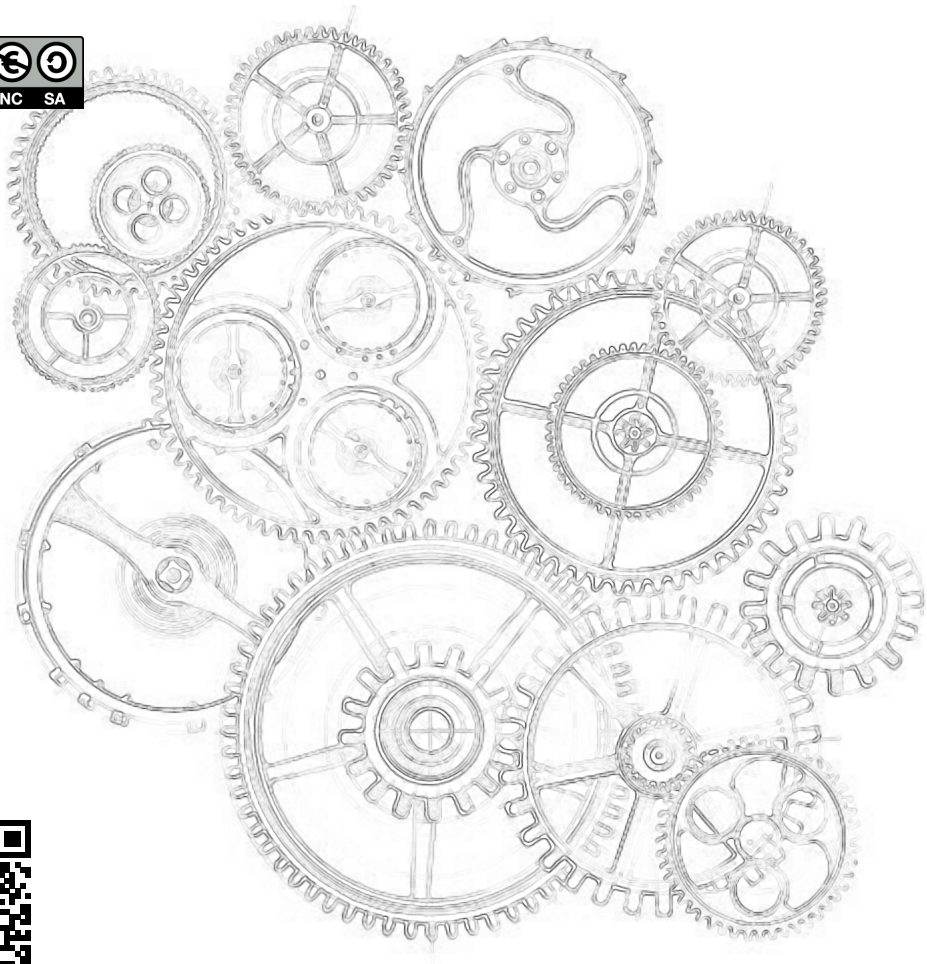


# Modélisation

David Hébert

hebert.iut@gmail.com

2024





# Table des matières

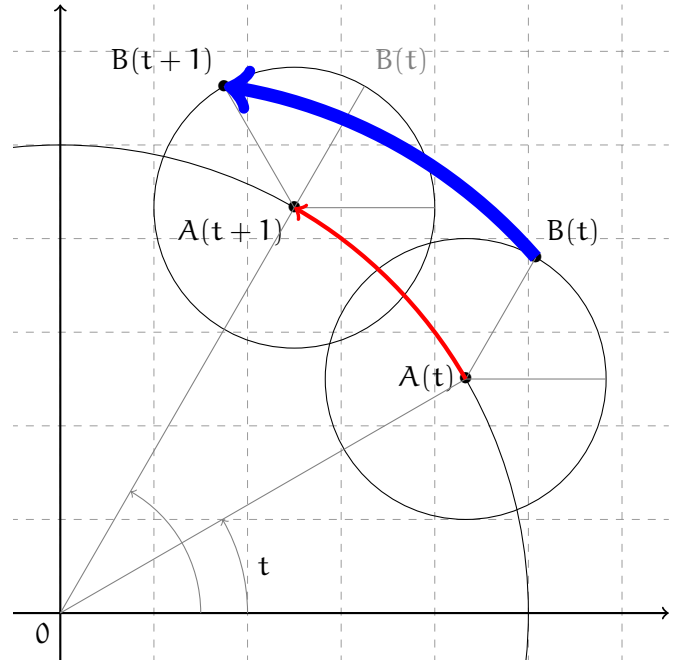
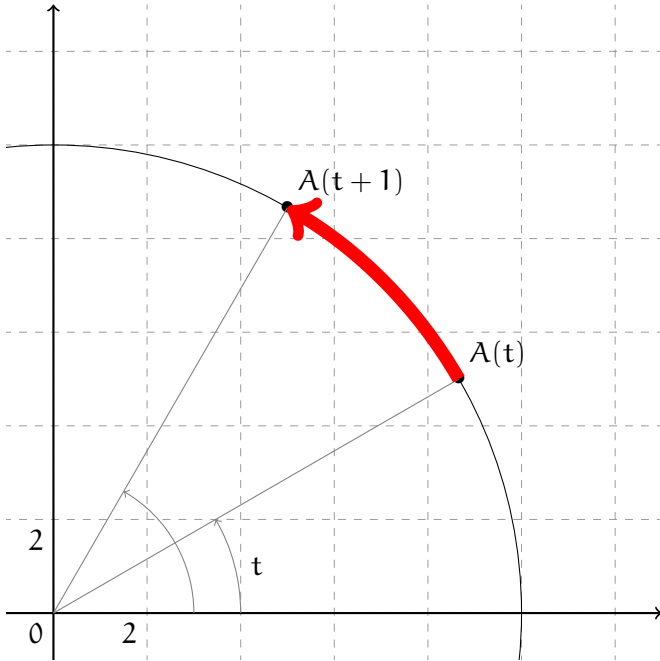
---

<b>Table des matières</b>	<b>2</b>
<b>Introduction</b>	<b>3</b>
<b>1 Trigonométrie</b>	<b>6</b>
1.1 Un nombre un peu spécial . . . . .	6
1.2 Le cercle trigonométrique . . . . .	7
1.3 Opérations trigonométriques . . . . .	8
1.4 Formulaire . . . . .	9
1.5 Équations et inéquations trigonométriques . . . . .	13
<b>2 Les fonctions</b>	<b>16</b>
2.1 Les signaux sinusoïdaux . . . . .	16
2.2 Les fonctions réciproques . . . . .	19
2.3 Les fonctions trigonométriques réciproques . . . . .	21
2.4 Logarithme . . . . .	22
2.5 Exponentielle . . . . .	24
<b>3 Les nombres complexes</b>	<b>27</b>
3.1 Un nombre imaginaire . . . . .	27
3.2 Algèbre complexe . . . . .	28
3.3 Nombre complexe conjugué . . . . .	29
3.4 Racine carré complexe . . . . .	30
3.5 Forme polaire . . . . .	31
3.6 Parenthèse géométrique . . . . .	34
<b>4 Théorie de Fourier</b>	<b>37</b>
4.1 Introduction . . . . .	37
4.2 Définition de l'intégrale . . . . .	37
4.3 Les sommes de Riemann . . . . .	38
4.4 Primitives . . . . .	40
4.5 Intégration par partie . . . . .	42
4.6 Coefficient de Fourier . . . . .	42
4.7 Théorèmes . . . . .	48
<b>Conclusion</b>	<b>50</b>

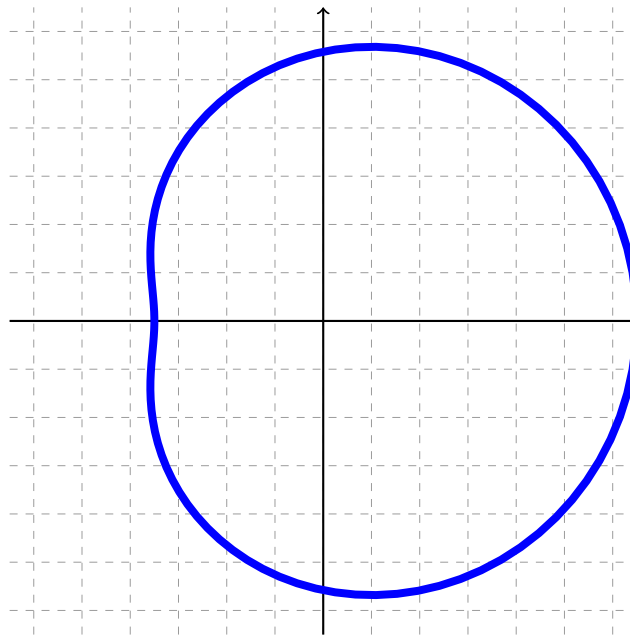
# Introduction

Imaginons un cercle centré en l'origine de rayon 10 et un point qui tourne sur ce cercle à une vitesse constante de 1 (selon l'unité de mesure).

Et imaginons à présent qu'autour de ce point se trouve un cercle de rayon 3 autour duquel gravite un point qui tourne deux fois plus vite.



Observons le dessin que cela fait sur une période entière (entre  $[0; 2\pi[$  par exemple) :



Quel magnifique dessin. Cette courbe est appelé une **épicycloïde** ! Mais quelles sont les coordonnées des points de cette courbe.

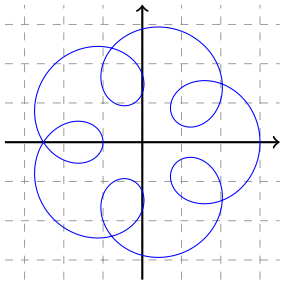
Tout d'abord, les coordonnées du points A sont  $(10\cos(t), 10\sin(t))$  (presque par définition des fonctions trigonométriques  $\sin$  et  $\cos$ ).

Plaçons nous sur le point A(t). Par rapport à ce point le point B(t) se trouve sur le cercle de rayon 3, mais va deux fois plus vite; plus savamment dis : sa vitesse angulaire est le double de celle du point A(t). Donc, par rapport au point A(t) les coordonnées de B(t) sont  $(3\cos(2t), 3\sin(2t))$ .

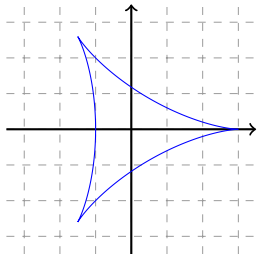
Ainsi de manière absolue, par rapport à l'origine, les coordonnées de cet *épicycloïde*, sont

$$(10\cos(t) + 3\cos(2t), 10\sin(t) + 3\sin(2t))$$

Si on s'amuse à faire varier les rayons et les vitesses angulaires on peut tomber sur de jolis dessins :



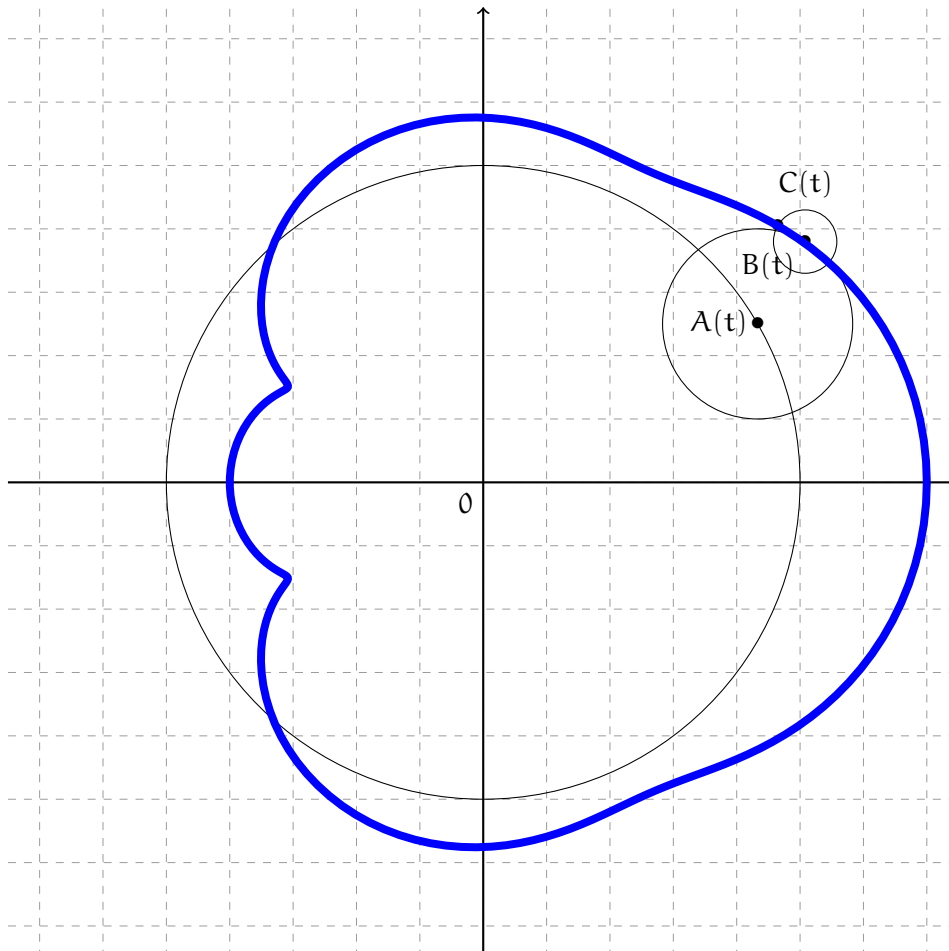
La *ranonculoïde* en forme de fleur.  
 Le premier cercle de rayon 2 et de vitesse 1.  
 Le second cercle de rayon 1 et de vitesse 6.



La *deltoid* en forme de delta.  
 Le premier cercle de rayon 2 et de vitesse 1.  
 Le second cercle de rayon 1 et de vitesse  $-2$ .

**Et pourquoi s'arrêter à deux cercles !**

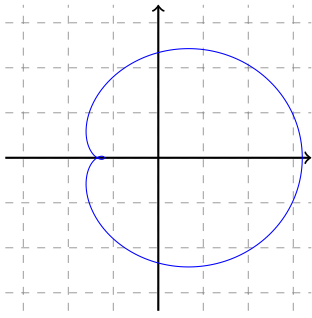
Imaginons qu'un troisième cercle gravite autour du point B, de rayon 1 et de vitesse 5. Voici ce que l'on obtient :



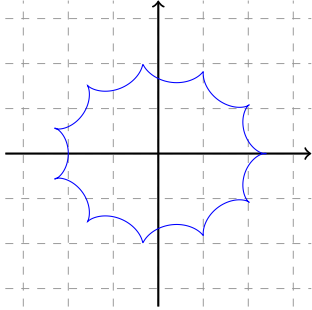
Dont les coordonnées s'obtiennent de la même manière que précédemment :

$$C(t) = (10\cos(t) + 3\cos(2t) + 1\cos(5t), 10\sin(t) + 3\sin(2t) + 1\cos(5t))$$

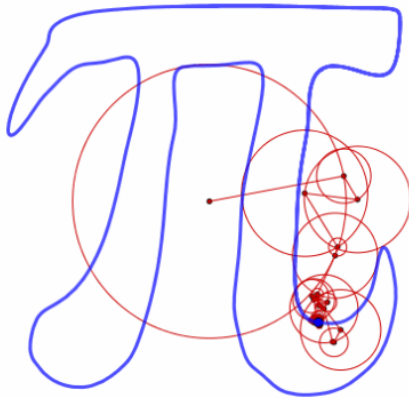
Et la encore, on peut s'amuser à faire varier rayons et vitesse pour obtenir de jolis dessins... ou pas !



La *cardioïde* en forme de cœur.  
 Le premier cercle de rayon 10 et de vitesse 1.  
 Le second cercle de rayon 5 et de vitesse 2.  
 Le troisième cercle de rayon 1 et de vitesse  $-1$ .



La *trucoïde* en forme de truc.  
 Le premier cercle de rayon 10 et de vitesse  $-1$ .  
 Le second cercle de rayon 1 et de vitesse 10.  
 Le troisième cercle de rayon 1 et de vitesse 1.



Vous aurez compris que l'on peut procéder avec autant de cercle que l'on souhaite! Mais prenons le problème à l'envers.

### Etant donné un dessin, peut-on trouver des cercles tournoyant réalisant ce dessin ?

La réponse est oui! Et c'est ce qui va nous motiver tout au long de ce cours : faire un dessin!

Le concept mathématique qui garantie que cela est possible est une théorie très vaste appelé la

### théorie de Fourier.

Par exemple, si on diminue le nombre de cercle qui approche le dessin, on perd en qualité de la reproduction de cette image. C'est avec ce principe que l'on réalise des compression d'image (on supprime des cercles, cela modifie la qualité mais allège la quantité d'information qu'elle contient).

Vous l'aurez compris, pour arriver à de si magnifique prouesse, il faut de la trigonométrie, beaucoup de trigonométrie... En route!

# 1. Trigonométrie

## 1.1 Un nombre un peu spécial

Si l'on observe de plus près le mot trigonométrie de devine de quoi on va parler :

- *tri* pour trois,
- *gono* pour angle (ou coin, c'est la même racine étymologique que *genoux*),
- *métrie* pour mesure

La trigonométrie est la branche des mathématiques qui étudie les triangles. Il s'agit bien de l'objet que vous connaissez depuis l'enfance mais nous le considérerons plus par ses angles que par ses cotés bien que les deux soient très étroitement liés.

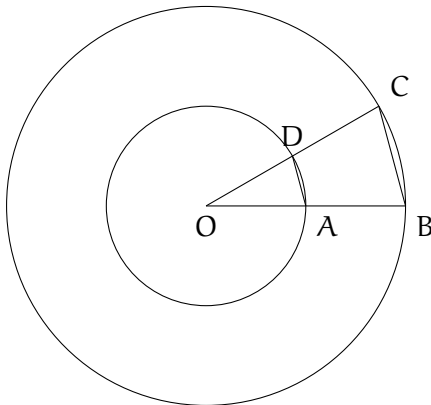
Les angles que vous connaissez sont ceux qui se mesure en degrés. Quatre-vingt-dix degrés pour un angle droit, cent quatre vingt pour un angle plat, trois cents soixante pour un tour complet !

Vous êtes vous demandé d'où venait cette étrange convention ? Pourquoi 360 degrés pour un tour ? On aurait aussi pu convenir que 10 degrés faisait un tour ! La réponse n'est pas très claire mais il semblerait que cette convention trouve ses racines dans l'histoire de l'humanité et aurait la même cause que la raison pour laquelle il y a 60 minutes en une heure ou 60 secondes en une minute : les premiers penseurs de ces mesures viennent d'Amérique du sud et il était coutumier pour nos ancêtres de parler en base soixante plutôt que 10.

Mais à bien des égares, il est apparu nécessaire de convenir d'une autre unité de mesure que les degrés. Pour la faire naître, on considère un cercle (qui dit angle dit cercle) et on demande :

### Quel est le périmètre d'un cercle ?

Pour tenter d'approcher une réponse, faisons un dessin non pas avec un cercle mais avec deux.



On observe que plus la distance AD est petite plus elle *approche* la longueur de l'arc AD ; on note  $\widehat{AD}$  la longueur de cette arc. De la même manière la longueur de la droite BC est une bonne approximation de l'arc  $\widehat{BC}$ .

En utilisant le bon vieux théorème de Thalès, on montre que  $\frac{OA}{OB} = \frac{AD}{BC}$ . En approchant la taille des arcs par celle des segments et en faisant une petite règle de trois on trouve

$$\widehat{BC} = \frac{OA}{OB} \widehat{AD}$$

Revenons à présent à la question du calcul du périmètre d'un cercle. On peut diviser le cercle en *morceau* très petit aussi petit que la longueur  $\widehat{BC}$  (ou  $\widehat{AD}$  suivant le cercle que vous regardez). Donc la somme de tous ces morceaux donnent le périmètre du cercle. Mais la formule déterminée précédemment montre que le périmètre du petit cercle, vu comme la somme de plein de petit morceau d'arc  $\widehat{BC}$ , est proportionnelle à la somme de plein de petit morceau  $\widehat{AD}$ . En effet le rapport  $\frac{OA}{OB}$  reste constant en fonction du nombre de morceau. D'ailleurs, nous pouvons être plus précis car OA est en fait le rayon du petit cercle tandis que OB est le rayon du grand ! Si on note r le rayon du petit cercle, p son périmètre et R le rayon du grand cercle, P son périmètre alors la précédente formule s'écrit  $p = \frac{r}{R}P$ . Jouons un peu avec cette formule. On note  $D = 2R$  et  $d = 2r$  les diamètres des cercles.

$$\begin{aligned} p = \frac{r}{R}P &\iff p = \frac{2r}{2R}P \\ &\iff p = \frac{d}{D}P \\ &\iff \frac{p}{d} = \frac{P}{D} \end{aligned}$$

Nous venons donc d'observer que le rapport du périmètre par le diamètre est toujours égale à la même valeur.

### Définition

On note  $\pi$  le rapport du périmètre d'un cercle par son diamètre. Ce nombre ne dépend pas du cercle. On a l'estimation suivante :

$$\pi \simeq 3.141592\dots$$

Le symbole  $\pi$  se lit *pi* et correspond à la lettre grecque  $\pi$  (pour périmètre). On peut démontrer, avec souffrance, que  $\pi \in \mathbb{R}$  mais  $\pi \notin \mathbb{Q}$ .

Le nombre  $\pi$  est une bonne base pour le travail avec les angles.

### Définition

On mesure les angles en *radian*. Un tour complet (360 degrés) correspond à  $2\pi$ .

Puisqu'il y a un rapport proportionnel entre les mesures en degrés et en radian on a les équivalence suivantes.

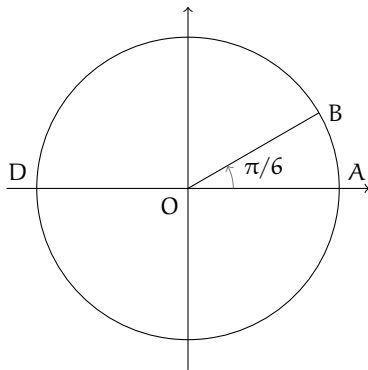
Degrés	0	30	45	60	90	180	360
Radian	0	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{\pi}{2}$	$\pi$	$2\pi$

## 1.2 Le cercle trigonométrique

L'outil centrale de la trigonométrie est le cercle trigonométrique.

### Définition

Un **cercle trigonométrique** est un cercle de rayon 1.



Lorsque l'on souhaite faire, comprendre, voir de la trigonométrie, on représente un cercle trigonométrique centré en l'origine d'un repère cartésien et on représente l'angle sur lequel on souhaite faire des observations ou calcul. Sur l'exemple on a représenté  $\frac{\pi}{6}$ .

### Définition

Le **sens trigonométrique** ou **sens direct** correspond au sens inverse des aiguilles d'une montre.

$$\text{L'angle } \widehat{AOB} = \frac{\pi}{6} \text{ et l'angle } \widehat{BOA} = -\frac{\pi}{6}.$$

Qu'en est-il des angles  $\pi$  et  $-\pi$ . Sur la représentation ci-contre, c'est deux angles aboutissent au même point : le D. On est très fortement amené à penser que *sur le cercle trigonométrique*  $\pi = -\pi$ . C'est d'ailleurs vrai. Mais attention ! Le nombre réel  $\pi \simeq 3.14$  tandis que le nombre réel  $-\pi \simeq -3.14$ . Ils sont bel et bien différent mais *sur le cercle trigonométrique* ils sont les même. Comme écrire  $\pi = -\pi$  pique un peu les yeux on introduit une notation.

