technique importante. Elle est notamment utilisée pour le calcul d'intégrales de la forme $\int_a^b \cos(x)^m \sin(x)^n dx$.

Pour cela, nous avons besoin de la **formule du binôme de Newton** :

PROPOSITION 45 (Binôme de Newton)
 Pour tout $(a, b) \in \mathbb{C}^2$ et tout $n \in \mathbb{N}$,

$$(a + b)^n = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} a^k b^{n-k},$$

$$\text{où } \binom{n}{k} = \begin{cases} \frac{n!}{k!(n-k)!} & \text{si } k \leq n \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}.$$

On peut s'aider du **triangle de Pascal** pour trouver les premiers **coefficients binomiaux** $\binom{n}{k}$. Ce triangle est construit à partir de la formule suivante, pour $n \in \mathbb{N}^*$ et $k \in \llbracket 1, n \rrbracket$:

$$\binom{n}{k} + \binom{n}{k-1} = \binom{n+1}{k}.$$

	p						
n		0	1	2	3	4	...
0		1					
1		1	1				
2		1	2	1			
3		1	3	3	1		
4		1	4	6	4	1	
⋮		⋮				⋮	⋱

Pour linéariser, l'idée est d'utiliser la formule d'Euler, puis de développer à l'aide de la formule du binôme de Newton et enfin de factoriser en utilisant à nouveau la formule d'Euler.

EXEMPLES 46

- Soit $x \in \mathbb{R}$. Linéarisons $\sin^5(x)$. On a

$$\begin{aligned} \sin^5(x) &= \dots\dots\dots \\ &= \dots\dots\dots \\ &= \dots\dots\dots \\ &= \dots\dots\dots \end{aligned}$$

- Soit $\theta \in \mathbb{R}$. Linéarisons $\cos^4(\theta) \sin^2(\theta)$. On a

$$\begin{aligned} \cos^4(\theta) \sin^2(\theta) &= \dots\dots\dots \\ &= \dots\dots\dots \\ &= \dots\dots\dots \\ &= \dots\dots\dots \end{aligned}$$

Ainsi,

$$\begin{aligned} \int_0^{2\pi} \cos^4(\theta) \sin^2(\theta) d\theta &= \dots\dots\dots \\ &= \dots\dots\dots \\ &= \dots\dots\dots \\ &= \dots\dots \end{aligned}$$

PROPOSITION 47 (Formules de Moivre)

Pour tout $n \in \mathbb{N}$ et tout $x \in \mathbb{R}$,

- $\cos(nx) = \operatorname{Re}((e^{ix})^n) = \operatorname{Re}((\cos(x) + i \sin(x))^n)$,
- $\sin(nx) = \operatorname{Im}((e^{ix})^n) = \operatorname{Im}((\cos(x) + i \sin(x))^n)$.

Les formules de Moivre permettent au contraire de "dé-linéariser" des expressions trigonométriques, c'est à dire de transformer une expression avec $\cos(nx)$ ou $\sin(nx)$ sous la forme d'un polynôme en $\cos(x)$ et $\sin(x)$.

EXEMPLES 48

- Soit $x \in \mathbb{R}$. On a

$$\cos(4x) = \operatorname{Re}((e^{ix})^4) = \operatorname{Re}((\cos(x) + i \sin(x))^4)$$

et

$$\sin(4x) = \operatorname{Im}((e^{ix})^4) = \operatorname{Im}((\cos(x) + i \sin(x))^4).$$

Par la formule du binôme de Newton,

$$\begin{aligned} (\cos(x) + i \sin(x))^4 &= \dots\dots\dots \\ &= \dots\dots\dots \end{aligned}$$

On en déduit les expressions suivantes

$$\cos(4x) = \dots\dots\dots,$$

et

$$\sin(4x) = \dots\dots\dots$$

4.3.2 Argument d'un nombre complexe

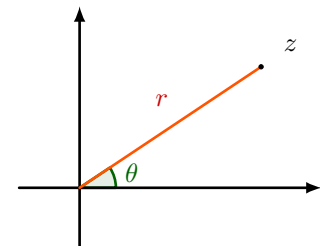
Soit $z \in \mathbb{C}^*$. Alors $\left| \frac{z}{|z|} \right| = 1$, donc $\frac{z}{|z|} \in \dots$. Il existe donc $\theta \in \mathbb{R}$ tel que $\frac{z}{|z|} = e^{i\theta}$, soit $z = |z|e^{i\theta}$. Ainsi, tout nombre complexe non nul s'écrit sous la forme $z = re^{i\theta}$ où $r = |z| > 0$. On introduit alors la définition suivante.

DÉFINITION 49

Soit z un nombre complexe non nul.