### Définition

Lorsque l'on travaille sur le cercle, on considère les angles à  $2\pi$  près. Si deux angles  $\alpha$  et  $\beta$  sont égaux sur le cercle trigonométrique on dira qu'ils sont égaux **modulo**  $2\pi$  on écrira  $\alpha = \beta \pmod{2\pi}$  ou  $\alpha \equiv_{2\pi} \beta$ . Cela signifie que  $\alpha - \beta = 2\pi \times k$  pour un certain  $k \in \mathbb{Z}$ .



Dans cette définition le nombre  $k$  représente le nombre de tour (on rappelle qu'un tour correspond à un angle de  $2\pi$  radian) que l'on fait. Ainsi nous pouvons écrire  $\pi \equiv_{2\pi} -\pi$  car  $\pi - (-\pi) = 2\pi = 2\pi \times 1$  ; autrement dit : les angles  $\pi$  et  $-\pi$  sont les mêmes à un tour de cercle près.

Autre exemple :

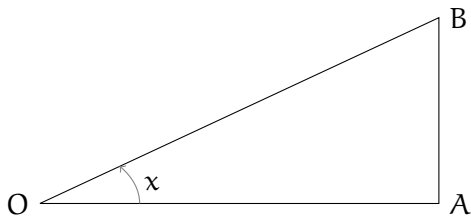
$$\frac{2023\pi}{3} = \frac{(674 \times 3 + 1)\pi}{3} = \frac{674 \times 3\pi}{3} + \frac{\pi}{3} = 674\pi + \frac{\pi}{3}$$

En d'autre terme  $\frac{2023\pi}{3}$  et  $\frac{\pi}{3}$  sont les mêmes angles à 337 tours près ( $337 = 674 \div 2$ ) :  $\frac{2023\pi}{3} \equiv_{2\pi} \frac{\pi}{3}$

### 1.3 Opérations trigonométriques

#### Définition

Soit  $OAB$  un triangle rectangle en  $A$ . Notons  $x$  l'angle  $\widehat{AOB}$ .



- Le **cosinus** de l'angle  $x$  est le rapport  $\frac{OA}{OB}$ .
- Le **sinus** de l'angle  $x$  est le rapport  $\frac{AB}{OB}$ .
- La **tangente** de l'angle  $x$  est le rapport  $\frac{AB}{OA}$ .

Voici un fameux moyen mnémotechnique pour retenir ces formules :

#### CASSE TOI

Quelques explications s'impose :

- Dans un triangle rectangle le plus grand des cotés est appelé **l'hypoténuse**.
- Le **coté adjacent** à l'angle  $x$  est  $OA$ . C'est le coté adjacent à l'angle  $x$  et l'angle droit.
- Le **coté opposé** à l'angle  $x$  est  $AB$ . C'est le coté qui est "en face" de l'angle  $x$ .

L'angle opposé à  $x$  est adjacent à  $y$  et inversement.

Le fameux *casse toi* s'écrit **CAH SOH TOA** :

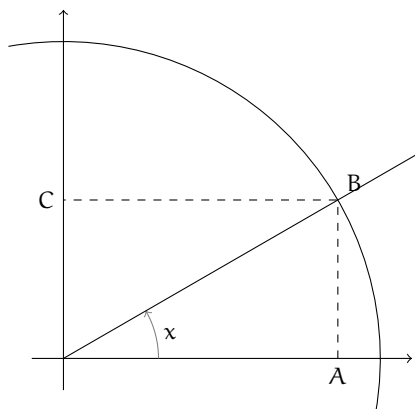
**CAH** : le **Cosinus** est le rapport du coté **Adjacent** par l'**Hypoténuse**.

**SOH** : le **Sinus** est le rapport du coté **Opposé** par l'**Hypoténuse**.

**TOA** : la **Tangente** est le rapport du coté **Opposé** par le coté **Adjacent**.

Nous n'allons pas plus surcharger ce cours déjà très empreinte de géométrie, mais sans trop souffrir et à l'aide du théorème de Thalès, on peut montrer que les longueur des cotés n'importe pas. Seule les mesures des angles sont importants. Puisque c'est ainsi, on va considérer, pour travailler avec ces objets, des triangles rectangles dont l'hypoténuse fait 1, ainsi nous n'aurons plus à utiliser des fractions pour le cosinus et le sinus.

Faisons tout de suite le liens avec le cercle trigonométrique.



En appliquant les formules, on a  $\cos(x) = \frac{OA}{OB}$  mais  $OB$  est un rayon du cercle trigonométrique, qui est par définition de rayon 1. Donc  $\cos(x) = OA$ .

De même  $\sin(x) = \frac{AB}{OB} = AB = OC$ .

Ainsi le cosinus et le sinus d'un angle représentent respectivement l'abscisse et l'ordonnée du point d'intersection entre le cercle trigonométrique et la droite formant l'angle souhaité avec l'axe des abscisses.

On observe alors que  $\tan(x) = \frac{\sin(x)}{\cos(x)}$ . On va donc

mettre cette fonction de coté et nous concentrer sur le deux autres.

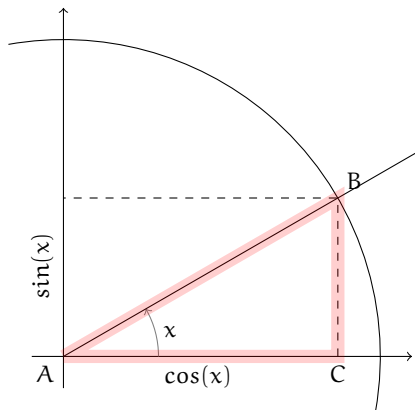
## 1.4 Formulaire

### Proposition Pythagore

Quelque soit  $x \in \mathbb{R}$ ,

$$\cos^2(x) + \sin^2(x) = 1$$

*Démonstration.*



On a  $AC^2 + BC^2 = AB^2$  (théorème de Pythagore) soit encore  $\cos^2(x) + \sin^2(x) = 1$   $\square$

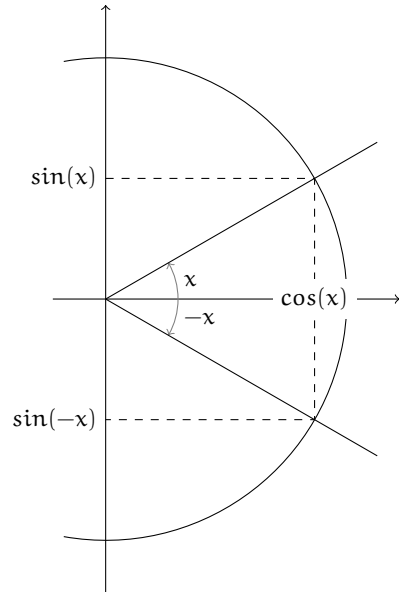
### Proposition

Quelque soit  $x \in \mathbb{R}$ ,

$$\cos(-x) = \cos(x)$$

$$\sin(-x) = -\sin(x)$$

*Démonstration.*



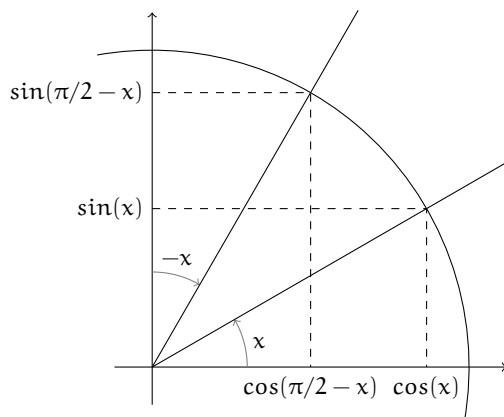
### Proposition

Quelque soit  $x \in \mathbb{R}$ ,

$$\cos\left(\frac{\pi}{2} - x\right) = \sin(x)$$

$$\sin\left(\frac{\pi}{2} - x\right) = \cos(x)$$

*Démonstration.*



$\square$

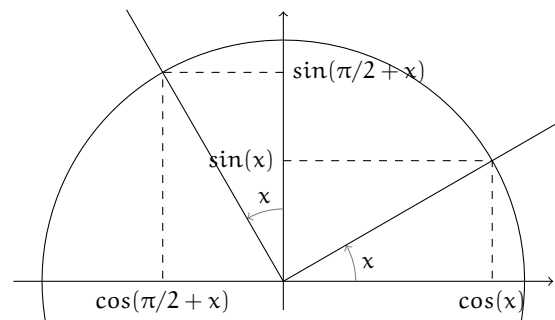
### Proposition

Quelque soit  $x \in \mathbb{R}$ ,

$$\cos\left(\frac{\pi}{2} + x\right) = -\sin(x)$$

$$\sin\left(\frac{\pi}{2} + x\right) = \cos(x)$$

*Démonstration.*



$\square$

### Proposition

Quelque soit  $x \in \mathbb{R}$ ,

$$\cos(\pi - x) = -\cos(x)$$

$$\sin(\pi - x) = \sin(x)$$

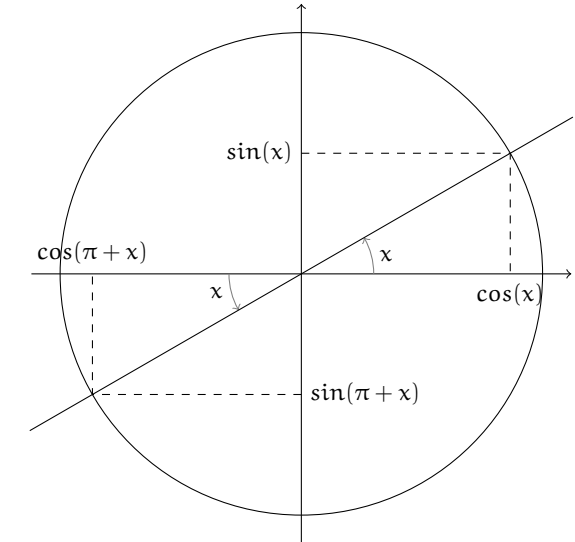
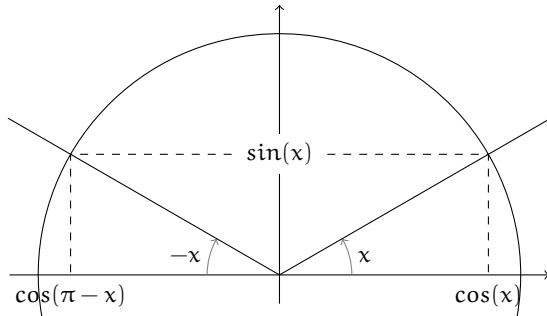
### Proposition

Quelque soit  $x \in \mathbb{R}$ ,

$$\cos(\pi + x) = -\cos(x)$$

$$\sin(\pi + x) = -\sin(x)$$

*Démonstration.*



□

□

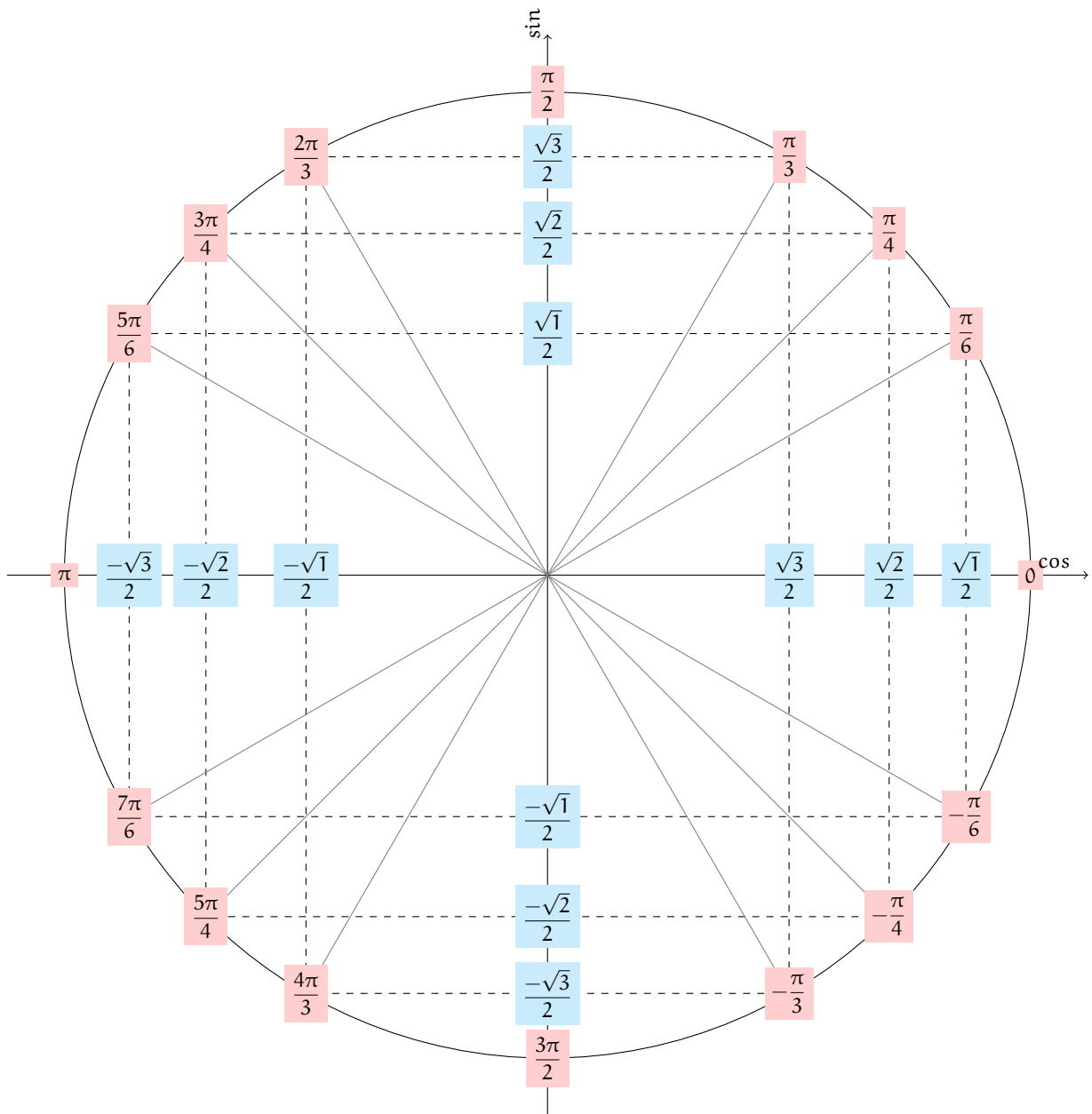
De cette dernière formule on peut observer que  $\cos(x + 2\pi) = \cos((x + \pi) + \pi) = -\cos(x + \pi) = \cos(x)$ ; de même pour le sinus. On savait cependant déjà que  $\cos(x + 2\pi) = \cos(x)$  puisque  $x \equiv_{2\pi} x + 2\pi$ .

### Proposition

$x$ rad	0	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{\pi}{2}$
$\cos(x)$	1	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{1}{2}$	0
$\sin(x)$	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	1

*Démonstration.* Par de petits jeu géométrique on peut déterminer ces valeurs. Ce n'est pas très difficile mais pas vraiment pertinent. □

En jumelant ces derniers résultats avec les précédents, on peut déterminer le cosinus et le sinus de bien plus de valeurs.



### Formules de duplication

Vous pensiez avoir tranquillement survécu à ces quelques formules de trigonométrie? Que nenni!

#### Théorème

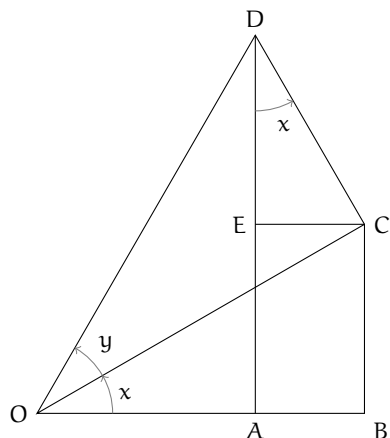
Soient  $x \in \mathbb{R}$  et  $y \in \mathbb{R}$ .

$$\cos(x + y) = \cos(x)\cos(y) - \sin(x)\sin(y)$$

$$\sin(x + y) = \sin(x)\cos(y) + \cos(x)\sin(y)$$

#### Démonstration.

On considère OBC et OCD des triangles rectangles respectivement en B et C tel que  $\widehat{BOC} = x$  et  $\widehat{COD} = y$ . On projette le point D sur la droite (OB) que l'on nomme A et on projette le point C sur la droite (AD) que l'on nomme E. Un résultat bien connu sur les triangles semblables permet de justifier que  $\widehat{CDE} = x$ . Sur un dessin tout devrait s'éclaircir.



Faisons de la trigonométrie dans cette figure :

Dans le triangle OBC :  $\cos(x) = \frac{OB}{OC}$  et  $\sin(x) = \frac{BC}{OC}$ .

Dans le triangle DEC :  $\cos(x) = \frac{DE}{DC}$  et  $\sin(x) = \frac{EC}{DC}$

Dans le triangle OCD :  $\cos(y) = \frac{OC}{OD}$  et  $\sin(y) = \frac{DC}{OD}$

Dans le rectangle ABCE :  $EC = AB$  et  $EA = BC$

$$\begin{aligned} \cos(x + y) &= \frac{OA}{OD} \\ &= \frac{OB - AB}{OD} \\ &= \frac{OB - EC}{OD} \\ &= \frac{OB}{OD} - \frac{EC}{OD} \\ &= \frac{OB}{OC} \times \frac{OC}{OD} - \frac{EC}{DC} \times \frac{DC}{OD} \\ &= \cos(x)\cos(y) - \sin(x)\sin(y) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \sin(x + y) &= \frac{AD}{OD} \\ &= \frac{AE + ED}{OD} \\ &= \frac{BC + ED}{OD} \\ &= \frac{BC}{OD} + \frac{ED}{OD} \\ &= \frac{BC}{OC} \times \frac{OC}{OD} + \frac{ED}{DC} \times \frac{DC}{OD} \\ &= \sin(x)\cos(y) + \cos(x)\sin(y) \end{aligned}$$

□

### Corollaire

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

**Démonstration.** On ne va pas toutes les démontrer. Elles se déduisent des formules précédentes. Par exemple puisque  $\cos(-y) = \cos(y)$  et  $\sin(-y) = -\sin(y)$  alors en remplaçant  $X$  par  $x$  et  $Y$  par  $-y$  dans la formule  $\sin(X + Y) = \sin(X)\cos(Y) + \cos(X)\sin(Y)$  on trouve  $\sin(x - y) = \sin(x)\cos(y) - \cos(x)\sin(y)$ .

Autre exemple, en prenant  $x = y$  dans la formule  $\cos(x + y) = \cos(x)\cos(y) - \sin(x)\sin(y)$  on obtient  $\cos(2x) = \cos^2(x) - \sin^2(x)$ . Sachant que  $\cos^2(x) + \sin^2(x) = 1$  on en déduit que  $\sin^2(x) = 1 - \cos^2(x)$ ; ce qui donne  $\cos(2x) = \cos^2(x) - (1 - \cos^2(x)) = 2\cos^2(x) - 1$  soit encore  $\cos^2(x) = \frac{1 + \cos(2x)}{2}$ . □

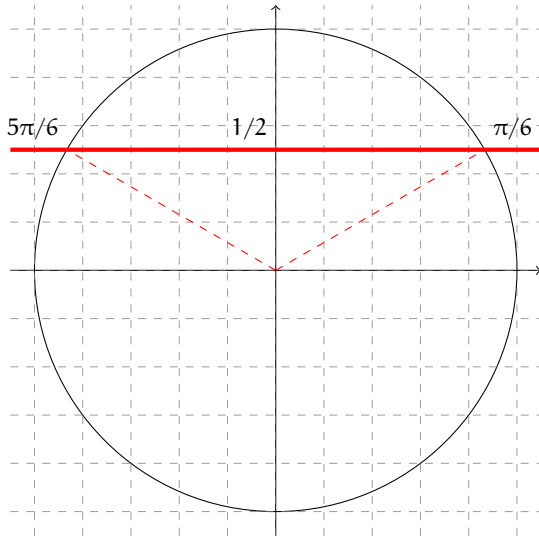
Dans la vie de tous les jours, on n'apprend pas toutes ces formules! Il faut savoir que ces formules existent, sans forcément connaître par cœur la formule.

## 1.5 Équations et inéquations trigonométriques

### Équations trigonométriques

On cherche à résoudre des équations de la forme  $\cos(x) = 0.7$  ou  $\sin(x) = \frac{1}{2}$ .

Raisonnons sur cette dernière. Pour résoudre ces équations faisant intervenir des sinus ou cosinus est l'éternel *cercle trigonométrique*. Le cosinus se lit sur l'axe des abscisses et le sinus sur l'axe des ordonnées.



Su le cercle trigonométrique, on voit que l'équation  $\sin(x) = \frac{1}{2}$  admet deux solutions, dont le formulaire nous souffle qu'il s'agit de  $\frac{\pi}{6}$  et  $\frac{5\pi}{6}$ .

Voilà, c'est fini... Ah! Non! Car sur le cercle trigonométrique l'angle  $\frac{\pi}{6}$  et l'angle  $\frac{13\pi}{6}$  sont positionnés au même endroit. Précisément  $\frac{\pi}{6} \equiv_{2\pi} \frac{13\pi}{6}$ . En d'autre terme on a fait un tour de cercle puisque  $\frac{13\pi}{6} = \frac{\pi}{6} + 2\pi$ .

Pourquoi s'arrêter à un tour, on pourrait en faire 2 ou 1983, le sinus vaudrait toujours  $\frac{1}{2}$ . Une manière élégante (pompeuse) d'écrire toutes les solutions est donc la suivante

Les solutions de l'équation  $\sin(x) = \frac{1}{2}$  sont de la forme  $x_{1,k} = \frac{\pi}{6} + 2k\pi$  et  $x_{2,k} = \frac{5\pi}{6} + 2k\pi$  où  $k \in \mathbb{Z}$ .

Imaginons à présent que l'on souhaite trouver toutes les solutions de l'équation  $\sin(x) = \frac{1}{2}$  avec  $x \in \left[16\pi; \frac{33\pi}{2}\right]$ . Puisque nous avons trouver toutes les solutions (dans  $\mathbb{R}$ ), le problème revient à trouver quel  $k \in \mathbb{Z}$  il faut choisir.

Prenons la première forme  $x_{1,k}$ . Il s'agit donc de trouver  $k$  pour avoir  $x_{1,k} \in \left[16\pi; \frac{33\pi}{2}\right]$ .

$$\begin{aligned} x_{1,k} \in \left[16\pi; \frac{33\pi}{2}\right] &\Leftrightarrow 16\pi \leq x_{1,k} \leq \frac{33\pi}{2} \\ &\Leftrightarrow 16\pi \leq \frac{\pi}{6} + 2k\pi \leq \frac{33\pi}{2} \\ &\Leftrightarrow 16\pi - \frac{\pi}{6} \leq 2k\pi \leq \frac{33\pi}{2} - \frac{\pi}{6} \\ &\Leftrightarrow \frac{95\pi}{6} \leq 2k\pi \leq \frac{98\pi}{6} \\ &\Leftrightarrow \frac{95}{6} \leq 2k \leq \frac{98}{6} \\ &\Leftrightarrow \frac{95}{12} \leq k \leq \frac{98}{12} \end{aligned}$$

A l'aide de la calculatrice, on observe que  $\frac{95}{12} \simeq 7.92$  et  $\frac{98}{12} \simeq 8.17$ . Or,  $k$  doit être un nombre entier. Le seul nombre entier entre 7.92 et 8.17 est le nombre 8. Il faut donc choisir le nombre  $k = 8$ . Dans ce cas la solution est

$$x_1 = \frac{\pi}{6} + 2 \times 8\pi = \frac{97\pi}{6}$$

Prenons à présent la seconde forme  $x_{2,k}$  et raisonnons de la même manière.

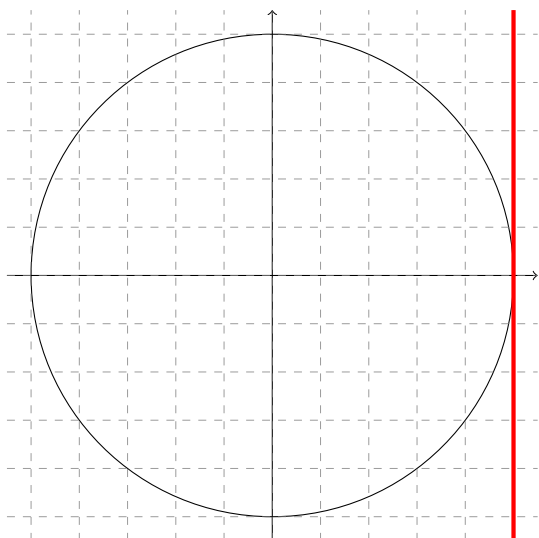
$$\begin{aligned} x_{2,k} \in \left[16\pi; \frac{33\pi}{2}\right] &\Leftrightarrow 16\pi \leq x_{2,k} \leq \frac{33\pi}{2} \\ &\Leftrightarrow 16\pi \leq \frac{5\pi}{6} + 2k\pi \leq \frac{33\pi}{2} \\ &\Leftrightarrow 16\pi - \frac{5\pi}{6} \leq 2k\pi \leq \frac{33\pi}{2} - \frac{5\pi}{6} \\ &\Leftrightarrow \frac{91\pi}{6} \leq 2k\pi \leq \frac{94\pi}{6} \\ &\Leftrightarrow \frac{91}{6} \leq 2k \leq \frac{94}{6} \\ &\Leftrightarrow \frac{91}{12} \leq k \leq \frac{94}{12} \end{aligned}$$

Mais  $\frac{91}{12} \simeq 7.58$  et  $\frac{94}{12} \simeq 7.83$ . Dans ce cas, il n'existe aucun nombre entier  $k$  satisfaisant cette inéquation.

En conclusion,

$$x \in \left[16\pi; \frac{33\pi}{2}\right] \left. \begin{array}{l} \sin(x) = \frac{1}{2} \\ \end{array} \right\} \Rightarrow x = \frac{97\pi}{6}$$

Prenons un autre exemple et cherchons à résoudre l'équation  $\cos(x) = 1$ . Exactement comme précédemment, on utilise le cercle trigonométrique pour *voir* ce qui se passe.



Sur le cercle trigonométrique, on voit que l'équation  $\cos(x) = 1$  admet une unique solution à savoir  $x = 0$ .

Comme précédemment, on peut "tourner", ce qui se traduit par l'ajout de  $+2k\pi$ .

En conclusion l'équation  $\cos(x) = 1$  admet pour solution

$$x_k = 2k\pi$$

Le même type de manipulation permet, si l'intervalle est spécifié, de trouver des solutions spécifiques.

Que dire de l'équation  $\cos(x) = 1.01$  ? On observe sur le dessin, qu'il n'y a, dans ce cas, aucune intersection entre la droite  $x = 1.01$  et le cercle trigonométrique et donc l'équation  $\cos(x) = 1.01$  n'admet aucune solution.

Faisons un cours de mathématiques avec un théorème (que nous venons de démontrer en partie par les exemples précédents).

### Théorème Équation en sinus

**L'équation  $\sin(x) = a$  pour  $a \in ]-1; 1[$  admet deux solutions sur  $] -\pi; \pi[$  notées  $x_1$  et  $x_2$ .**  
Toutes les solutions de l'équation sur  $\mathbb{R}$  sont de la forme

$$x_{1,k} = x_1 + 2k\pi, \quad \text{et} \quad x_{2,k} = x_2 + 2k\pi$$

pour  $k \in \mathbb{Z}$ .

**L'équation  $\sin(x) = 1$  admet pour solutions  $\frac{\pi}{2} + 2k\pi$  pour  $k \in \mathbb{Z}$ .**

**L'équation  $\sin(x) = -1$  admet pour solutions  $-\frac{\pi}{2} + \pi + 2k\pi$  pour  $k \in \mathbb{Z}$ .**

**L'équation  $\sin(x) = a$  pour  $a \notin [-1; 1]$  n'admet aucune solution réelle.**

### Théorème Équation en cosinus

**L'équation  $\cos(x) = a$  pour  $a \in ]-1; 1[$  admet deux solutions sur  $] -\pi; \pi[$  notées  $x_1$  et  $x_2$ .**  
Toutes les solutions de l'équation sur  $\mathbb{R}$  sont de la forme

$$x_{1,k} = x_1 + 2k\pi, \quad \text{et} \quad x_{2,k} = x_2 + 2k\pi$$

pour  $k \in \mathbb{Z}$ .

**L'équation  $\cos(x) = 1$  admet pour solutions  $2k\pi$  pour  $k \in \mathbb{Z}$ .**

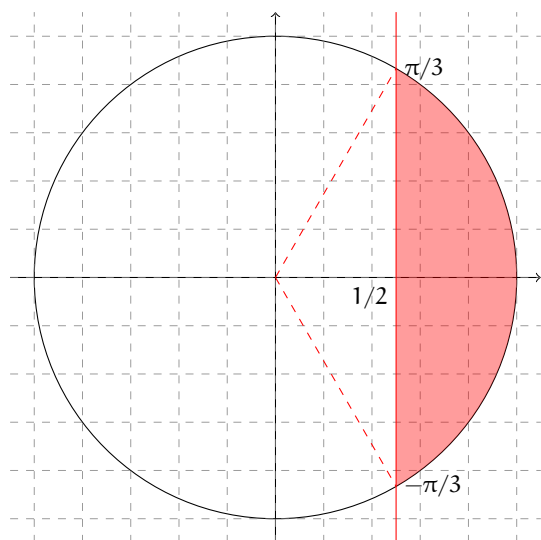
**L'équation  $\cos(x) = -1$  admet pour solutions  $\pi + 2k\pi$  pour  $k \in \mathbb{Z}$ .**

**L'équation  $\cos(x) = a$  pour  $a \notin [-1; 1]$  n'admet aucune solution réelle.**

Dans la pratique on n'utilise pas ces théorèmes mais plutôt la méthode décrite dans les exemples précédents (le cercle trigonométrique est votre meilleur ami!).

## Inéquations trigonométriques

A présent on cherche à résoudre une inéquation de la forme  $\cos(x) \geq \frac{1}{2}$ . Encore une fois, un dessin éclaire la situation.



Sur le dessin, il apparaît clairement que tous les angles de l'intervalle  $\left[-\frac{\pi}{3}; \frac{\pi}{3}\right]$  ont leur cosinus supérieur ou égale à  $\frac{1}{2}$ . Exactement comme précédemment, il faut "penser" à tourner.

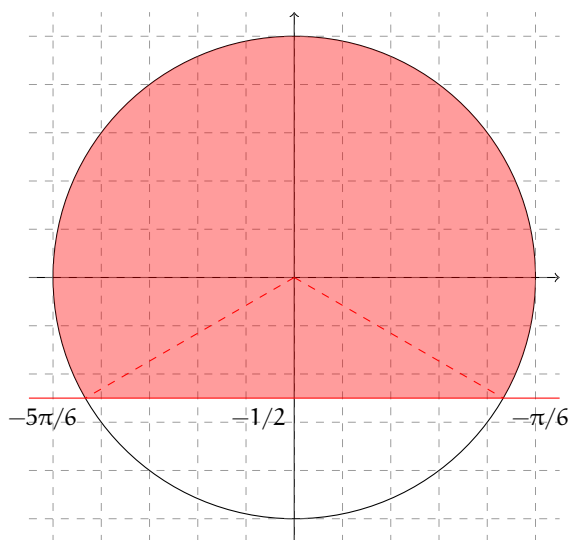
En conclusion, toutes les solutions réelles sont des intervalles de la forme

$$\left[-\frac{\pi}{3} + 2k\pi; \frac{\pi}{3} + 2k\pi\right]$$

pour  $k \in \mathbb{Z}$ .

Attention, lorsque l'on décrit un intervalle  $[a; b]$  il faut que  $a < b$ .

Prenons à présent l'inéquation  $\sin(x) > -\frac{1}{2}$ .



A l'aide du dessin on serait tenté d'écrire qu'un intervalle solution est  $\left] -\frac{\pi}{6}; -\frac{5\pi}{6} \right[$  mais dans ce cas, la borne inférieure de cet intervalle est plus grande que la borne supérieure. C'est une erreur. Il faut soit écrire  $\left] -\frac{\pi}{6}; \frac{7\pi}{6} \right[$  où  $\left] -\frac{13\pi}{6}; -\frac{5\pi}{6} \right[$  pour respecter les intervalles.



## 2. Les fonctions

### 2.1 Les signaux sinusoïdaux

#### Retour aux épicycloïde

Revenons à nos épicycloïdes (*cf.* Introduction). Le but est de décrire un dessin quelconque à l'aide de cercle.

Nous avons observé que si un point  $M(t)$  gravite autour d'un cercle de rayon  $a_3$  à une vitesse  $n_3$ , que ce cercle gravite lui même autour d'un cercle de rayon  $a_2$  à une vitesse  $n_2$  qui gravite lui même autour d'un cercle de rayon  $a_1$  à une vitesse  $n_1$  alors les expressions de l'abscisse et de l'ordonnée de ce point sont données par les formules :

$$x(t) = a_1 \cos(n_1 t) + a_2 \cos(n_2 t) + a_3 \cos(n_3 t)$$

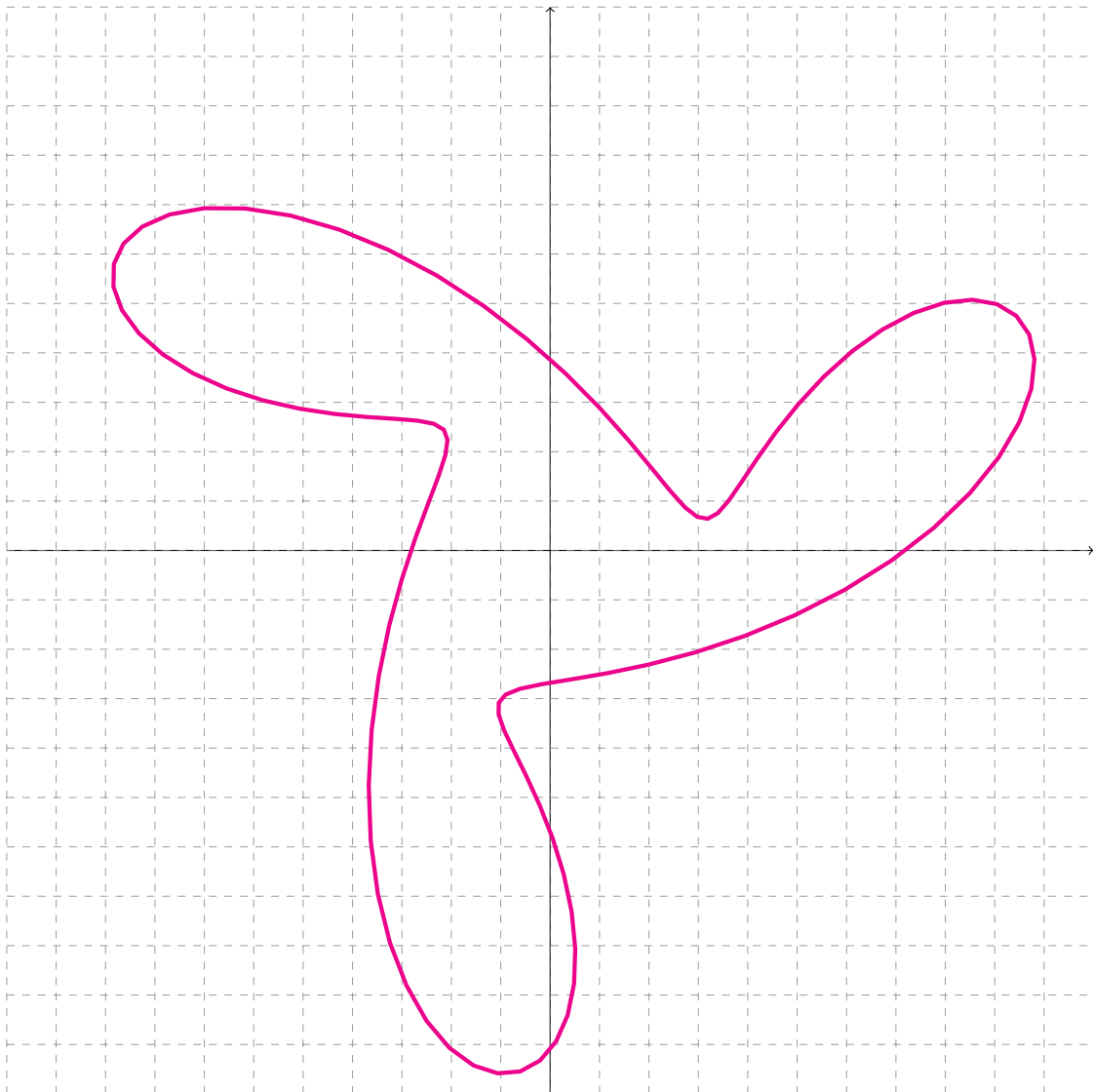
$$y(t) = a_1 \sin(n_1 t) + a_2 \sin(n_2 t) + a_3 \sin(n_3 t)$$

La **théorie de Fourier** que nous explorerons plus tard nous garantie que l'on peut trouver des coefficients  $a_n$ , appelé coefficient de Fourier, tel que les coordonnées des points  $M(t)$  s'expriment par les élégantes formules

$$x(t) = a_0 + a_1 \cos(1t) + a_2 \cos(2t) + a_3 \cos(3t) + a_4 \cos(4t) + \dots$$

$$y(t) = a_1 \sin(1t) + a_2 \sin(2t) + a_3 \sin(3t) + a_4 \sin(4t) + \dots$$

Prenons l'exemple de la *handspineröide*<sup>1</sup>



1. Exemple tiré de la vidéo de *Eljj* disponible sur <https://www.youtube.com/watch?v=uazPP0ny3XQ>

ABRACADABRA! La théorie de Fourier (on va y arriver) donne

$$x(t) = 6\cos(t) + 1.5\cos(2t) + 2\cos(4t) + 2.6\sin(2t)$$

$$y(t) = 6\sin(t) - 1.5\sin(2t) + 2\sin(4t) + 2.6\cos(2t)$$

Zut flute et crotte! Pour avoir nos jolis cercles qui tournent il faut que

1. l'expression de l'abscisse ne comporte que des cosinus, ce qui n'est pas le cas ici.
2. l'expression de l'ordonnée ne comporte que des sinus, ce qui n'est pas le cas ici
3. les mêmes coefficients apparaissent pour les même vitesse angulaire de l'abscisse et de l'ordonnée, ce qui n'est pas le cas ici (le coefficient en  $x$  du cercle de vitesse 2 est  $+1.5$  tandis qu'il est de  $-1.5$  en  $y$ ).

Mais nous avons développé quelques compétences en trigonométrie. Utilisons les!

$$\begin{aligned} x(t) &= 6\cos(t) + 1.5\cos(2t) + 2\cos(4t) + 2.6\sin(2t) \\ &= 6\cos(t) + 1.5\cos(2t) + 2.6\sin(2t) + 2\cos(4t) \\ &= 6\cos(t) + 3(0.5\cos(2t) + 0.87\sin(2t)) + 2\cos(4t) \\ &= 6\cos(t) + 3\left(\cos\left(\frac{\pi}{3}\right)\cos(2t) + \sin\left(\frac{\pi}{3}\right)\sin(2t)\right) + 2\cos(4t) \\ &= 6\cos(t) + 3\cos\left(2t - \frac{\pi}{3}\right) + 2\cos(4t) \end{aligned}$$

Magnifique mais limite magique. Quelle idée de factoriser par 3? Et comme par hasard  $\cos\left(\frac{\pi}{3}\right) = 0.5$  et  $\sin\left(\frac{\pi}{3}\right) \simeq 0.87$ . Mais si on change les valeur comment on fait?

En fait on peut montrer que

$$\alpha\cos(\omega t) + \beta\sin(\omega t) = A'\cos(\omega t + \varphi') = A\sin(\omega t + \varphi)$$

On peut même déterminer  $A$  et  $\varphi$  en fonction de  $\alpha$  et  $\beta$  mais pour comprendre ce principe nous aurons besoin de  $\text{Arctan}$  et de la forme polaire des nombres complexes. PAS DE PANIQUE! Nous aurons le temps d'y arriver.

Quoi qu'il en soit nous trouvons un objet de la théorie des signaux : le **signal sinusoïdale**. Ce sont des fonctions de la forme

$$s(t) = A\sin(\omega t + \varphi)$$

où

**A désigne l'amplitude** : la fonction  $\sin$  oscille entre  $-1$  et  $1$ . Pour amplifier ce signal on le multiplie par un réel  $A$  de sorte qu'il oscille entre  $-A$  et  $A$ .

**$\omega$  désigne la pulsation** : c'est le nombre de fois que le signal se répète sur un intervalle de temps 1. Elle est définie par  $\omega = \frac{2\pi}{T}$  où  $T$  est la période du signal.

**$\varphi$  désigne la phase** : c'est le décalage du signal par rapport à l'origine ; une avance ou un retard de  $-\frac{\varphi}{\omega}$ .

### Formes algébriques des épicycloïdes

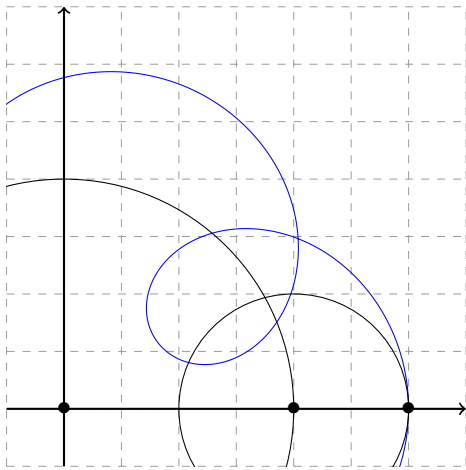
Nous avons un petit peu menti lorsque nous avons décrit la forme algébrique des épicycloïdes. Nous avons en effet dit que les coordonnées sont de la forme

$$\begin{aligned} x(t) &= a_0 + a_1\cos(1t) + a_2\cos(2t) + a_3\cos(3t) + a_4\cos(4t) + \dots \\ y(t) &= a_1\sin(1t) + a_2\sin(2t) + a_3\sin(3t) + a_4\sin(4t) + \dots \end{aligned}$$

Mais comme nous venons de le voir, ce n'est pas tout à fait le cas, puisque des phases interviennent. La véritable forme est donc

$$\begin{aligned} x(t) &= a_0 + a_1\cos(1t + \varphi_1) + a_2\cos(2t + \varphi_2) + a_3\cos(3t + \varphi_3) + a_4\cos(4t + \varphi_4) + \dots \\ y(t) &= a_1\sin(1t + \varphi_1) + a_2\sin(2t + \varphi_2) + a_3\sin(3t + \varphi_3) + a_4\sin(4t + \varphi_4) + \dots \end{aligned}$$

A quoi correspondent ces phases dans le jeu des cercles tournoyant?



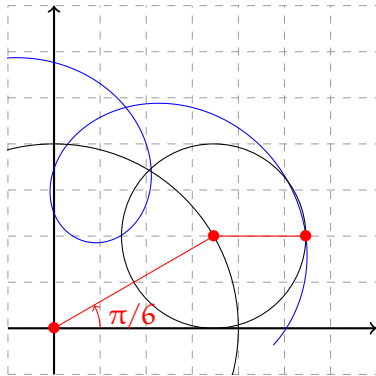
Prenons la *ranunculoïde* définie avec deux cercles : un de rayon 2 et de vitesse 1 et un de rayon 1 et de vitesse 6.

C'est à dire que l'équation algébrique de cette courbe est

$$x(t) = 2\cos(t) + \cos(6t)$$

$$y(t) = 2\sin(t) + \sin(6t)$$

Lorsque nous avons dessiné cette courbe, et toutes les courbes que nous avons décrites, nous avons fait une hypothèse (cachée) qui est qu'au départ (à l'instant  $t = 0$ ), tous les cercles sont alignés sur l'axe des abscisses.



Rajouter une phase, correspond donc à faire en sorte que le point de départ ne soit pas aligné avec l'abscisse. Rajoutons au premier cercle une phase de  $\frac{\pi}{6}$ .

C'est à dire que l'équation algébrique de cette nouvelle courbe est

$$x(t) = 2\cos\left(t + \frac{\pi}{6}\right) + \cos(6t)$$

$$y(t) = 2\sin\left(t + \frac{\pi}{6}\right) + \sin(6t)$$

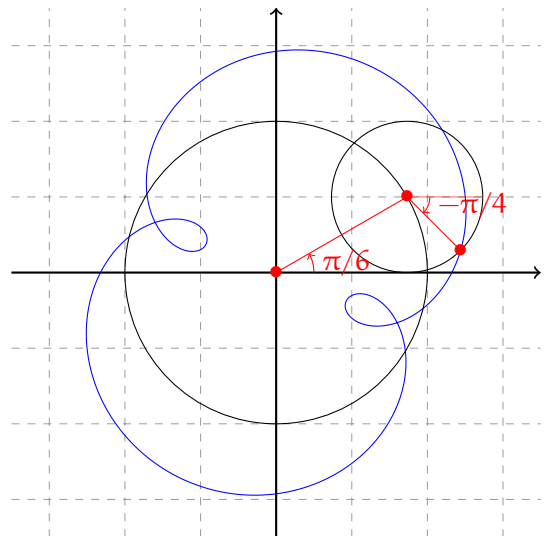
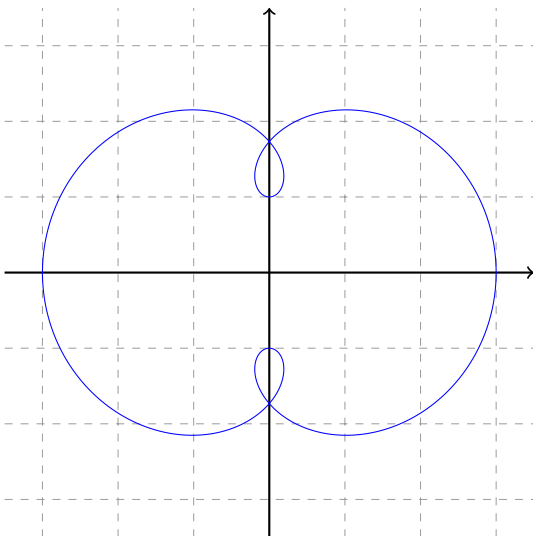
Voici une épicycloïde sans et avec phases.

$$x(t) = 2\cos(t) + \cos(3t)$$

$$y(t) = 2\sin(t) + \sin(3t)$$

$$x(t) = 2\cos\left(t + \frac{\pi}{6}\right) + \cos\left(3t - \frac{\pi}{4}\right)$$

$$y(t) = 2\sin\left(t + \frac{\pi}{6}\right) + \sin\left(3t - \frac{\pi}{4}\right)$$



Nos problématiques étaient les suivantes :

1. Que l'expression de l'abscisse ne comporte que des cosinus.
2. Que l'expression de l'ordonnée ne comporte que des sinus.
3. Que les mêmes coefficients apparaissent pour les même vitesse angulaire de l'abscisse et de l'ordonnée.