- L'écriture de z sous la forme $z = re^{i\theta}$ avec $r > 0$ et $\theta \in \mathbb{R}$ est appelée la **forme trigonométrique** de z .
- Le nombre réel r est unique et est égal au module de z : $r = |z|$.
- Le nombre θ est unique à 2π près, il est appelé **argument** \幅角 de z . On note $\arg(z)$ tout argument de z .
- L'unique argument θ de l'intervalle $]-\pi, \pi]$ est appelé **argument principal** de z et est noté $\operatorname{Arg}(z)$.

REMARQUE 50 — Soit $z \in \mathbb{C}$. Soit M le point du plan d'affixe z . Le couple (r, θ) est un couple de **coordonnées polaires** \极坐标 de M .



PROPOSITION 51

Pour tout $(r, r') \in \mathbb{R}_+^{*2}$ et tout $(\theta, \theta') \in \mathbb{R}^2$, $re^{i\theta} = r'e^{i\theta'}$ si et seulement si $r = r'$ et $\theta = \theta' + 2\pi k$.

Preuve — Cela découle de la définition. □

Pour trouver la forme trigonométrique de $z = a + ib \in \mathbb{C}$, on peut factoriser par le module de z :

$$a + ib = \sqrt{a^2 + b^2} \left(\frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} + i \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}} \right),$$

puis on cherche $\theta \in \mathbb{R}$ tel que $\frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} = \cos(\theta)$ et $\frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}} = \sin(\theta)$. Alors

$$z = \sqrt{a^2 + b^2} e^{i\theta}.$$

EXEMPLES 52

- Pour tout $x \in \mathbb{R}^*$, $x = \begin{cases} \dots\dots\dots \text{si } x > 0 \\ \dots\dots\dots \text{si } x < 0 \end{cases}$.
- Pour tout $y \in \mathbb{R}^*$, $iy = \begin{cases} \dots\dots\dots \text{si } y > 0 \\ \dots\dots\dots \text{si } y < 0 \end{cases}$.
- $-\sqrt{3}+i = \dots\dots\dots$
On en déduit que $\arg(-\sqrt{3} + i) = \dots\dots\dots$

PROPOSITION 53

Pour tout $(z, z') \in \mathbb{C}^{*2}$,

- $\arg(-z) = \arg(z) + \pi [2\pi]$.
- $\arg(\bar{z}) \equiv -\arg(z) [2\pi]$,
- $\arg(zz') \equiv \arg(z) + \arg(z') [2\pi]$,
- $\arg\left(\frac{z}{z'}\right) \equiv \arg(z) - \arg(z') [2\pi]$.

Preuve — Notons $z = re^{i\theta}$ et $z' = r'e^{i\theta'}$ avec $(r, r') \in \mathbb{R}_+^{*2}$ et $(\theta, \theta') \in \mathbb{R}^2$.

- $-z = -re^{i\theta} = re^{i\pi}e^{i\theta} = re^{i(\theta+\pi)}$ et $r > 0$ (contrairement à $-r$), donc $\arg(-z) = \arg(z) + \pi [2\pi]$.
- $zz' = rr'e^{i(\theta+\theta')}$ et $rr' > 0$, donc $\arg(zz') = \arg(z) + \arg(z') [2\pi]$.
- $\bar{z} = re^{-i\theta}$ et $r > 0$, donc $\arg(\bar{z}) = -\arg(z) [2\pi]$.
- $\frac{z}{z'} = \frac{r}{r'}e^{i(\theta-\theta')}$ et $\frac{r}{r'} > 0$, donc $\arg\left(\frac{z}{z'}\right) = \arg(z) - \arg(z') [2\pi]$. □

EXEMPLE 54 — Donnons la forme trigonométrique de $\frac{1-i}{1-i\sqrt{3}}$. On a

$$\frac{1-i}{1-i\sqrt{3}} = \dots\dots\dots$$

4.3.3 Exponentielle d'un nombre complexe

DÉFINITION 55

Soit $z = x + iy$ un nombre complexe avec $(x, y) \in \mathbb{R}^2$. On appelle **exponentielle** de z le nombre complexe, noté e^z , défini par

$$e^z = e^x e^{iy}.$$

REMARQUE 56 — Cette définition généralise celle de l'exponentielle réelle et celle donnée pour les nombres imaginaires purs.

On a $|e^z| = \dots\dots\dots$ et $\arg(e^z) \equiv \dots\dots\dots$

Pour tout $z \in \mathbb{C}$, $e^z \neq 0$ mais on ne peut plus dire $e^z > 0$ puisque e^z est un nombre complexe! Par exemple, $e^{i\pi} = \dots\dots\dots$