On rajoute donc également :

4. Que les mêmes phases apparaissent pour les mêmes vitesses angulaire.

La trigonométrie avancé nous permettra de résoudre les deux premiers points et les nombres complexes résoudrons les deux derniers.

Commençons par s'armer d'outils pour appréhender les deux premiers points à l'aide des fonctions réciproques.

## 2.2 Les fonctions réciproques

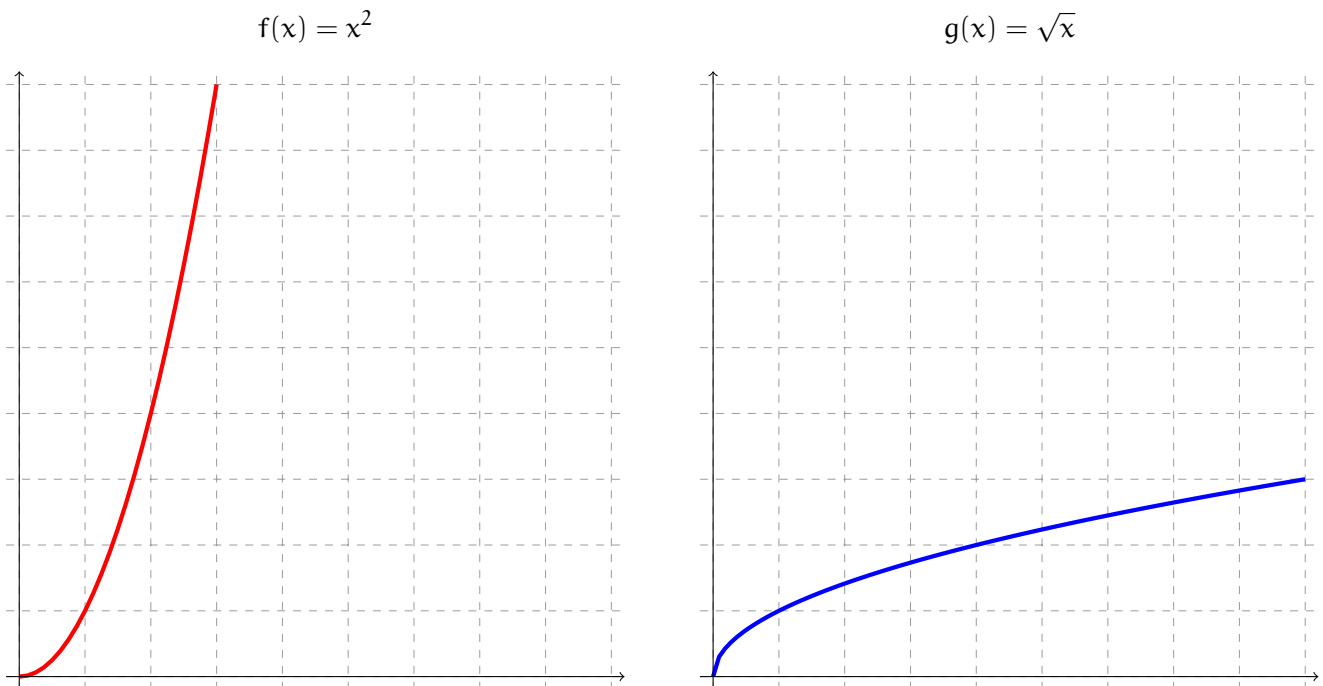
Revenons à des maths moins piquantes<sup>2</sup>.

Prenons une bonne vieille fonction :  $f(x) = x^2$ . On sait que cette fonction est définie sur  $\mathbb{R}$ , c'est à dire qu'il n'y a aucune contrainte à prendre n'importe quelle nombre réelle (tandis que la fonction inverse  $\frac{1}{x}$  possède une valeur interdite par exemple).

Au lieu de la regarder sur  $\mathbb{R} = ]-\infty; +\infty[$  regardons la uniquement sur  $\mathbb{R}_+ = [0; +\infty[$ . Comme pour la trigonométrie, un dessin est souvent bien plus éloquent. La visualisation des fonctions passent par la représentation cartésienne (graphique).

En tant que fonction de  $\mathbb{R}_+$ , la représentation graphique est naturellement cette demi-parabole.

Faisons de même avec la fonction  $g(x) = \sqrt{x}$  définie sur  $\mathbb{R}_+$ .



Un œil aguerrie observera que les deux courbes sont très ressemblante. En fait l'une est l'autre en inversant l'axe des abscisse et l'axe des ordonnée. La raison principale est que pour tout  $x \in \mathbb{R}_+$  on a

$$\sqrt{x^2} = x, \quad \sqrt{x^2} = x$$

soit encore

$$f(g(x)) = x, \quad g(f(x)) = x$$

Quand deux fonctions  $f$  et  $g$  vérifie cette propriété on dit qu'elle sont réciproque l'une de l'autre.

### Définition

Soit  $f : X \rightarrow Y$  et  $g : Y \rightarrow X$  tel que d'une part pour tout  $x \in X$ ,  $g(f(x)) = x$  et d'autre part pour tout  $y \in Y$ ,  $f(g(y)) = y$  alors on dira que  $f$  et  $g$  sont des **fonctions réciproques** l'une de l'autre.

2. Soyons honnête, la trigonométrie, ça pique... fort

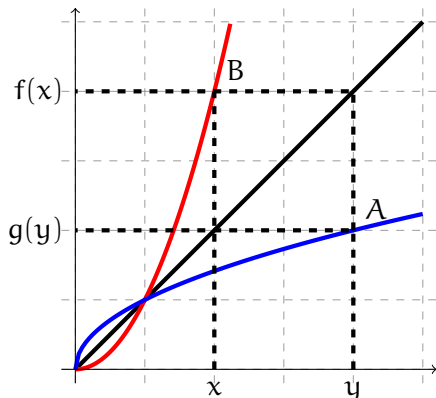
En d'autre terme, la fonction carré (de  $\mathbb{R}_+$  vers  $\mathbb{R}_+$ ) et la fonction racine carré (sur les mêmes domaines) sont réciproques l'une de l'autre.

L'observation de symétrie (inversion des axes) est dans ce cas toujours vraie.

### Proposition

Soient  $f$  et  $g$  des fonctions réciproques l'une de l'autre alors les courbes représentatives de ces fonctions sont symétriques par rapport à la droite  $y = x$ .

*Démonstration.*



Considérons un point  $x$  sur l'axe des abscisse. Puisque les fonctions  $f$  et  $g$  sont réciproque  $g(f(x)) = x$ ; autrement dit l'image par  $g$  de  $y = f(x)$  est  $x$ . Ainsi les coordonnées du point  $A$  sont  $(y, g(y)) = (f(x), x)$ .

Pour montrer que la symétrie, il s'agit d'observer que les coordonnées du milieu du segment  $[AB]$  a la même valeur pour son abscisse et son ordonnée.

Le milieu a pour coordonnées

$$\left(\frac{x+y}{2}, \frac{f(x)+g(y)}{2}\right) = \left(\frac{x+f(x)}{2}, \frac{f(x)+x}{2}\right)$$

□

Nous avons la définition. Nous avons une caractéristique géométrique. Mais nous ne savons toujours pas comment trouver une réciproque ni même si cela est possible.

Dans la pratique, il est très difficile de trouver une forme explicite d'une réciproque. Dans de rare cas cela est possible mais globalement impossible sans un ordinateur.

Pratiquement, on pose  $f(x) = y$  et on cherche à résoudre cette équation d'inconnue  $x$ . La solution, unique si elle existe, s'exprime en fonction de  $y$ . Cette fonction de  $y$  est la fonction réciproque.

La question reviens donc à se demander : quand pouvons nous demander à un ordinateur d'essayer de faire des calcul ?

Autrement dis : comment garantir que l'on peut trouver une réciproque ?

### Théorème

Une fonction strictement monotone d'un intervalle  $I$  sur un intervalle  $J$  admet une fonction réciproque.

*Démonstration.* C'est une conséquence du corolaire des valeurs intermédiaire qui stipule qu'une fonction  $f$  strictement monotone admet une unique solution à l'équation (pour inconnue  $x$ )  $f(x) = a$ . □

Prenons par exemple le polynôme  $P(x) = x^2 - 4x + 3$ . Une étude rapide de fonction montre qu'elle est strictement croissante sur l'intervalle  $]2; +\infty[$  à valeur dans l'intervalle  $] -1; +\infty[$  et strictement décroissante sur  $] -\infty; 2[$  à valeur dans  $] -1; +\infty[$ .

Dans ce cas très particulier, on peut trouver la fonction réciproque de ce polynôme. Comme suggéré plus haut, on pose  $P(x) = y$  et on cherche à résoudre cette équation en  $x$ .

L'équation  $x^2 - 4x + 3 = y$  est équivalente à  $x^2 - 4x + 3 - y = 0$ . Comme il s'agit d'un polynôme de degrés 2, on le résout par le calcul du discrimi-

nant :  $\Delta = (-4)^2 - 4(1)(3 - y) = 4 + 4y$ . Puisque  $y \in ] -1; +\infty[$ , ce discriminant est strictement positif. Il existe donc deux solutions :

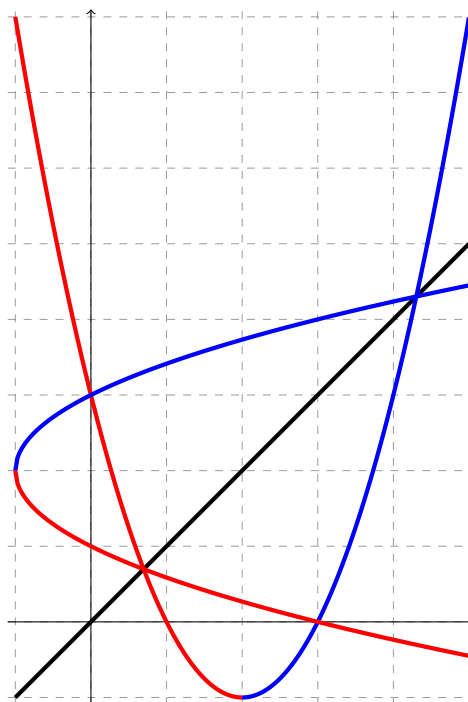
$$x_1 = \frac{4 + \sqrt{4(1+y)}}{2} \quad x_2 = \frac{4 - \sqrt{4(1+y)}}{2}$$

Ce que quelques manipulation algébrique simplifient en

$$x_1 = 2 + \sqrt{1+y} \quad x_2 = 2 - \sqrt{1+y}$$

Quelle solution choisir ? Tout dépend de quelle morceau du polynôme on cherche à trouver la réciproque.

En effet ce polynôme est monotone sur deux intervalle. Si c'est le morceau strictement croissant (sur  $]2; +\infty[$ ) alors la réciproque sera  $x_1$  sur l'intervalle complémentaire ça sera  $x_2$ .



### 2.3 Les fonctions trigonométriques réciproques

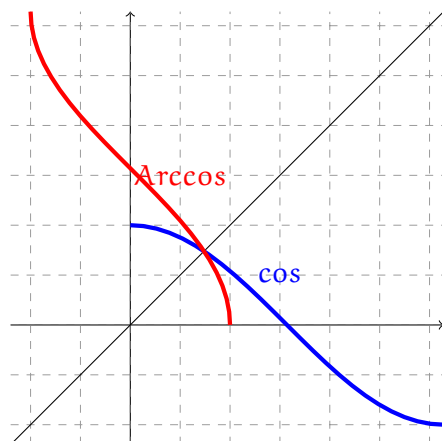
Nous souhaitons résoudre l'équation  $\cos(x) = 0.1$ . D'après ce que nous avons vu dans le chapitre sur les équations trigonométrique, cette équation admet deux solutions sur  $[-\pi, \pi]$  dont toutes les solutions réelles se déduisent par des tours de cercles  $(+2k\pi)$ .

Dans les exemples que nous avons traités, cela tombait toujours sur des valeurs dont nous connaissons l'expression. Mais dans ce cas nous ne connaissons pas la valeur de  $x$  tel que  $\cos(x) = 0.1$ .

Elle(s) existe(nt) mais nous ne savons pas les exprimer.

Utilisons les fonctions réciproques.

#### Définition La fonction Arccos



La fonction  $\cos$  est strictement décroissante sur  $[0, \pi]$  à valeur dans  $[-1; 1]$ . Elle admet donc une fonction réciproque notée  $\text{Arccos}$ .

$$\cos : [0; \pi] \longrightarrow [-1; 1]$$

$$\text{Arccos} : [-1; 1] \longrightarrow [0; \pi]$$

En particulier

$$\forall x \in [0; \pi], \text{Arccos}(\cos(x)) = x$$

$$\forall y \in [-1; 1], \cos(\text{Arccos}(y)) = y$$

En d'autre terme l'arc cosinus d'une valeur  $a$  entre  $-1$  et  $1$  est un angle  $\vartheta$  nécessairement entre  $0$  et  $\pi$  qui vérifie  $\cos(\vartheta) = a$ .

Par exemple, en s'appuyant sur les valeurs connue du cosinus, on a  $\text{Arccos}(0.5) = \frac{\pi}{3}$ .

Voyons à présent comment résoudre l'équation  $\cos(x) = 0.1$ . On sait qu'il existe deux solutions. L'une d'elle, celle entre  $0$  et  $\pi$  est  $\text{Arccos}(0.1)$ . L'autre est son opposé, c'est à dire  $-\text{Arccos}(0.1)$ . En conclusion, toutes les solutions réelles de l'équation  $\cos(x) = 0.1$  sont

$$x_{1,k} = \text{Arccos}(0.1) + 2k\pi, \quad x_{2,k} = -\text{Arccos}(0.1) + 2k\pi$$

Comment calculer  $\text{Arccos}(0.1)$ ? Une seule solution : la calculatrice! Elle nous donne  $\text{Arccos}(0.1) \simeq 1.47$

On peut d'ailleurs enrichir le théorème donnant toutes les solutions d'une équation trigonométrique en cosinus.

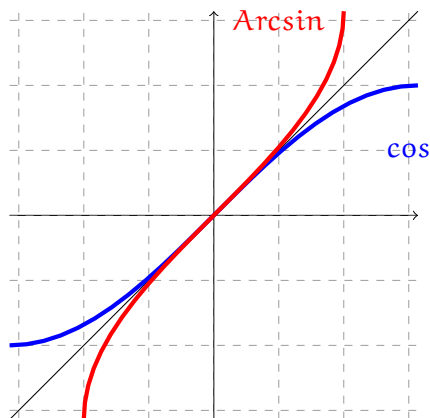
### Corollaire

L'ensemble des solutions de l'équation  $\cos(x) = a \in ]-1; 1[$  sont de la forme

$$x_{1,k} = \text{Arccos}(a) + 2k\pi, \quad x_{2,k} = -\text{Arccos}(a) + 2k\pi$$

Tout ce qui viens d'être fait pour le cosinus a son pendant pour le sinus.

### Définition La fonction Arcsin



La fonction  $\sin$  est strictement croissante sur  $[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}]$  à valeur dans  $[-1; 1]$ . Elle admet donc une fonction réciproque notée  $\text{Arcsin}$ .

$$\sin : \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right] \longrightarrow [-1; 1]$$

$$\text{Arcsin} : [-1; 1] \longrightarrow \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right]$$

En particulier

$$\forall x \in \left[-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right], \text{Arcsin}(\sin(x)) = x$$

$$\forall y \in [-1; 1], \sin(\text{Arcsin}(y)) = y$$

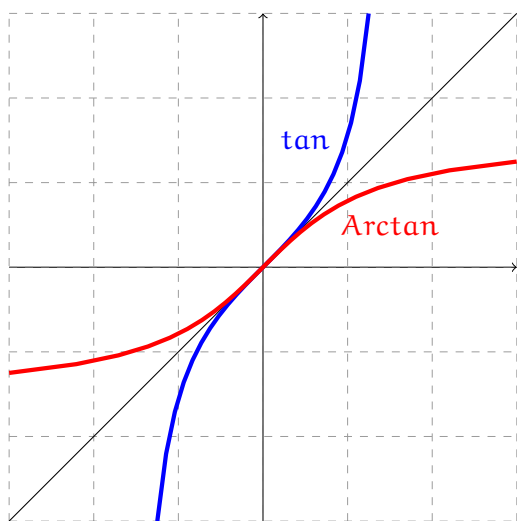
### Corollaire

L'ensemble des solutions de l'équation  $\sin(x) = a \in ]-1; 1[$  sont de la forme

$$x_{1,k} = \text{Arcsin}(a) + 2k\pi, \quad x_{2,k} = \pi - \text{Arcsin}(a) + 2k\pi$$

Nos avons laisser de coté la fonction tangente mais on peut aussi considérer sa fonction réciproque.

### Définition La fonction Arctan



La fonction  $\tan$  est strictement croissante sur  $]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[$  à valeur dans  $\mathbb{R}$ . Elle admet donc une fonction réciproque notée  $\text{Arctan}$ .

$$\tan : \left]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right[ \longrightarrow \mathbb{R}$$

$$\text{Arctan} : \mathbb{R} \longrightarrow \left]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right[$$

En particulier

$$\forall x \in \left]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right[, \text{Arctan}(\tan(x)) = x$$

$$\forall y \in \mathbb{R}, \tan(\text{Arctan}(y)) = y$$

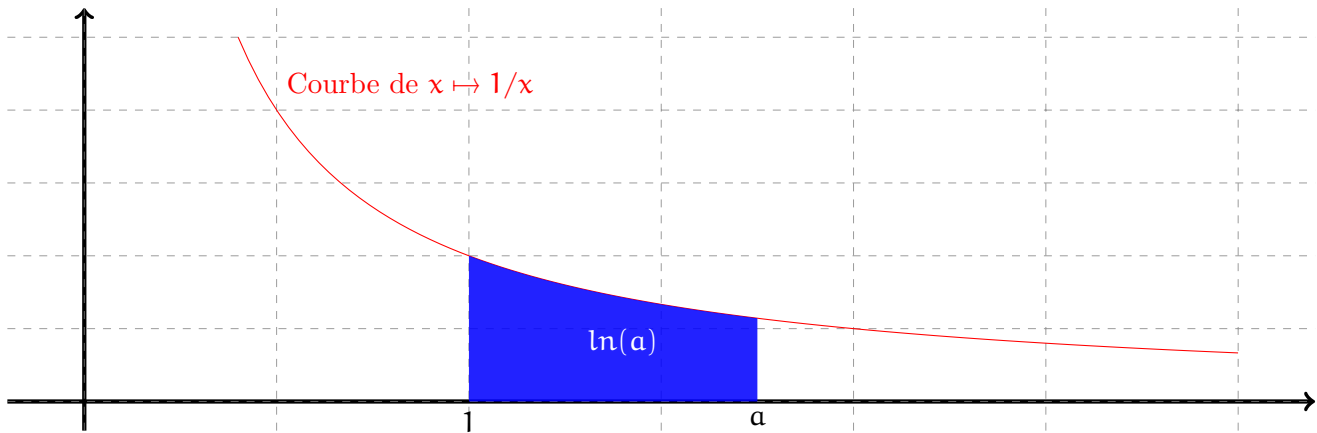
## 2.4 Logarithme

### Définition et premières propriétés

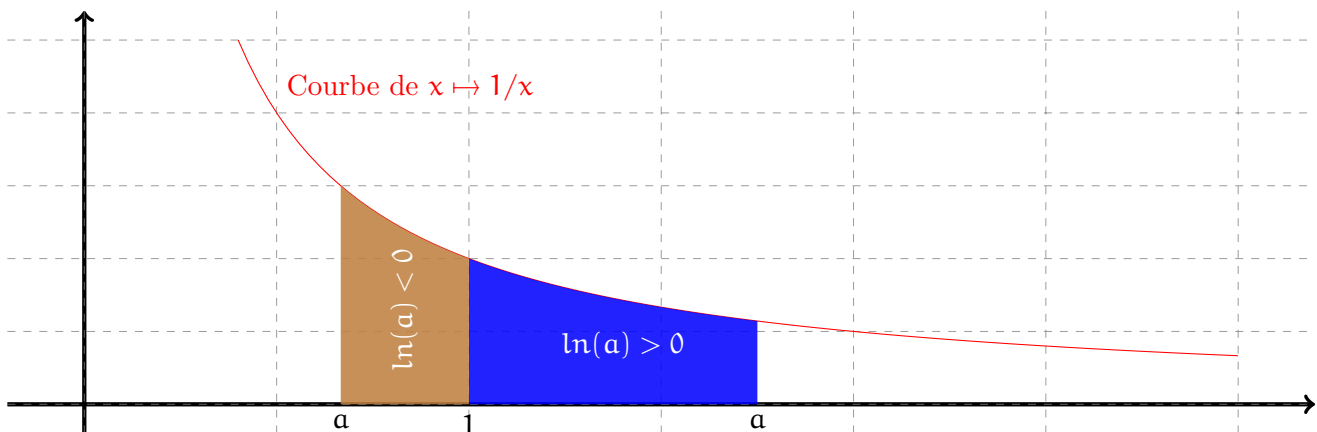
### Définition

Soit  $a$  un nombre réel strictement positif. On note  $\ln(a)$  appelé le **logarithme népérien** de  $a$ , l'aire comprise entre l'axe des abscisses, la droite  $x = 1$ ,  $x = a$  et la courbe représentative de la fonction inverse.

En dessin cela donne :



L'aire dont on parle est une aire *algébrique* c'est à dire avec un signe : on regarde toujours l'aire entre  $x = 1$  et  $x = a$  dans cet ordre de sorte que si  $a < 1$  alors l'aire sera considérée négative.



### Proposition

1. Le nombre réel  $\ln(a)$  n'est défini que si  $a \in ]0; +\infty[$ .
2. Si  $0 < a < 1$  alors  $\ln(a) < 0$ .
3.  $\ln(1) = 0$ .
4. Si  $a > 1$  alors  $\ln(a) > 0$ .

Ces propriétés se déduisent trivialement d'une lecture géométrique du logarithme.

### Croissances comparées

#### Théorème

Soient  $a$  et  $b$  deux nombres réelles strictement positifs alors

$$\ln(ab) = \ln(a) + \ln(b)$$

*Démonstration.* Admise

□



### Corollaire

Soient  $a$  et  $b$  deux nombres réels strictement positifs.

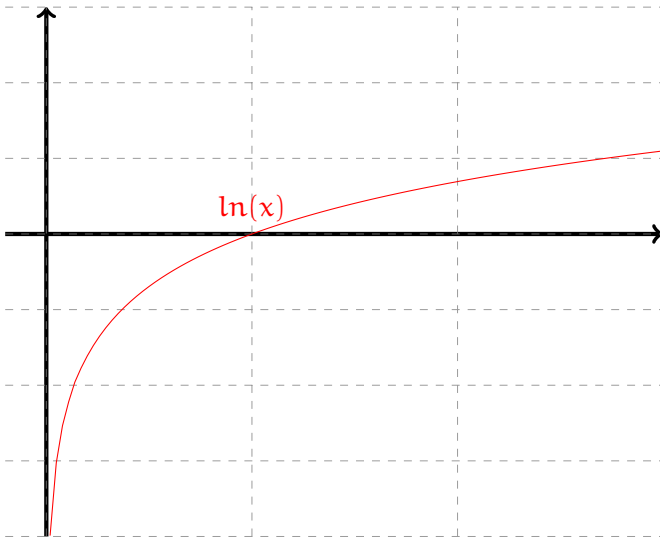
1.  $\ln\left(\frac{a}{b}\right) = \ln(a) - \ln(b)$ .
2.  $\ln\left(\frac{1}{a}\right) = -\ln(a)$ .
3.  $\ln(\sqrt{a}) = \frac{1}{2}\ln(a)$ .
4.  $\ln(a^n) = n\ln(a)$ .

#### Démonstration.

1.  $\ln(a) = \ln\left(\frac{a}{b} \times b\right) = \ln\left(\frac{a}{b}\right) + \ln(b)$ .
2. C'est la formule précédente pour  $a = 1$  (sachant que  $\ln(1) = 0$ ).
3.  $2\ln(\sqrt{a}) = \ln(\sqrt{a^2}) = \ln(a)$
4.  $\ln(a^n) = \ln(\underbrace{a \times \dots \times a}_n) = \underbrace{\ln(a) + \dots + \ln(a)}_n$

□

### Ce qu'il faut retenir



1.  $\mathcal{D} = ]0; +\infty[$
2. Si  $x \in ]0, 1[$ ,  $\ln(x) < 0$
3.  $\ln(1) = 0$
4. Si  $x \in ]1, +\infty[$ ,  $\ln(x) > 0$
5.  $\ln(ab) = \ln(a) + \ln(b)$
6.  $\ln\left(\frac{a}{b}\right) = \ln(a) - \ln(b)$
7.  $\ln(a^n) = n\ln(a)$
8.  $\ln(\sqrt{a}) = \frac{1}{2}\ln(a)$

## 2.5 Exponentielle

### Définition et premières propriétés

La fonction logarithme est strictement croissante et prend toutes les valeurs de  $\mathbb{R}$  (car ses limites sont  $-\infty$  et  $+\infty$ ). Elle est aussi continue par construction (en tant qu'aire). On peut donc lui appliquer le **théorème des valeurs intermédiaires**. D'après ce théorème l'équation  $\ln(x) = 0$  admet une unique solution, d'ailleurs on la connaît : c'est 1.

Grâce à ce théorème on peut en déduire que si  $\ln(a) = \ln(b)$  alors nécessairement  $a = b$ .

L'équation  $\ln(x) = 1$  admet aussi une unique solution. A l'aide de la calculatrice on trouve que  $x = 2.71828$ . On note ce nombre  $e$ .

Qu'en est-il de l'équation  $\ln(x) = 2$ . Elle admet aussi une unique solution dont on peut déterminer une approximation numérique... mais on peut procéder autrement :

$$\begin{aligned} \ln(x) = 2 &\Leftrightarrow \ln(x) = 2 \times 1 \\ &\Leftrightarrow \ln(x) = 2 \times \ln(e) \\ &\Leftrightarrow \ln(x) = \ln(e^2) && \text{Propriété du logarithme} \\ &\Leftrightarrow x = e^2 \end{aligned}$$

Et si on remplaçait le 2 par un 3, un  $-1$  ou n'importe quel nombre réel... Tiens tiens... Il se passe quelque chose de marrant.

### Définition

Pour tout nombre réel  $a$  on note  $\exp(a)$  l'unique solution de l'équation  $\ln(x) = a$ . On l'appelle *exponentielle* de  $a$ . C'est la fonction réciproque du logarithme népérien.

On a immédiatement les propriétés suivantes.

### Proposition

1. Quelque soit le réel  $a$ ,  $\exp(a) > 0$ .
2.  $\exp(0) = 1$ .
3. Si  $a < 0$  alors  $\exp(a) < 1$ .
4. Si  $a > 0$  alors  $\exp(a) > 1$ .
5. Pour tout  $x > 0$  alors  $\exp(\ln(x)) = x$ .
6. Pour tout  $x \in \mathbb{R}$  alors  $\ln(\exp(x)) = x$ .

### Démonstration.

1. Puisque  $\ln(\exp(a)) = a$ , le nombre  $\exp(a)$  appartient au domaine de définition de  $\ln$  qui est  $]0; +\infty[$ . Dis autrement  $\exp(a) > 0$ .
2. Puisque  $\ln(1) = 0 = \ln(\exp(0))$  alors  $\exp(0) = 1$ .
3. Si  $a < 0$  alors  $\ln(\exp(a)) = a < 0 = \ln(1)$  donc  $\exp(a) < 1$ .
4. Si  $a > 0$  alors  $\ln(\exp(a)) = a > 0 = \ln(1)$  donc  $\exp(a) > 1$ .
5. C'est une conséquence de la réciprocity entre le  $\ln$  et le  $\exp$ .
6. C'est une conséquence de la réciprocity entre le  $\ln$  et le  $\exp$ .

□

## Croissances comparées

### Théorème

Quelque soit les nombres réels  $a$  et  $b$  :

$$\exp(a + b) = \exp(a) \times \exp(b)$$

### Démonstration.

$$\begin{aligned} \ln(\exp(a + b)) &= a + b \\ &= \ln(\exp(a)) + \ln(\exp(b)) \\ &= \ln(\exp(a) \times \exp(b)) \quad \text{Propriété du logarithme} \end{aligned}$$

Puisque  $\ln(\exp(a + b)) = \ln(\exp(a) \times \exp(b))$  alors  $\exp(a + b) = \exp(a) \times \exp(b)$

□

### Corollaire 2.5.1

Soient  $a$  et  $b$  deux nombres réels.

1.  $\exp(a - b) = \frac{\exp(a)}{\exp(b)}$
2.  $\exp(-a) = \frac{1}{\exp(a)}$

3.  $\exp\left(\frac{a}{2}\right) = \sqrt{\exp(a)}$
4.  $(\exp(a))^n = \exp(na)$

**Démonstration.** Il suffit, encore une fois de repasser par la fonction logarithme. □

### De $\exp(x)$ à $e^x$

Tout est dans le titre. On observe que les formules et propriétés de l'exponentielle sont étrangement similaire à celle des puissances. Par exemple d'un coté on  $\exp(a + b) = \exp(a) \times \exp(b)$  et d'un autre coté  $10^{n+m} = 10^n 10^m \dots$  du coup on se demande si il n'y a pas un liens entre nos familières puissances et l'exponentielle. La réponse est oui par une très simple observation :

$$\ln(\exp(x)) = x = x \times 1 = x \times \ln(e) = \ln(e^x)$$

d'après les règles de calcul sur le logarithme. Cette égalité implique donc que  $\exp(x) = e^x$  et ce pour tous les  $x$  réel. Autant  $10^n$  n'était définie que pour des  $n$  entiers autant  $e^x = \exp(x)$  est définie pour tous les nombres réels !

D'ailleurs on pourrait s'amuser à définir  $10^x$  pour n'importe quel  $x$  réelle. Tenté? Allez on y va! Grâce à cette formule de réciprocity entre  $\ln$  et  $\exp$ , on peut écrire que  $10^x = \exp(\ln(10^x))$  sauf que le logarithme gère très bien les puissances :  $\ln(10^x) = x \ln(10)$ . On a  $10^x = \exp(x \ln(10))$  et l'exponentielle ne souffre d'aucun problème de définition. Ca y est! On a défini  $10^x$ . Pourquoi s'arrêterait-on en si bon chemin?

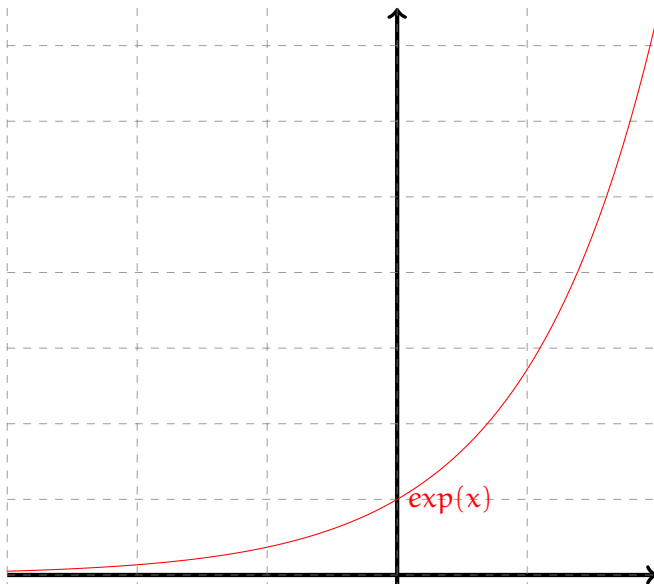
#### Définition

Soit  $a > 0$  et  $b \in \mathbb{R}$ . On défini  $a^b$  par la formule :

$$a^b = \exp(b \ln(a)) = e^{b \ln(a)}$$

Le calcul quant à lui se fait à l'aide d'une calculatrice, mais à présent des expressions comme  $2^{\sqrt{2}}$  ont un sens.

### Ce qu'il faut retenir



1.  $\mathcal{D} = \mathbb{R}$
2. Si  $x < 0$ ,  $\exp(x) < 1$
3.  $\exp(0) = 1$
4. Si  $x > 0$ ,  $\exp(x) > 1$
5.  $\exp(a + b) = \exp(a) \times \exp(b)$
6.  $\frac{\exp(a)}{\exp(b)} = \exp(a - b)$
7.  $\exp(a)^n = \exp(na)$
8.  $\sqrt{\exp(a)} = \exp\left(\frac{1}{2}a\right)$

### 3. Les nombres complexes

#### 3.1 Un nombre imaginaire

On pourrait donner plein d'histoire racontant la naissance des nombres complexes qui s'utilisent presque partout (mécanique classique, quantique ou céleste etc). On peut aussi et plus simplement rester dans un univers mathématico-mathématique et poser une définition, base de travail.

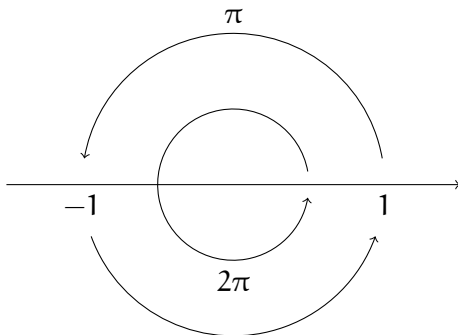
##### Définition

On note  $i$  le nombre vérifiant  $i^2 = -1$ .

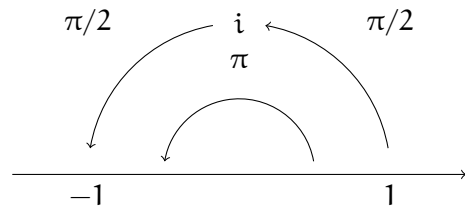
Cette définition suffit ! Mais *en vrai*, il faudrait, pour ne pas créer de faille spatio-temporelle dans l'univers des mathématiques, le définir plus proprement ou plutôt nous assurer que cette définition est cohérente. L'un des premiers penseurs de cet étrange nombre est Gauss (encore) et la *création* qu'il en a fait en son temps et ce que nous en avons fait avec notre technologie<sup>3</sup> en font une définition très cohérente (pour faire peur : on note  $i$  la classe de  $X$  dans l'anneau  $\mathbb{R}[X]/(X^2 + 1)$ ).

Bref ! On a dans notre poche un nombre qui au carré vaut  $-1$ . Évidemment ce nombre n'est pas réel, puisque les nombres réels sont tous positifs lorsqu'ils sont au carré. Mais alors qu'est-ce que ce  $i$  ? Où est-il ?

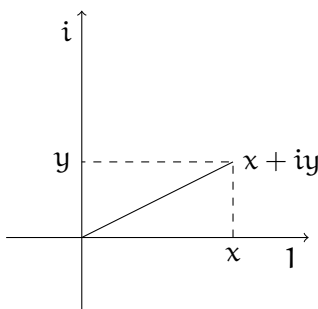
Regardons de plus près l'opération *mettre au carré*. Lorsque l'on met au carré le nombre  $-1$  on obtient  $1$ . C'est à dire que sur l'axe des nombres réels, le nombre  $-1$  *passse de l'autre coté du 0*. Le nombre  $-1$  fait un angle de  $\pi$  par rapport à l'axe des nombres réels et le fait qu'il se retrouve *de l'autre coté du 0* peut se traduire par *on a doublé son angle*. Double... carré... on voit le nombre  $2$  et c'est assez satisfaisant.



Voyons maintenant le nombre  $i$ . Au carré, il vaut  $-1$ . Cela équivaut, avec notre considération géométrique, à dire que l'angle que fait le nombre  $i$  lorsqu'il est doublé fait  $\pi$  (pour arriver au  $-1$ ). Un petit dessin montre que ce nombre est donc en dehors de l'axe des nombres réels (heureusement) !



Le nombre  $i$  est donc *ailleurs* que sur l'axe des nombres réel, sur un autre axe que l'on place généralement perpendiculaire à celui des nombres réels et que l'on nomme **l'axe des imaginaires**. Un nombre complexe est alors un point non plus sur la droite (réelle) mais dans le plan (complexe).



##### Définition

Un **nombre complexe** est une expression

$$z = x + iy$$

pour deux nombres réels  $x$  et  $y$  appelés respectivement **partie réelle** et **partie imaginaire** du nombre  $z$  notée  $\text{Re}(z)$  et  $\text{Im}(z)$ .

On note

$$\mathbb{C}$$

l'ensemble des nombres complexes.

3. Des outils mathématiques sont des éléments de la technologie

Attention! La partie imaginaire d'un nombre complexe est réelle! Par exemple la partie imaginaire du nombre  $3 - 2i$  est  $-2$  et sa partie réelle est  $3$ .

### 3.2 Algèbre complexe

Les calculs dans l'ensemble des nombres complexes se fait exactement comme dans celui des nombres réelles à ceci près que  $i$  vérifie  $i^2 = -1$ .

#### Proposition

Soient  $z$  et  $z'$  deux nombres complexes alors

$$\operatorname{Re}(z \pm z') = \operatorname{Re}(z) \pm \operatorname{Re}(z')$$

$$\operatorname{Im}(z \pm z') = \operatorname{Im}(z) \pm \operatorname{Im}(z')$$

**Démonstration.** Soit  $z = x + iy$  et  $z' = x' + iy'$ .  
Il s'agit de voir que  $\operatorname{Re}(z \pm z') = x \pm x'$  et  $\operatorname{Im}(z \pm z') = y \pm y'$

$$\begin{aligned} z + z' &= (x + iy) \pm (x' + iy') \\ &= x + iy \pm x' \pm iy' \\ &= x \pm x' + iy \pm iy' \\ &= (x \pm x') + i(y \pm y') \end{aligned}$$

□

#### Proposition

Soit  $z$  un nombre complexe et  $\lambda \in \mathbb{R}$

$$\operatorname{Re}(\lambda z) = \lambda \operatorname{Re}(z), \quad \operatorname{Im}(\lambda z) = \lambda \operatorname{Im}(z)$$

**Démonstration.** Soit  $z = x + iy$ . Il s'agit de voir que  $\operatorname{Re}(\lambda z) = \lambda x$  et  $\operatorname{Im}(\lambda z) = \lambda y$

$$\begin{aligned} \lambda z &= \lambda(x + iy) \\ &= \lambda x + \lambda(iy) \\ &= \lambda x + i(\lambda y) \end{aligned}$$

□

Ces deux propositions montre que les nombres complexes ont une structure *linéaire*. Pour l'addition on additionne les parties réelles; respectivement pour la partie imaginaire. De même pour la multiplication réelle.

Les choses se "compliquent" pour la multiplication et la division. Bien qu'en fait il ne s'agit que d'opérations algébriques classique avec la règle  $i^2 = -1$ .

#### Proposition

Soient  $z$  et  $z'$  deux nombres complexes.

$$\operatorname{Re}(zz') = \operatorname{Re}(z)\operatorname{Re}(z') - \operatorname{Im}(z)\operatorname{Im}(z')$$

$$\operatorname{Im}(zz') = \operatorname{Im}(z)\operatorname{Re}(z') + \operatorname{Re}(z)\operatorname{Im}(z')$$

**Démonstration.** Posons  $z = x + iy$  et  $z' = x' + iy'$ .

$$\begin{aligned} zz' &= (x + iy)(x' + iy') \\ &= xx' + ixy' + iyx' + i^2yy' \\ &= xx' + ixy' + iyx' + \underbrace{i^2}_{-1}yy' \\ &= xx' + ixy' + iyx' - yy' \\ &= xx' - yy' + ixy' + iyx' \\ &= xx' - yy' + i(xy' + yx') \end{aligned}$$

□

Dans la pratique on n'utilise pas ces formules, on le redémontre, en développant ou factorisant au besoin. Ces formules montrent *simplement* qu'on peut faire comme si  $i$  était une variable  $x$  ou avec la règle imaginaire  $i^2 = -1$ .

Par exemple, si  $z_1 = 3 + \frac{i}{2}$  et  $z_2 = 1 - i$  alors

$$\begin{aligned}
 2z_1 - z_2^2 &= 2\left(3 + \frac{i}{2}\right) - (1 - i)^2 \\
 &= (6 + i) - (1^2 - 2 \times 1 \times i + i^2) \\
 &= (6 + i) - (1 - 2i - 1) \\
 &= (6 + i) - (-2i) \\
 &= 6 + i + 2i \\
 &= 6 + 3i
 \end{aligned}$$

Pour la division de nombre complexe, il faut faire un peu plus d'effort mais sans plus de difficulté.

### 3.3 Nombre complexe conjugué

#### Définition

Soit  $z \in \mathbb{C}$ . On appelle **nombre complexe conjugué** à  $z$  le nombre noté  $\bar{z}$ , défini par

$$\bar{z} = \operatorname{Re}(z) - i\operatorname{Im}(z)$$

En d'autre terme le nombre conjugué associé à un nombre complexe  $z$  est le même que  $z$  en changeant uniquement le signe de la partie imaginaire. Par exemple  $\overline{7 + i\sqrt{2}} = 7 - i\sqrt{2}$ .

**Lemme :** Quelque que soit  $z \in \mathbb{C}$ ,

$$z\bar{z} = \operatorname{Re}(z)^2 + \operatorname{Im}(z)^2 \in \mathbb{R}$$

*Démonstration.*

$$\begin{aligned}
 z\bar{z} &= (x + iy)(\overline{x + iy}) \\
 &= (x + iy)(x - iy) \\
 &= (x)^2 - (iy)^2 \quad \text{Identité remarquable} \\
 &= x^2 - i^2y^2 \\
 &= x^2 - (-1)y^2 \\
 &= x^2 + y^2
 \end{aligned}$$

#### Proposition

Soient  $z$  et  $z'$  des nombres complexes.

$$\operatorname{Re}\left(\frac{z}{z'}\right) = \frac{\operatorname{Re}(z)\operatorname{Re}(z') + \operatorname{Im}(z)\operatorname{Im}(z')}{\operatorname{Re}(z')^2 + \operatorname{Im}(z')^2}$$

$$\operatorname{Im}\left(\frac{z}{z'}\right) = \frac{\operatorname{Im}(z)\operatorname{Re}(z') - \operatorname{Re}(z)\operatorname{Im}(z')}{\operatorname{Re}(z')^2 + \operatorname{Im}(z')^2}$$

*Démonstration.* Cela découle de l'observation

$$\frac{z}{z'} = \frac{z\bar{z}'}{z'z'}$$

□ et des résultats précédents. □

Encore une fois, la formule n'est là que pour démontrer la méthode. En aucun cas on l'applique en tant que tel. On la redémontre. Par exemple

$$\begin{aligned}
 \frac{3 - \frac{i}{2}}{2 + i} &= \frac{(3 - \frac{i}{2})(2 - i)}{(2 + i)(2 - i)} \\
 &= \frac{6 - 3i - i - \frac{i^2}{2}}{2^2 - i^2} \\
 &= \frac{6 - 3i - i + \frac{1}{2}}{4 + 1} \\
 &= \frac{\frac{13}{2} - 4i}{5} \\
 &= \frac{13}{10} - \frac{4}{5}i
 \end{aligned}$$

Le nombre conjugué est cohérent avec les calculs dans l'ensemble des nombres complexe.

### Théorème

Soient  $z$  et  $z'$  des nombres complexes et  $\lambda \in \mathbb{R}$  alors

1.  $\overline{z \pm z'} = \bar{z} \pm \bar{z}'$
2.  $\overline{\lambda z} = \lambda \bar{z}$
3.  $\overline{zz'} = \bar{z}\bar{z}'$
4.  $\overline{\left(\frac{z}{z'}\right)} = \frac{\bar{z}}{\bar{z}'}$

*Démonstration.* Il suffit de revenir à la définition □

### Proposition

Un nombre  $z \in \mathbb{C}$  est réel si et seulement si  $z = \bar{z}$ .

*Démonstration.* Si  $z = \bar{z}$  alors  $x + iy = x - iy$  et en identifiant la partie imaginaire  $y = -y$  ce qui équivaut à  $y = 0$  et  $x$  est réel. □

### Définition

On dira qu'un nombre est **imaginaire pure** si  $z = -\bar{z}$ .

## 3.4 Racine carré complexe

Le fait d'avoir un *nombre* dont le carré vaut  $-1$ , qui est un nombre négatif, nous donne un nouvel outil d'extraction de racine carré.

En effet, par définition de racine carré, trouver  $\sqrt{-1}$  c'est trouver un nombre  $z$ , qui aujourd'hui peut donc être complexe, vérifiant  $z^2 = -1$ . Nous avons donc une jolie solution :  $i$ ... mais ce n'est pas la seule. Il y a aussi  $-i$ . Donc  $\sqrt{-1}$  vaut à la fois  $i$  et  $-i$ . Ce n'est pas du tout satisfaisant ! Il faut donc donner un cadre un peu plus propre pour obtenir un concept plus cohérent.

### Définition

Soit  $z \in \mathbb{C}$ . Les **racines carrés** de  $z$  sont des nombres  $Z$  vérifiant  $Z^2 = z$ .

Si  $z \neq 0$ , il y a toujours deux racines carrées.

Voyons à présent comment, dans la pratique, on détermine les racines carrées d'un nombre complexe.

### Proposition

Soit  $z = x + iy$  un nombre complexe alors et  $Z$  une racine carré de  $z$  alors

$$\operatorname{Re}(Z) = \pm \sqrt{\frac{\sqrt{x^2 + y^2} + x}{2}}$$

$$\operatorname{Im}(Z) = \pm \sqrt{\frac{\sqrt{x^2 + y^2} - x}{2}}$$

Le signe à choisir étant déterminé par le signe de  $y$ . Précisément

**Si**  $y > 0$  alors  $\operatorname{Re}(Z)$  et  $\operatorname{Im}(Z)$  sont de même signe

**Si**  $y < 0$  alors  $\operatorname{Re}(Z)$  et  $\operatorname{Im}(Z)$  sont de signe différent.

*Démonstration.* Posons  $Z = a + ib$ . Par définition  $Z^2 = z$  c'est à dire  $(a + ib)^2 = x + iy$  soit  $(a^2 - b^2) + 2i(ab) = x + iy$ . En particulier, en comparant les parties imaginaires on a  $2ab = y$ . Cette égalité

montre que si  $y > 0$  alors nécessairement  $a$  et  $b$  sont de même signe et de signe différent sinon. Quant à la partie réelle elle permet d'obtenir la formule

$$a^2 - b^2 = x$$

D'un autre coté puisque  $Z^2 = z$  alors  $\bar{Z}^2 = \bar{z}$  et donc  $(Z\bar{Z})^2 = z\bar{z}$  ce qui équivaut à  $(a^2 + b^2)^2 = x^2 + y^2$  et puisque ces carrés sont positifs on a

$$a^2 + b^2 = \sqrt{x^2 + y^2}$$

En sommant les deux égalités trouvées on arrive à  $2a^2 = \sqrt{x^2 + y^2} + x$  soit  $a = \pm \sqrt{\frac{\sqrt{x^2 + y^2} + x}{2}}$ . La différence permet de trouver  $b$ . □

Par exemple déterminons les racine carrés de  $z = 3 - 2i$ . On cherche donc  $Z = a + ib$  tel que  $Z^2 = z$  soit  $(a^2 - b^2) + i(2ab) = 3 - 2i$ . En identifiant partie réelle et partie imaginaire on en déduit que  $a^2 - b^2 = 3$  et  $2ab = -2$  soit encore  $ab = -1$ . D'autre part en passant par la forme conjuguée on a  $a^2 + b^2 = \sqrt{3^2 + (-2)^2} = \sqrt{13}$ . Ainsi  $2a^2 = \sqrt{13} + 2$  et  $a = \pm \sqrt{\frac{\sqrt{13} + 2}{2}}$  et de même  $b = \pm \sqrt{\frac{\sqrt{13} - 2}{2}}$ . Puisque  $ab = -1$  alors  $a$  et  $b$  sont de signe différent. Ainsi les deux racines de  $3 - 2i$  sont

$$Z_1 = \sqrt{\frac{\sqrt{13} + 2}{2}} - i\sqrt{\frac{\sqrt{13} - 2}{2}}$$

$$Z_2 = -\sqrt{\frac{\sqrt{13} + 2}{2}} + i\sqrt{\frac{\sqrt{13} - 2}{2}}$$

### Théorème

Si le discriminant d'un polynôme à coefficient réelle  $ax^2 + bx + c$  est négatif alors le polynôme admet deux racines complexes conjuguées.

**Démonstration.** Si  $\Delta < 0$  est le discriminant alors il admet deux racines carrées dont les calculs amènent à  $Z_1 = i\sqrt{-\Delta}$  et  $Z_2 = -i\sqrt{-\Delta}$ . En appliquant alors les formules classique on trouve deux racines au polynôme  $ax^2 + bx + c$  :

$$x_1 = \frac{-b + i\sqrt{-\Delta}}{2a}, \quad x_2 = \frac{-b - i\sqrt{-\Delta}}{2a},$$

qui sont bien des nombres complexes conjugués. □

Considérons par exemple l'équation  $x^2 + x + 1 = 0$ . Son discriminant vaut  $-3$ . Alors ce polynôme admet  $z$  et  $\bar{z}$  comme solution où  $z = \frac{1 + i\sqrt{3}}{2}$ .

On peut aussi considérer des polynômes où les coefficients sont complexe. Il suffit de raisonner exactement comme dans le cas réel en extrayant les deux racines carrés complexe (qui ne sont plus conjugués en général).

En particulier, tous les polynômes admettent des racines<sup>4</sup>

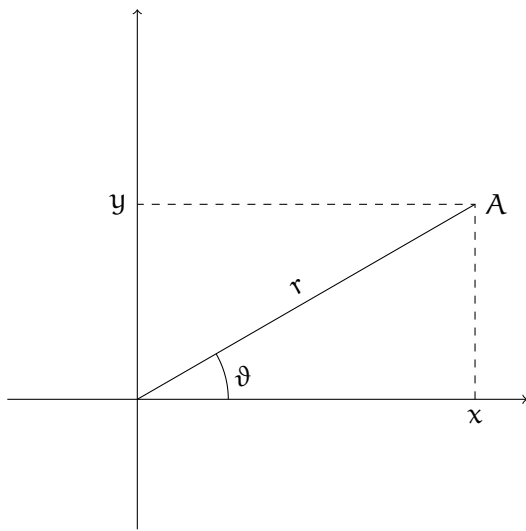
### 3.5 Forme polaire

Pour représenter un point dans le plan nous avons besoin de deux informations (principalement parce qu'un plan est un objet de dimension 2). Nous avons étudié tout au long de l'année une seule méthode de coordination : les coordonnées cartésiennes. Pour placer un point nous donnons son abscisse et son ordonnée. Inversement : étant donnée un point du plan, il possède une abscisse et une ordonnée.

Mais il existe une autre manière de représenter un point du plan qui vient principalement de l'astronomie (Gauss était astronome de formation et non mathématicien...). Pour représenter un point dans le plan nous avons besoin de savoir uniquement quel angle il fait avec l'axe des ordonnées et à quelle distance il se trouve de l'origine.

4. Cela s'appelle le théorème de d'Alembert-Gauss... oui encore Gauss. Ce n'est pas pour rien qu'on l'appelle le prince des mathématiques.





### Définition

1. On appelle **coordonnées cartésiennes** d'un point A du plan la donnée d'un couple  $(x, y)$  où  $x$  est l'**abscisse**,  $y$  l'**ordonnée** représentant respectivement la projection de A sur l'axe  $(Ox)$  et  $(Oy)$ .
2. On appelle **coordonnées polaires** d'un point A du plan la donnée d'un couple  $(r, \vartheta)$  où  $r$  est le **module**,  $\vartheta$  l'**argument** représentant respectivement la distance de  $OA$  et l'angle  $(Ox; OA)$  (mesuré en radian).

La trigonométrie va nous permettre de passer de l'un à l'autre.

### Proposition

Soit A un point du plan de coordonnées cartésienne  $(x, y)$  et de coordonnée polaire  $(r, \vartheta)$  alors

$$\begin{aligned} x &= r \cos(\vartheta), & y &= r \sin(\vartheta) \\ r &= \sqrt{x^2 + y^2}, & \vartheta &= \text{Arctan} \left( \frac{y}{x} \right) \end{aligned}$$

**Démonstration.** Il suffit d'appliquer les définitions de sinus et cosinus dans le triangle du schéma précédent pour obtenir les deux premières formules ainsi que la dernière. Quand à la troisième, il s'agit du théorème de Pythagore.  $\square$

Revenons dans l'ensemble des nombres complexes que nous avons ponctuellement délaissé. Un nombre complexe c'est  $x + iy$  où  $x$  et  $y$  représentent les coordonnées cartésiennes du point du plan. D'après la proposition précédente on a  $x + iy = (r \cos(\vartheta)) + i(r \sin(\vartheta)) = r(\cos(\theta) + i \sin(\theta))$ .

### Définition

Soit  $z \in \mathbb{C}$ ,  $(x, y)$  les coordonnées cartésiennes qu'il définit et  $(r, \vartheta)$  ses coordonnées polaires. On note  $|z| = r = \sqrt{x^2 + y^2}$  son module et  $\arg(z) = \vartheta = \tan^{-1} \left( \frac{y}{x} \right)$  son argument.

### Proposition

Soient  $z$  et  $z'$  des nombres complexes et  $\lambda$  un nombre réel strictement positif.

- |                                                              |                                                                          |
|--------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------|
| 1. $ zz'  =  z  z' $                                         | 1. $\arg(zz') \equiv_{2\pi} \arg(z) + \arg(z')$                          |
| 2. $ \bar{z}  =  z $                                         | 2. $\arg(\bar{z}) \equiv_{2\pi} -\arg(z)$                                |
| 3. $ z ^2 = z\bar{z}$                                        | 3. $\arg(\lambda) \equiv_{2\pi} 0$ et $\arg(-\lambda) \equiv_{2\pi} \pi$ |
| 4. $ \lambda z  = \lambda z $ et $ -\lambda z  = \lambda z $ | 4. $\arg(\lambda z) \equiv_{2\pi} \arg(z)$                               |
| 5. $\left  \frac{z}{z'} \right  = \frac{ z }{ z' }$          | 5. $\arg \left( \frac{z}{z'} \right) \equiv_{2\pi} \arg(z) - \arg(z')$   |

**Démonstration.** Soient  $z = x + iy = r(\cos(\vartheta) + i\sin(\vartheta))$  et  $z' = x' + iy' = r'(\cos(\vartheta') + i\sin(\vartheta'))$  alors

$$\begin{aligned} zz' &= [r(\cos(\vartheta) + i\sin(\vartheta))][r'(\cos(\vartheta') + i\sin(\vartheta'))] \\ &= rr'(\cos(\vartheta) + i\sin(\vartheta))(\cos(\vartheta') + i\sin(\vartheta')) \\ &= rr'(\underbrace{\cos(\vartheta)\cos(\vartheta') - \sin(\vartheta)\sin(\vartheta')} + i(\underbrace{\cos(\vartheta)\sin(\vartheta') + \cos(\vartheta')\sin(\vartheta)})) \\ &= rr'(\cos(\vartheta + \vartheta') + i\sin(\vartheta + \vartheta')) \end{aligned}$$

Cette formule montre que  $|zz'| = rr' = |z||z'|$  et  $\arg(zz') \equiv_{2\pi} \vartheta + \vartheta' \equiv_{2\pi} \arg(z) + \arg(z')$ .

On a également  $\bar{z} = r(\cos(\vartheta) - i\sin(\vartheta)) = r(\cos(-\vartheta) + i\sin(-\vartheta))$ . Cette formule montre que  $|\bar{z}| = r = |z|$  et  $\arg(\bar{z}) \equiv_{2\pi} -\vartheta \equiv_{2\pi} -\arg(z)$ .

Les formules 3 sont des conséquences triviales des définitions.

Les formules 4 se déduisent des formules 1.

Finalement  $\frac{z}{z'} = \frac{zz'}{z'z'} = \frac{zz'}{|z'|^2}$ .

Puisque  $|z'|^2$  est un nombre réel strictement positif alors  $\left|\frac{z}{z'}\right| = \frac{|z||z'|}{|z'|^2} = \frac{|z||z'|}{|z'|^2} = \frac{|z|}{|z'|}$ .

De même  $\arg\left(\frac{z}{z'}\right) \equiv_{2\pi} \arg\left(\frac{zz'}{|z'|^2}\right) \equiv_{2\pi} \arg(zz') \equiv_{2\pi} \arg(z) + \arg(\bar{z}') \equiv_{2\pi} \arg(z) - \arg(z')$  □

Ces formules montrent que essentiellement le module se comporte comme une racine carré (ce qui est évident au vu de la formule) et que l'argument se comporte comme un logarithme. Cette observation motive la définition suivante.

### Définition

Soit  $\vartheta$  un angle défini modulo  $2\pi$ . On pose  $e^{i\vartheta} = \cos(\vartheta) + i\sin(\vartheta)$

La proposition précédente montre que cette notation est cohérente avec ce que nous connaissons de l'exponentielle. Nous retrouvons entre autre  $e^{i\vartheta}e^{i\vartheta'} = e^{i(\vartheta+\vartheta')}$  et  $\frac{1}{e^{i\vartheta}} = e^{-i\vartheta} = \overline{e^{i\vartheta}}$ .

Par exemple  $2e^{i\frac{\pi}{4}} = 2\left(\cos\left(\frac{\pi}{4}\right) + i\sin\left(\frac{\pi}{4}\right)\right) = 2\left(\frac{\sqrt{2}}{2} + i\frac{\sqrt{2}}{2}\right) = \sqrt{2} + i\sqrt{2}$ .

### Corollaire

Tout nombre complexe  $z$  peut s'écrire

$$z = re^{i\vartheta}$$

où  $r = |z|$  et  $\vartheta \equiv_{2\pi} \arg(z)$ . On appelle cette forme la **forme polaire** du nombre complexe.

Déterminons la forme polaire de  $z = 1 - i\sqrt{3}$ . Pour commencer on a facilement  $|z| = 2$ . D'après les formules permettant de passer de coordonnées cartésiennes à polaire on a  $\cos(\vartheta) = \frac{1}{2}$  et  $\sin(\vartheta) = -\frac{\sqrt{3}}{2}$ . Parce qu'on connaît bien notre trigonométrie on sait que le seul angle (modulo  $2\pi$ ) avec cette valeur de cosinus et sinus est  $-\frac{\pi}{6}$ . Finalement

$$1 - i\sqrt{3} = 2e^{-i\frac{\pi}{6}}$$

### Corollaire Formules d'Euler

Soit  $\vartheta$  un angle défini modulo  $2\pi$ .

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

$$e^{i\pi} + 1 = 0$$

**Démonstration.** Il suffit de revenir à la définition de l'exponentielle complexe. □

### 3.6 Parenthèse géométrique

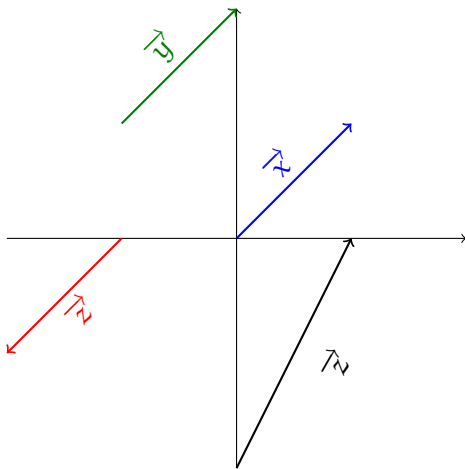
#### Vecteurs

Nous commençons par quelques rappels, qui peuvent ne pas en être, de géométrie plane. Nous sommes volontairement sibyllin, l'objectif de ce cours n'étant pas d'introduire des éléments de géométrie mais plutôt de voir comment les nombres complexes s'utilisent dans ce cadre. L'un des outils les plus fameux est le *vecteur*. C'est un objet de la géométrie caractérisé par :

- une direction,
- un sens,
- une norme (taille).

Ces objets existent à peu près partout en géométrie. Nous nous cantonnerons à donner les détails uniquement dans le plan (qui deviendra plus tard le plan complexe, mais qui pourra être vu dans ce paragraphe comme le repère classique). Gardons en tête qu'en dimension 3, les vecteurs existent aussi. L'objectif de rester dans le plan et de faire le lien entre les éléments de géométrie et la construction *géométrique* des nombres complexes.

Détaillons les 3 caractères qui définissent un vecteurs. Il faut penser les vecteurs comme des flèches inflexibles mais que l'on peut déplacer.



Dans la représentation ci-contre

- $\vec{x} = \vec{y}$  car les vecteurs sont orientés dans la même direction, ont le même sens et la même taille.
- $\vec{x} \neq \vec{z}$  car bien que ces vecteurs aient la même taille et la même direction ils ne sont pas orientés dans le même sens. Dans cas on a alors  $\vec{x} = -\vec{z}$
- $\vec{x} \neq \vec{t}$  car ces deux vecteurs n'ont ni la même taille ni la même direction.

Dans la pratique, si A et B deux points du plan de coordonnées cartésiennes respectives  $(x_A, y_A)$  et  $(x_B, y_B)$ . Alors le vecteur  $\overrightarrow{AB}$  a pour coordonnées  $(x_B - x_A, y_B - y_A)$ . On note  $\|\overrightarrow{AB}\|$  sa norme et le théorème de Pythagore permet de montrer que

$$\|\overrightarrow{AB}\| = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2}$$

Un outils fameux du calcul vectoriel est la relation de Chasles (que nous avons déjà vu dans le cadre du calcul intégrale) :

$$\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} = \overrightarrow{AC}$$

Précisons à présent le liens avec les nombres complexes.

#### Affixe

##### Définition

Soit  $z \in \mathbb{C}$ . On note M le point du plan (d'origine O) de coordonnée cartésienne  $(\operatorname{Re}(z), \operatorname{Im}(z))$ . On dit que z est l'**affiche du point** M et également l'**affiche du vecteur**  $\overrightarrow{OM}$ .

##### Proposition

Soient A et B des points du plan complexe d'affixe respective a et b alors  $b - a$  est l'affixe du vecteur  $\overrightarrow{AB}$ .

**Démonstration.** Cela découle de la relation de Chasles puisque  $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{AO} + \overrightarrow{OB} = -\overrightarrow{OA} + \overrightarrow{OB}$  □

En particulier, toutes les opérations connues sur les vecteurs se transposent avec le langage des affixes.

### Corollaire

Soit  $\vec{u}$  et  $\vec{u}'$  des vecteurs du plan complexe d'affixe respective  $z$  et  $z'$ .

1. L'affixe de  $\vec{u} \pm \vec{u}'$  est  $z \pm z'$ .
2. Soit  $\lambda \in \mathbb{R}$  alors l'affixe de  $\lambda \vec{u}$  est  $\lambda z$ .
3. En particulier ( $\lambda = -1$ ), l'affixe de  $-\vec{u}$  est  $-z$ .
4. En particulier ( $\lambda = 0$ ), l'affixe de  $\vec{0}$  est  $0$ .
5.  $\|\vec{u}\| = |z|$ .
6. L'angle entre  $\vec{u}$  et l'axe des abscisse est  $\arg(z)$ .

### Transformation affine du plan complexe

On s'intéresse dans ce chapitre aux transformations du plan complexe. En d'autre terme aux fonctions  $f : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ . Elles sont très nombreuses et parfois assez difficile à appréhender. Ici on ne s'intéressera qu'au transformation affine, c'est à dire à définir et étudier toutes les transformation

$$\begin{aligned} f : \mathbb{C} &\longrightarrow \mathbb{C} \\ z &\longmapsto az + b \end{aligned}$$

pour deux nombres complexes  $a$  et  $b$ .

De la même manière que dans le cas réelle les droites  $f(x) = ax + b$  sont dirigées par  $a$  (le coefficient directeur), les valeurs de  $a$  de la transformation  $f(z) = az + b$  dirigent la nature de la transformation. Dans la suite de ce paragraphe on va discuter suivant les valeurs du nombre complexe  $a$  la nature de  $f(z) = az + b$ .

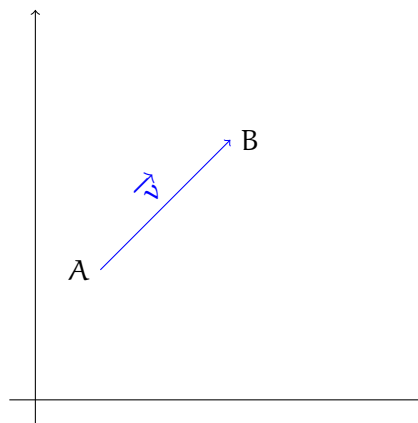
#### Les translations.

##### Définition

Si  $a = 1$  alors la transformation  $f(z) = az + b$  du plan complexe est appelée une **translation**.

Si  $f$  est une translation alors elle est de la forme  $f(z) = z + b$ . Le **vecteur de translation** a pour affixe  $b$ .

Par exemple  $f(z) = z + \frac{1}{2} + i$  est une translation de vecteur  $\vec{v}$  d'affixe  $\frac{1}{2} + i$ . Le point  $A$  d'affixe  $1 + i$  est transformé en  $B$  d'affixe  $\frac{3}{2} + 2i$



#### Les homothéties.

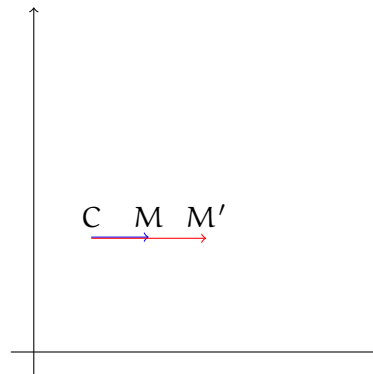
##### Définition

Si  $a \in \mathbb{R} - \{1\}$  alors la transformation  $f(z) = az + b$  du plan complexe est appelée une **homothétie**.

Si  $f$  est une homothétie alors elle est de la forme  $f(z) = az + b$  pour un certain réel  $a \neq 1$  ( $b$  pouvant être complexe). Le **rapport de l'homothétie** est le nombre  $a$  et le **centre de l'homothétie** est l'unique point fixe de  $f$ . Précisément c'est le point  $C$  d'affixe  $c = \frac{b}{1-a}$  (obtenu en résolvant l'équation  $f(z) = z$ ).

Par exemple  $f(z) = 2z - \frac{1}{2} - i$  est une homothétie de rapport 2 et de centre C d'affixe  $\frac{1}{2} + i$ .

Géométriquement pour n'importe quelle point M d'affixe z, le point M' d'affixe f(z) est caractérisé par la relation  $\overrightarrow{CM'} = k\overrightarrow{CM}$



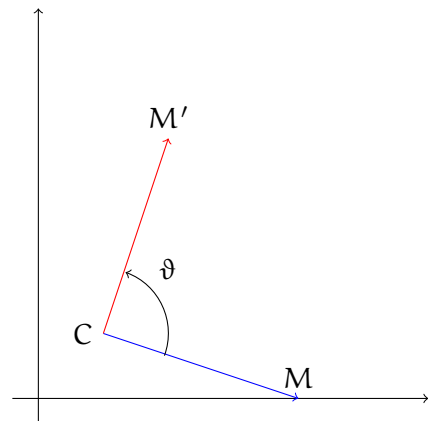
### Les rotations.

#### Définition

Si  $a \in \mathbb{C} - \{1\}$  tel que  $|a| = 1$  alors la transformation  $f(z) = az + b$  du plan complexe est appelée une **rotation**.

Par exemple  $f(z) = iz + 1$  est une rotation d'angle  $\frac{\pi}{2}$  (car  $i = e^{i\frac{\pi}{2}}$ ) et de centre C d'affixe  $\frac{1}{1-i} = \frac{1+i}{|1+i|^2} = \frac{1}{2} + i\frac{1}{2}$ .

En passant par la forme polaire des nombres complexe, on observe qu'un nombre complexe de module 1 est de la forme  $e^{i\vartheta}$ . Si f est une rotation alors elle est de la forme  $f(z) = e^{i\vartheta}z + b$ . L'**angle de la rotation** est le nombre  $\vartheta$  (modulo  $2\pi$ ) et le **centre de la rotation** est l'unique point fixe de f. Précisément c'est le point C d'affixe  $c = \frac{b}{1 - e^{i\vartheta}}$  (obtenu en résolvant l'équation  $f(z) = z$ ).



### Les similitudes.

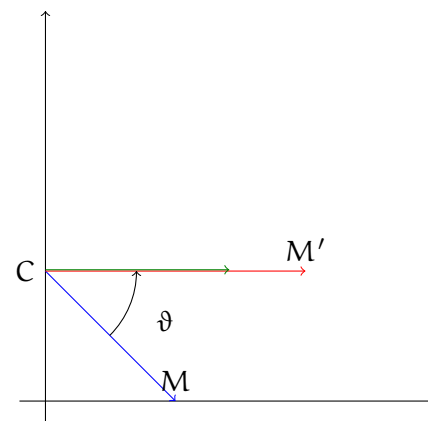
#### Définition

Si  $a \in \mathbb{C} - \{1\}$  tel que  $|a| \neq 1$  alors la transformation  $f(z) = az + b$  du plan complexe est appelée une **similitude**.

Par exemple  $f(z) = (1+i)z + 1$  est une similitude puisque  $1+i = \sqrt{2}e^{i\frac{\pi}{4}}$ . Son rapport est  $\sqrt{2}$ , son angle est  $\frac{\pi}{4}$  et son centre est C d'affixe  $c = \frac{1}{1-(1+i)} = \frac{1}{-i} = i$

En passant par la forme polaire des nombres complexe, on observe que  $a = re^{i\vartheta}$ . Si f est une similitude alors elle est de la forme  $f(z) = re^{i\vartheta}z + b$ . L'**angle de la similitude** est le nombre  $\vartheta$  (modulo  $2\pi$ ), le **rapport de la similitude** est le nombre r et le **centre de la similitude** est l'unique point fixe de f. Précisément c'est le point C d'affixe  $c = \frac{b}{1-a}$  (obtenu en résolvant l'équation  $f(z) = z$ ).

On peut voir toute similitude comme une rotation (d'angle  $\vartheta$ ) suivit d'une homothétie (de rapport r).

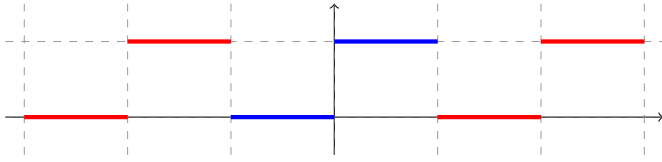


## 4. Théorie de Fourier

### 4.1 Introduction

Les fonctions trigonométrique *sinus* et *cosinus* sont des fonctions périodiques.

L'idée géniale de Joseph Fourier<sup>5</sup> est de penser que toutes les fonctions périodiques sont, à peu de chose près, des *sinus* et *cosinus*.



Prenons par exemple, un signal périodique définie sur une période par  $s(t) = \begin{cases} 0 & \text{si } t \in [-\pi; 0[ \\ 1 & \text{si } t \in [0; \pi[ \end{cases}$

Fourier cherche une fonction trigonométrique

$$S_F(t) = \sum_{n=0}^{+\infty} \alpha_n \cos(nt) + \beta_n \sin(nt)$$

qui se rapproche le plus du signal  $s$ , au sens où  $S_F(t) = s(t)$  pour presque toutes les valeurs de  $t$ .

Le premier problème que se pose Fourier est de savoir si cette somme  $S_F$  existe. Il s'agit en effet d'une somme infinie (on parle de *série*). Ce n'est pas l'objectif de ce cours, mais Fourier répond par l'affirmative à cette question!

Le second problème qui se pose est de chercher les valeurs des coefficients  $\alpha_n$  et  $\beta_n$ . Fourier trouve la réponse du côté des intégrales. Rafraichissons-nous la mémoire sur cet outil.

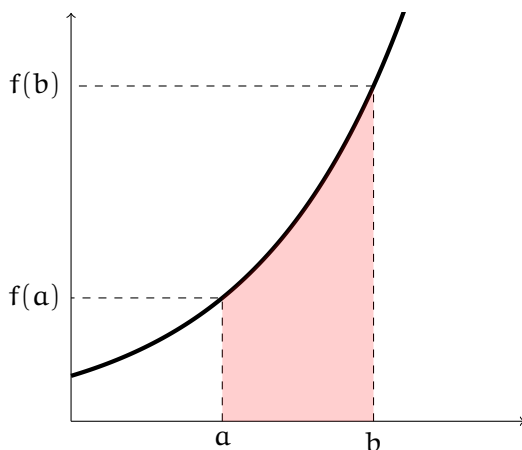
### 4.2 Définition de l'intégrale

#### Définition

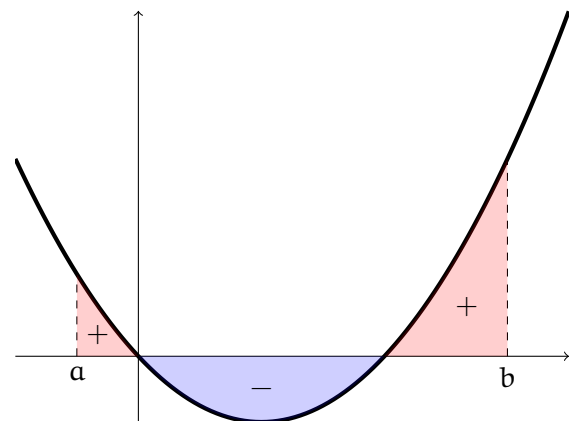
Soit  $f$  une fonction définie sur un intervalle  $[a; b]$ . L'aire comprise entre les droites  $x = a$ ,  $x = b$  l'axe des abscisses ( $y = 0$ ) et la courbe représentative de  $f$  est appelée **l'intégrale de  $f$  entre  $a$  et  $b$** . On note cette aire

$$\int_a^b f(x) dx$$

L'histoire de cette définition est multiple et trouve divers applications dans le monde de la mécanique. Nous présenterons ici un problème mathématico-mathématiques : on veut *juste* calculer une aire sous une courbe. En dessin cela donne :

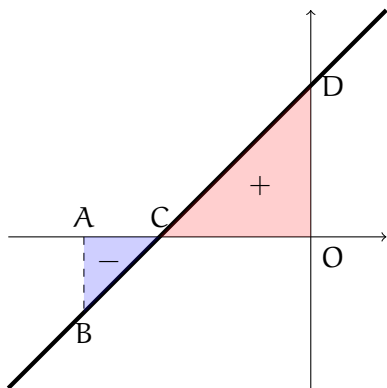


Il est important de noter que l'on considère des aires algébriques. Lorsque l'aire cherchée est au dessus de l'axe des abscisses elle sera comptée positivement et négativement en dessous.



5. Mathématicien et physicien français née le 21 mars 1768 et mort le 16 mai 1830

Voilà une bien belle définition avec une notation bien mystérieuse, mais dans la pratique, comment est-ce que l'on procède au calcul ?



Prenons par exemple une droite d'équation  $f(x) = x + 2$  et déterminons l'intégrale de  $f$  entre  $-3$  et  $0$ .

Un rapide dessin nous montre que cette aire est la somme de deux morceaux : l'aire du triangle ABC et l'aire du triangle COD.

En fait il ne s'agit tout à fait d'une somme comme nous l'avons signalé plus haut mais plutôt d'une somme algébrique (*i.e.* qui peut changer de signe suivant le signe de  $f$ ).

Le triangle étant un objet très simple de la géométrie, calculer son aire ne souffre d'aucune difficulté. L'aire du triangle ABC vaut 1 et celle du triangle COD vaut 4.

En conclusion l'aire cherchée vaut 3.

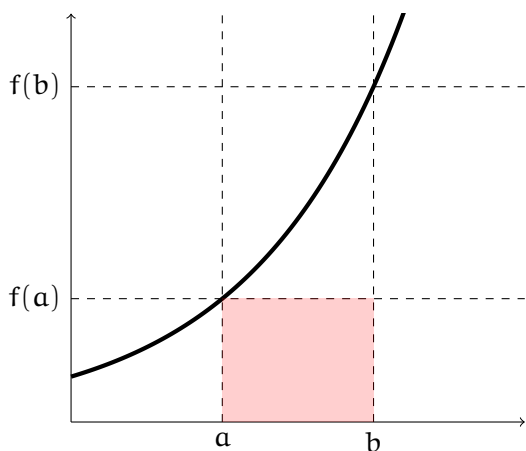
Très bien l'intégrale d'une droite c'est facile ! Il ne s'agit que d'aire de triangle... mais comment faire pour les polynômes de degrés 2, 3 un logarithme ou une exponentielle ?

Pour calculer cette aire sous la courbe, nous allons l'approcher par des objets de la géométrie beaucoup plus simple comme des triangles voir encore plus simple des rectangles.

L'un des premiers instigateur de cette approche est Bernhard Riemann d'où le nom de cette approche : les sommes des Riemann.

### 4.3 Les sommes de Riemann

Approchons l'intégrale par des sommes de rectangle.

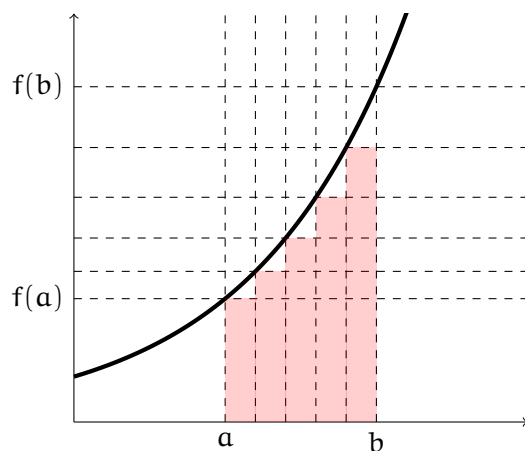


Découpage en 1 rectangle.

On a approché  $\int_a^b f(x) dx$  par l'aire d'un rectangle d'où

$$\int_a^b f(x) dx \simeq (b - a) \times f(a)$$

Dans cette approche, on observe que l'erreur, la partie manquante à la vrai valeur de l'intégrale, est très grande. Le principe des sommes de Riemann est diviser l'intervalle en bien plus de rectangle pour minimiser l'erreur.

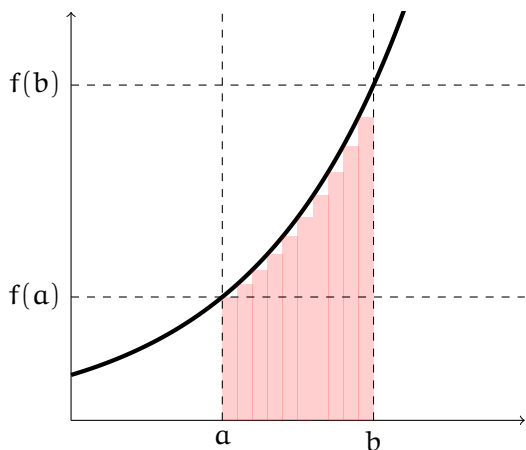


Découpage en 5 rectangles

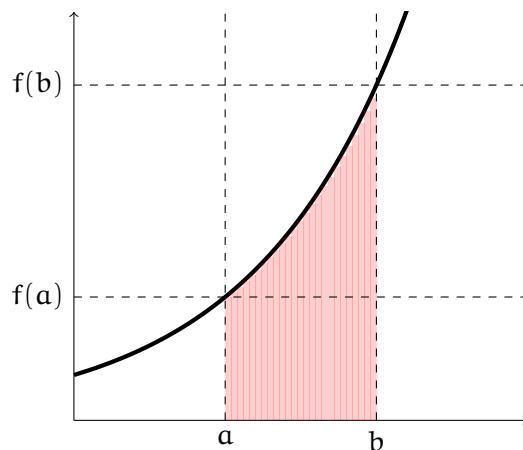
Dans cette approche on a diviser l'intervalle en 5 morceaux d'égale longueur  $\frac{b-a}{5}$ . Notons  $x_i = a + i \frac{b-a}{5}$  de sorte que  $x_0 = a$  et  $x_5 = b$ . Alors les rectangles ont pour aire  $\frac{b-a}{5} f(x_i)$  de sorte que la somme des aires de ces rectangles approche bien mieux l'intégrale.

$$\int_a^b f(x) dx \simeq \sum_{i=0}^4 \frac{b-a}{5} f(x_i)$$

Plus on va diviser l'intervalle  $[a; b]$  en morceau petit, plus on approchera l'aire sans erreur. En mathématiques, *approcher* c'est passer à la limite.



Découpage en 10 rectangles



Découpage en 25 rectangles

### Théorème

Soit  $f$  une fonction définie et continue sur  $[a; b]$ ,

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{b-a}{n} \sum_{i=0}^{n-1} f\left(a + i \times \frac{b-a}{n}\right) = \int_a^b f(x) dx$$

L'hypothèse de continuité est un peu forte, dans la pratique il suffit de que la fonction soit *presque continue* ; c'est à dire continue sur l'intervalle  $[a; b]$  sauf en certain point de cet intervalle. On retiendra que si la fonction n'est pas continue, nous pouvons tout de même définir l'intégrale.

Traitons par exemple  $\int_0^1 \exp(x) dx$ .

$$\begin{aligned} \int_0^1 \exp(x) dx &= \lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{n} \sum_{i=0}^{n-1} \exp\left(\frac{i}{n}\right) \\ &= \lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{n} \left( \exp\left(\frac{0}{n}\right) + \exp\left(\frac{1}{n}\right) + \exp\left(\frac{2}{n}\right) + \dots + \exp\left(\frac{n-1}{n}\right) \right) \\ &= \lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{n} \left( \frac{1 - \exp\left(\frac{1}{n}\right)^n}{1 - \exp\left(\frac{1}{n}\right)} \right) \quad \text{Somme des termes d'une suite géométrique} \\ &= \lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{n} \left( \frac{1 - \exp(1)}{1 - \exp\left(\frac{1}{n}\right)} \right) \\ &= \lim_{x \rightarrow 0} x \left( \frac{1 - \exp(1)}{1 - \exp(x)} \right) \quad \text{En posant } x = \frac{1}{n} \\ &= \lim_{x \rightarrow 0} \frac{1 - \exp(1)}{\underbrace{\frac{x}{\exp(x) - 1}}_{\rightarrow 1}} \\ &= e - 1 \end{aligned}$$

Dans la pratique on ne procède JAMAIS comme ça ! C'est bien trop laborieux ! Utilisation de suite, changement de variables...



Commençons par explorer, à partir de la définition et des sommes de Riemann, les premières propriétés de l'intégrale.

### Proposition

1. Relation de Chasles

$$\int_a^b f(x) \, dx = \int_a^c f(x) \, dx + \int_c^b f(x) \, dx$$

2. Linéarité (I)

$$\int_a^b f(x) + g(x) \, dx = \int_a^b f(x) \, dx + \int_a^b g(x) \, dx$$

3. Linéarité (II)

$$\int_a^b \lambda f(x) \, dx = \lambda \int_a^b f(x) \, dx$$

4. Positivité : si  $f$  est positive sur  $[a; b]$  alors il en va de même pour  $\int_a^b f(x) \, dx$ .

5. Inégalité

$$\left| \int_a^b f(x) \, dx \right| \leq \int_a^b |f(x)| \, dx$$

**Démonstration.** Ces propriétés découlent naturellement de la définition et des sommes de Riemann.  $\square$

En particulier puisque  $\int_a^a f(x) \, dx = 0$  (il n'y pas d'aire) alors la relation de Chasles donne

$$\int_a^b f(x) \, dx = - \int_b^a f(x) \, dx$$

Toutes ces belles propriétés sont forts sympathique mais dans la pratique comment calculer une intégrale ?

## 4.4 Primitives

### Définition

Soient  $f$  une fonction continue et  $F$  une fonction dérivable sur un intervalle  $[a; b]$ . On dira que  $F$  est une **primitive** de la fonction  $f$  si  $F' = f$ .

Par exemple si  $f(x) = 2x$  et  $F(x) = x^2$  alors  $F$  est une primitive de  $f$ . Si  $G(x) = x^2 + 1$  alors  $G' = f$  et  $G$  est une primitive de  $f$ . Il existe une infinité de primitive qui sont toutes les même à une constante près.

### Théorème

Soient  $f$  une fonction continue sur  $[a; b]$  et  $F$  une primitive de  $f$  alors

$$\int_a^b f(x) \, dx = F(b) - F(a)$$

**Démonstration.** Notons  $G(t) = \int_a^t f(x) \, dx$ . Nous allons montrer que  $G'(t) = f(t)$  ce qui prouvera que  $G$  est une primitive de  $f$  et donc que  $G(t) = F(t) + k$  pour un certain réel  $k$ . Ainsi nous aurons

$$F(b) - F(a) = (F(b) + k) - (F(a) + k) = G(b) - G(a) = \int_a^b f(x) \, dx - \int_a^a f(x) \, dx = \int_a^b f(x) \, dx$$

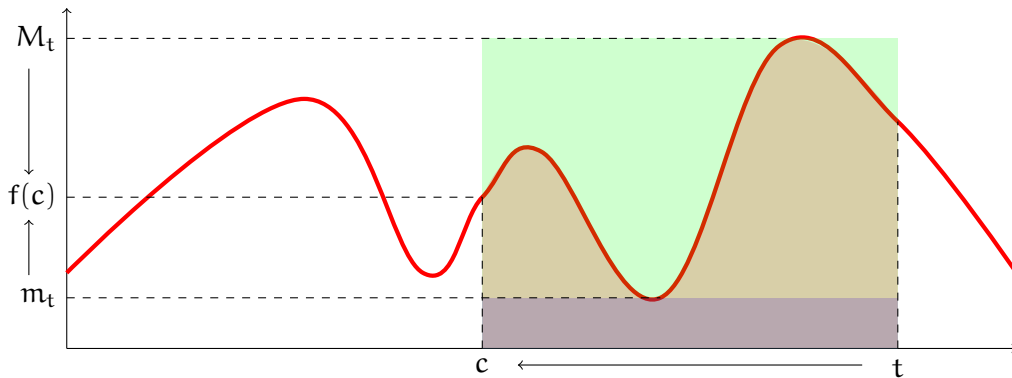
Rappelons que, par définition,  $G'(c) = \lim_{t \rightarrow c} \frac{G(t) - G(c)}{t - c}$ . Or la relation de Chasles permet d'écrire

$$G(t) - G(c) = \int_a^t f(x) \, dx - \int_a^c f(x) \, dx = \int_c^t f(x) \, dx$$

Il existe d'après le théorème des valeurs intermédiaire des nombres  $m_t$  et  $M_t$  entre les nombres  $c$  et  $t$  tel que  $m_t \leq f(x) \leq M_t$ .

$$\begin{aligned} m_t \leq f(x) \leq M_t &\implies \int_c^t m_t \, dx \leq \int_c^t f(x) \, dx \leq \int_c^t M_t \, dx && \text{par la positivité de l'intégrale} \\ &\implies (t-c)m_t \leq \int_c^t f(x) \, dx \leq (t-c)M_t && \text{aire d'un rectangle} \\ &\implies (t-c)m_t \leq G(t) - G(c) \leq (t-c)M_t \\ &\implies m_t \leq \frac{G(t) - G(c)}{t-c} \leq M_t \end{aligned}$$

Lorsque  $t$  va tendre vers  $c$  les nombres  $m_t$  et  $M_t$  vont se rapprocher de  $f(c)$ . Ainsi à la limite on aura bien  $f(c) = \lim_{t \rightarrow c} \frac{G(t) - G(c)}{t-c}$ .



□

Ainsi dans la pratique lorsque l'on souhaite déterminer la valeur exacte d'une intégrale, on recherche une primitive. On observe que  $F(x) = x^3 + x$  est une primitive de  $f(x) = 3x^2 + 1$  de sorte  $\int_0^1 3x^2 + 1 \, dx = (1^3 + 1) - (0^3 + 0) = 2$ . En se servant des dérivés on détermine les correspondances suivantes.

### Proposition

On désigne par  $F$  la primitive de  $f$ .

$f$	$F$	$f$	$F$
$x^n \ (n \neq -1)$	$\frac{x^{n+1}}{n+1}$	$u^n \times u' \ (n \neq -1)$	$\frac{u^{n+1}}{n+1}$
$\frac{1}{x} \ (n = -1)$	$\ln(x)$	$\frac{1}{x} \times u' \ (n = -1)$	$\ln(u)$
$\frac{x}{\sqrt{x}} \ (n = -\frac{1}{2})$	$2\sqrt{x}$	$\frac{1}{\sqrt{u}} \times u' \ (n = -\frac{1}{2})$	$2\sqrt{u}$
$e^x$	$e^x$	$e^u \times u'$	$e^u$
$\cos(x)$	$\sin(x)$	$\cos(u) \times u'$	$\sin(u)$
$\sin(x)$	$-\cos(x)$	$\sin(u) \times u'$	$-\cos(u)$

Par exemple une primitive de  $e^{3x}$  est  $\frac{1}{3}e^{3x}$ .

## 4.5 Intégration par partie

### Théorème

Soient  $u$  et  $v$  deux fonctions intégrables sur un intervalle  $[a, b]$ .

$$\int_a^b u'(x)v(x) \, dx = [u(x)v(x)]_a^b - \int_a^b u(x)v'(x) \, dx$$

**Démonstration.** C'est une conséquence de la formule de dérivation d'un produit :  $(uv)' = u'v + v'u$ .  $\square$

Calculons par exemple l'intégrale  $\int_0^1 xe^x \, dx$ . On applique la formule d'intégration par partie en posant  $u' = e^x$  de sorte que  $u = e^x$  et  $v = x$  de sorte que  $v' = 1$ . On a alors :

$$\begin{aligned} \int_0^1 xe^x \, dx &= [xe^x]_0^1 - \int_0^1 e^x \, dx \\ &= (0e^0 - 1e^1) - [e^x]_0^1 \\ &= e - (e^0 - e^1) \\ &= 2e - 1 \end{aligned}$$

## 4.6 Coefficient de Fourier

Reprenons le raisonnement de l'introduction. Nous cherchons  $\alpha_n$  et  $\beta_n$  tel que  $\sum_{n=0}^{+\infty} \alpha_n \cos(nt) + \beta_n \sin(nt) = s(t)$  pour presque tous les  $t \in \mathbb{R}$ .

Commençons par un petit calcul intégrale.

### Proposition

Soient  $n$  et  $m$  des entiers.

$$\begin{aligned} 1. \int_{-\pi}^{\pi} \cos(nt)\cos(mt) \, dt &= \begin{cases} 0 & \text{si } m \neq n \\ \pi & \text{si } m = n \neq 0 \\ 2\pi & \text{si } m = n = 0 \end{cases} \\ 2. \int_{-\pi}^{\pi} \cos(nt)\sin(mt) \, dt &= 0 \\ 3. \int_{-\pi}^{\pi} \sin(nt)\sin(mt) \, dt &= \begin{cases} \pi & \text{si } m = n \neq 0 \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases} \end{aligned}$$

**Démonstration.**

1. Le formulaire de trigonométrie nous rappelle que  $\cos(x)\cos(y) = \frac{1}{2}(\cos(x-y) + \cos(x+y))$ . Ainsi on a

$$\begin{aligned} \int_{-\pi}^{\pi} \cos(nt)\cos(mt) \, dt &= \int_{-\pi}^{\pi} \frac{1}{2}(\cos(nt-mt) + \cos(nt+mt)) \, dt \\ &= \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \cos((n-m)t) \, dt + \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \cos((n+m)t) \, dt \end{aligned}$$

Si  $m = n = 0$  alors, puisque  $\cos(0) = 1$ , il s'agit de calculer l'intégrale de 1 entre  $-\pi$  et  $\pi$  ce qui fait  $2\pi$ .

Si  $m = n \neq 0$  alors d'une part  $\frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \cos((n-m)t) \, dt = \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} 1 \, dt = \pi$  et d'autre part, puisque  $\sin(k\pi) = 0$  lorsque  $k$  est entier,  $\frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \cos((n+m)t) \, dt = \frac{1}{2} \left[ \frac{\sin((n+m)t)}{n+m} \right]_{-\pi}^{\pi} = 0$ .

Si  $n \neq m$  on aura alors également  $\frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \cos((n+m)t) dt = \frac{1}{2} \left[ \frac{\sin((n+m)t)}{n+m} \right]_{-\pi}^{\pi} = 0$  mais aussi  $\frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \cos((n-m)t) dt = \frac{1}{2} \left[ \frac{\sin((n-m)t)}{n-m} \right]_{-\pi}^{\pi} = 0$ .

2. Nous raisonnons comme précédemment en utilisant la formule  $\cos(x)\sin(y) = \frac{1}{2}(\sin(x+y) - \sin(x-y))$ .

$$\begin{aligned} \int_{-\pi}^{\pi} \cos(nt)\sin(mt) dt &= \int_{-\pi}^{\pi} \frac{1}{2}(\sin(nt+mt) - \sin(nt-mt)) dt \\ &= \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \sin(nt+mt) dt - \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \sin(nt-mt) dt \\ &= \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \sin((n+m)t) dt - \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \sin((n-m)t) dt \\ &= \frac{1}{2} \left[ \frac{\cos((n+m)t)}{n+m} \right]_{-\pi}^{\pi} - \frac{1}{2} \left[ \frac{\cos((n-m)t)}{n-m} \right]_{-\pi}^{\pi} \end{aligned}$$

Nous laissons le soin au lecteur de vérifier les cas d'exceptions.

3. Pour cette dernière formule on utilise la règle  $\sin(x)\sin(y) = \frac{1}{2}(\cos(x-y) - \cos(x+y))$  qui est comme le premier cas traité avec un *moins* entre les deux expressions du cosinus.

□

Ceci étant, nous cherchons à déterminer les coefficients  $\alpha_n$  et  $\beta_n$  tel que  $s(t) = \sum_{n=0}^{+\infty} \alpha_n \cos(nt) + \beta_n \sin(nt)$ .

Multiplions cette égalité par  $\cos(mt)$  et intégrons.

$$\begin{aligned} \int_{-\pi}^{\pi} s(t)\cos(mt) dt &= \int_{-\pi}^{\pi} \left( \sum_{n=0}^{+\infty} \alpha_n \cos(nt) + \beta_n \sin(nt) \right) \cos(mt) dt \\ &= \int_{-\pi}^{\pi} \left( \sum_{n=0}^{+\infty} \alpha_n \cos(nt)\cos(mt) + \beta_n \sin(nt)\cos(mt) \right) dt \\ &= \sum_{n=0}^{+\infty} \alpha_n \underbrace{\int_{-\pi}^{\pi} \cos(nt)\cos(mt) dt}_{0 \text{ sauf si } n=m} + \beta_n \underbrace{\int_{-\pi}^{\pi} \sin(nt)\cos(mt) dt}_0 \\ &= \alpha_m \pi \end{aligned}$$

Ainsi le *meilleur* coefficient  $\alpha_m$  à choisir pour que le signal  $s$  se rapproche de la série de Fourier  $S_F$  est  $\frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} s(t)\cos(mt) dt$ .

Comme le montre la proposition, on prendra garde au cas  $m = 0$ ,  $\alpha_0 = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} s(t) dt$ .

En multipliant par  $\sin(mt)$  et en raisonnant de même on trouve  $\beta_m = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} s(t)\sin(mt) dt$ .

Maintenant que nous avons ces *meilleurs* coefficients, nous pouvons introduire la définition suivante.

### Définition

Soient  $f$  une fonction continue par morceau et  $2\pi$ -périodique.

• On définit les **coefficients de Fourier réels** de  $f$  par les formules suivantes :

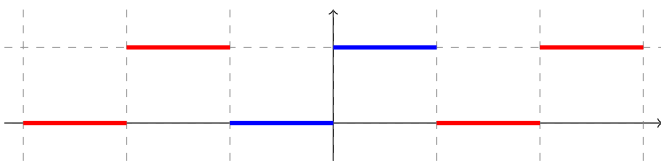
$$\begin{aligned} \alpha_0 &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(t) dt \\ \forall m \in \mathbb{N}_{>0}, \alpha_m &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(t)\cos(mt) dt \\ \forall m \in \mathbb{N}, \beta_m &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(t)\sin(mt) dt \end{aligned}$$

- On définit la **série de Fourier** de  $f$  noté  $S_F(f)$  la fonction définie sur  $\mathbb{R}$  par

$$S_F(f)(t) = \sum_{n=0}^{\infty} \alpha_n \cos(nt) + \beta_n \sin(nt)$$

**Remarque :**

1. L'hypothèse de continuité faites sur  $f$  est un peu forte mais dans la pratique suffisante. Il faut juste que les intégrales de  $f(t)\sin(nt)$  et  $f(t)\cos(nt)$  puissent être calculées ce qui est le cas avec cette hypothèse.
2. Il faudrait vérifier que la série de Fourier est une série convergente. Monsieur Fourier l'a fait pour nous. Merci l'ami!
3. Par des changement de variable peu élégant, il n'est pas nécessaire de réaliser l'intégrale entre  $-\pi$  et  $\pi$ . On peut le faire entre  $a$  et  $b$  pourvu que  $b - a = 2\pi$ . Autrement dit : sur n'importe quel intervalle de longueur  $2\pi$ .



Reprenons le signal périodique de l'introduction définie sur une période par  $s(t) = \begin{cases} 0 & \text{si } t \in [-\pi; 0[ \\ 1 & \text{si } t \in [0; \pi[ \end{cases}$

Calculons les coefficients de Fourier.

$$\begin{aligned} \alpha_0 &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} s(t) dt \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^0 0 dt + \frac{1}{2\pi} \int_0^{\pi} 1 dt \\ &= \frac{1}{2\pi} [t]_0^{\pi} \\ &= \frac{1}{2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \beta_m &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} s(t)\sin(mt) dt \\ &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^0 0\sin(mt) dt + \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} 1\sin(mt) dt \\ &= \frac{1}{\pi} \left[ \frac{-\cos(mt)}{m} \right]_0^{\pi} \\ &= \frac{1}{\pi} \left( \frac{-(-1)^m - (-1)}{m} \right) \\ &= \frac{1 - (-1)^m}{\pi m} \\ &= \begin{cases} 0 & \text{si } m = 2k \\ \frac{2}{(2k+1)\pi} & \text{si } m = 2k+1 \end{cases} \end{aligned}$$

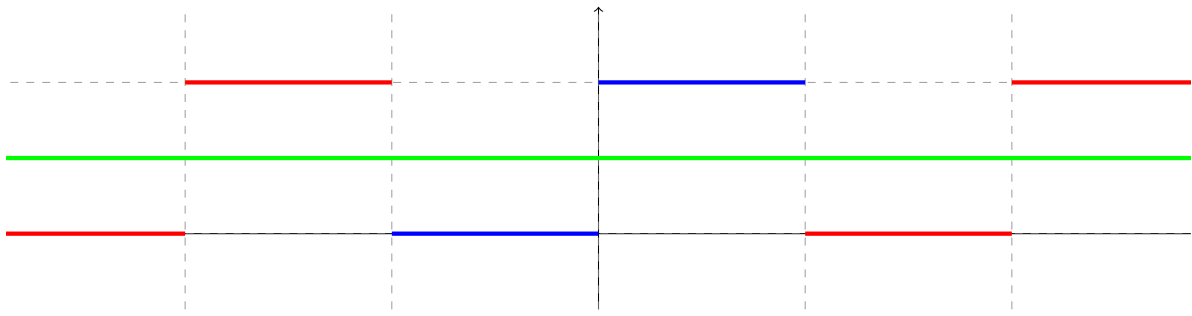
$$\begin{aligned} \alpha_m &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} s(t)\cos(mt) dt \\ &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^0 0\cos(mt) dt + \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} 1\cos(mt) dt \\ &= \frac{1}{\pi} \left[ \frac{\sin(mt)}{m} \right]_0^{\pi} \\ &= \frac{1}{\pi} \left( \frac{0-0}{m} \right) \\ &= 0 \end{aligned}$$

Ainsi la série de Fourier du signal  $s$  est

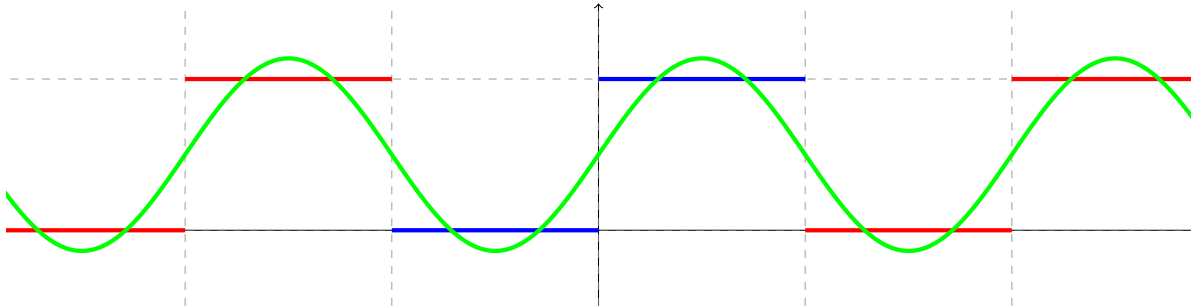
$$S_F(s)(t) = \frac{1}{2} + \frac{2}{\pi}\sin(t) + \frac{2}{3\pi}\sin(3t) + \frac{2}{5\pi}\sin(5t) + \frac{2}{7\pi}\sin(7t) + \frac{2}{9\pi}\sin(9t) + \dots$$

Observons les différentes itérations de la séries relativement au signal.

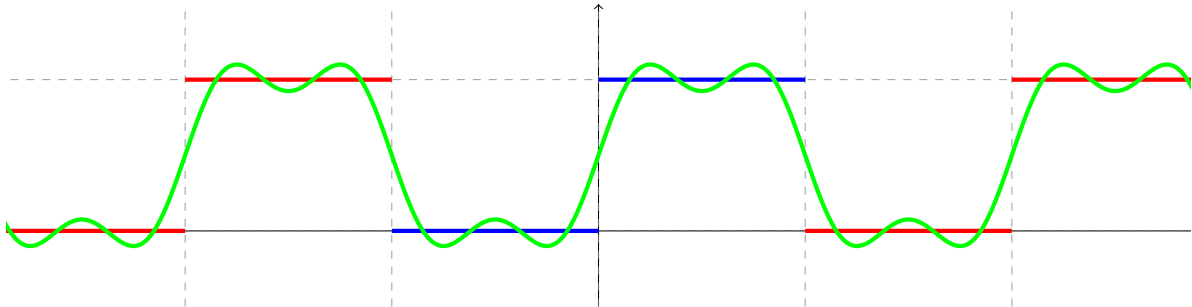
**Tracé de la fonction**  $t \mapsto \frac{1}{2}$ .



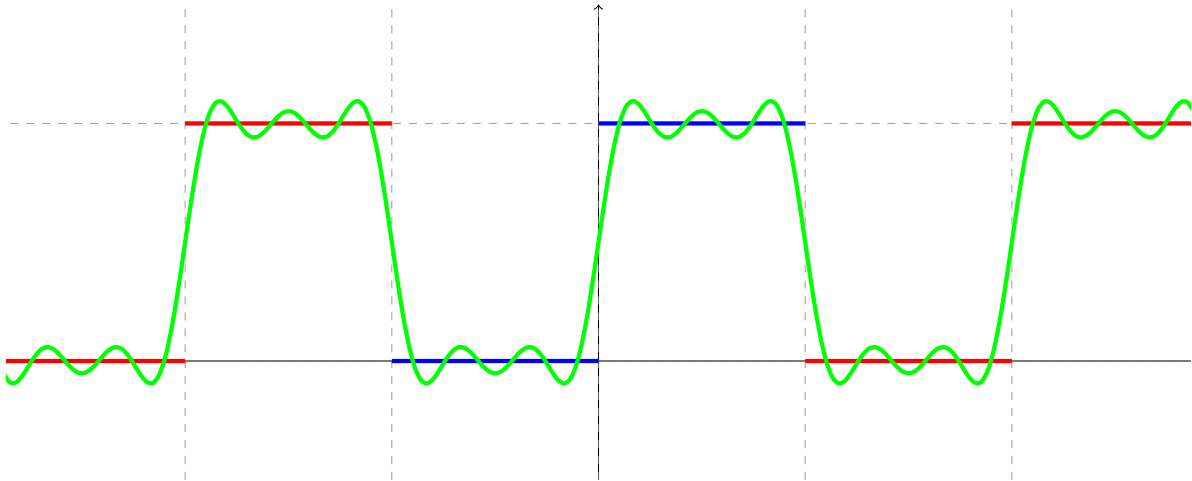
Tracé de la fonction  $t \mapsto \frac{1}{2} + \frac{2}{\pi} \sin(t)$ .



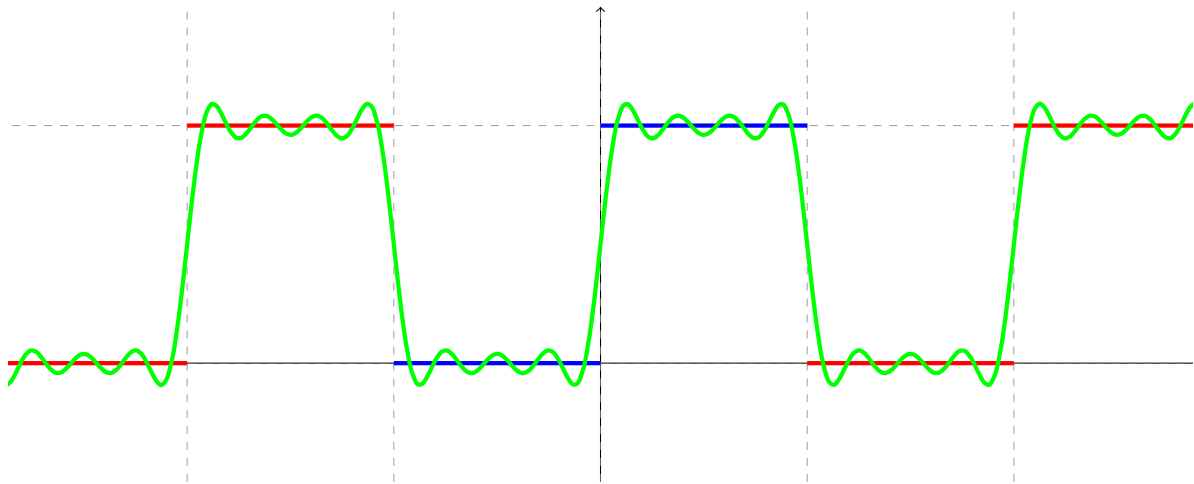
Tracé de la fonction  $t \mapsto \frac{1}{2} + \frac{2}{\pi} \sin(t) + \frac{2}{3\pi} \sin(3t)$ .



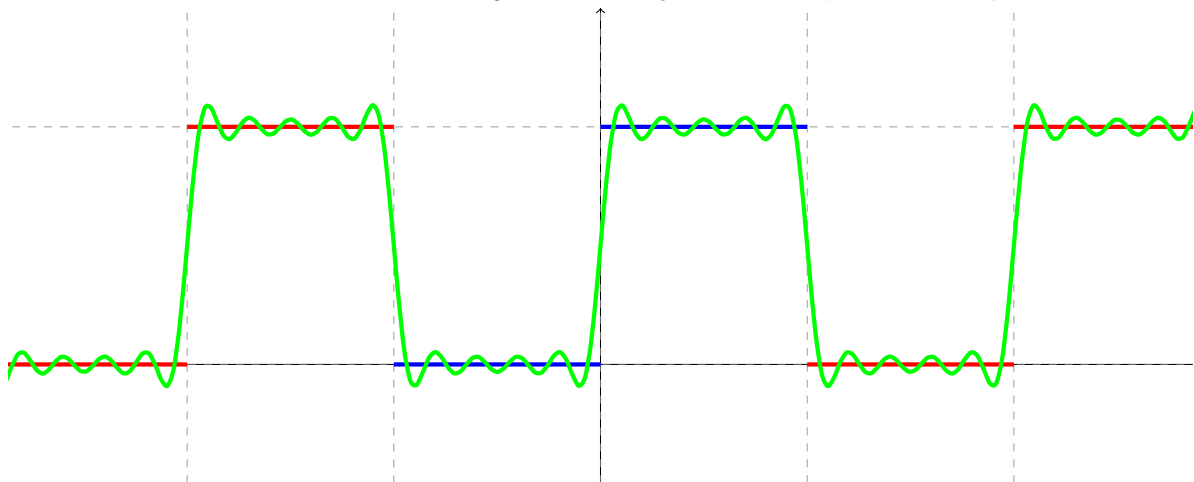
Tracé de la fonction  $t \mapsto \frac{1}{2} + \frac{2}{\pi} \sin(t) + \frac{2}{3\pi} \sin(3t) + \frac{2}{5\pi} \sin(5t)$ .



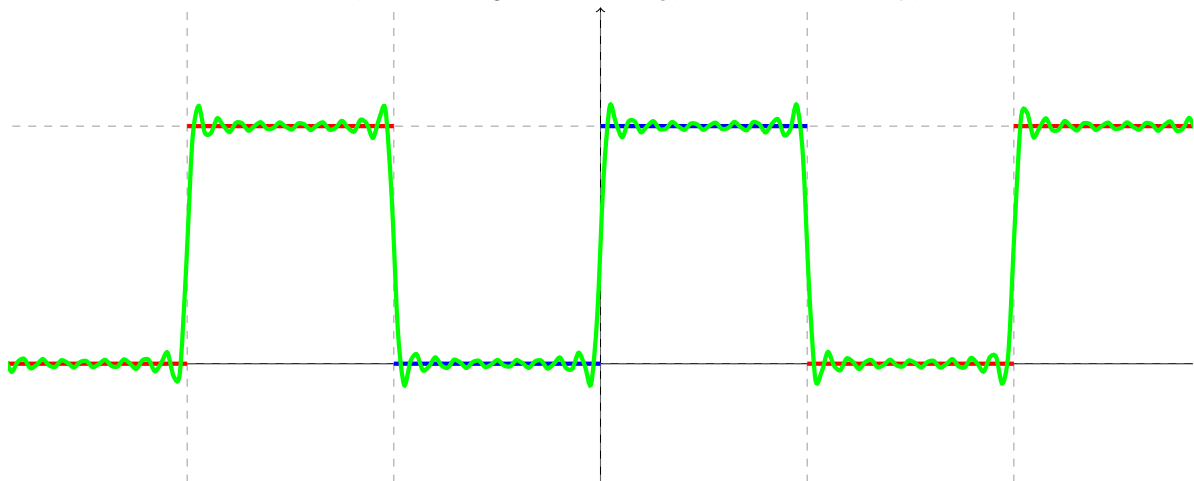
Tracé de la fonction  $t \mapsto \frac{1}{2} + \frac{2}{\pi} \sin(t) + \frac{2}{3\pi} \sin(3t) + \frac{2}{5\pi} \sin(5t) + \frac{2}{7\pi} \sin(7t)$ .



Tracé de la fonction  $t \mapsto \frac{1}{2} + \frac{2}{\pi}\sin(t) + \frac{2}{3\pi}\sin(3t) + \frac{2}{5\pi}\sin(5t) + \frac{2}{7\pi}\sin(7t) + \frac{2}{9\pi}\sin(9t)$ .



Tracé de la fonction  $t \mapsto \frac{1}{2} + \frac{2}{\pi}\sin(t) + \frac{2}{3\pi}\sin(3t) + \frac{2}{5\pi}\sin(5t) + \dots + \frac{2}{19\pi}\sin(19t)$ .



On devine qu'à l'infini cette somme converge vers le signal  $s$ . Mais il y a une contradiction. La série de Fourier  $S_F$  est continue (en tant que somme de fonction continue) mais ce n'est pas le cas de  $s$ ...

### Avec les nombres complexes

Une autre approche des séries de Fourier est de travailler avec les nombres complexes. On cherche à exprimer une fonction périodique à l'aide des expressions  $e^{int}$ . Précisément, on cherche des coefficients  $\gamma_n$  tel que  $s(t) = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} \gamma_n e^{int}$ .

Nous allons raisonner comme précédemment, peut-être un peu plus vite puisque le cheminement est le même.

### Proposition 4.6.2

Soient  $n$  et  $m$  des entiers.

$$\int_{-\pi}^{\pi} e^{nit} e^{imt} dt = \begin{cases} 2\pi & \text{si } n = -m \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

*Démonstration.*

$$\begin{aligned} \int_{-\pi}^{\pi} e^{nit} e^{imt} dt &= \int_{-\pi}^{\pi} e^{(n+m)it} dt \\ &= \begin{cases} \int_{-\pi}^{\pi} 1 dt & \text{si } m = -n \\ \left[ \frac{e^{(n+m)it}}{(n+m)i} \right]_{-\pi}^{\pi} & \text{sinon} \end{cases} \\ &= \begin{cases} 2\pi & \text{si } m = -n \\ 0 & \text{sinon} \end{cases} \end{aligned}$$

□

### Définition

Soient  $f$  une fonction continue par morceau et  $2\pi$ -périodique.

- On définit les **coefficients de Fourier complexes** de  $f$  par la formule

$$\gamma_m = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(t) e^{-imt} dt$$

- On définit la **série de Fourier complexe** de  $f$  noté  $S_F(f)$  la fonction définie sur  $\mathbb{R}$  par

$$S_F(f)(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \gamma_n e^{int}$$

Par exemple pour notre signal  $s$  de l'introduction, nous avons

$$\begin{aligned} \gamma_0 &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} s(t) dt \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{\pi} 1 dt \\ &= \frac{1}{2} \end{aligned} \qquad \begin{aligned} \gamma_m &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} s(t) e^{-imt} dt \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{\pi} e^{-imt} dt \\ &= \frac{1}{2\pi} \left[ \frac{e^{-imt}}{-im} \right]_0^{\pi} \\ &= \frac{1}{2\pi} \left( \frac{1 - (-1)^m}{im} \right) \\ &= \begin{cases} 0 & \text{si } m = 2k \\ \frac{1}{2\pi i(2k+1)} & \text{si } m = 2k+1 \end{cases} \\ &= \begin{cases} 0 & \text{si } m = 2k \\ \frac{1}{i(2k+1)\pi} & \text{si } m = 2k+1 \end{cases} \end{aligned}$$



En particulier on observe que  $\gamma_{-n} = -\gamma_n$ . Ainsi

$$\begin{aligned}
 S_F(s)(t) &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} \gamma_n e^{int} \\
 &= \underbrace{\sum_{n=-\infty}^{-1} \gamma_n e^{int}}_{\sum_{n=1}^{+\infty} \gamma_{-n} e^{-int}} + \gamma_0 + \sum_{n=1}^{+\infty} \gamma_n e^{int} \\
 &= \sum_{n=1}^{+\infty} \gamma_{-n} e^{-int} + \gamma_0 + \sum_{n=1}^{+\infty} \gamma_n e^{int} \\
 &= \gamma_0 + \sum_{n=1}^{+\infty} \gamma_{-n} e^{-int} + \gamma_n e^{int} \\
 &= \frac{1}{2} + \sum_{n=1}^{+\infty} -\gamma_n e^{-int} + \gamma_n e^{int} \\
 &= \frac{1}{2} + \sum_{n=1}^{+\infty} \gamma_n (e^{int} - e^{-int}) \\
 &= \frac{1}{2} + \sum_{n=1}^{+\infty} \gamma_n 2i \sin(nt) \\
 &= \frac{1}{2} + \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{1}{i(2k+1)\pi} 2i \sin((2k+1)t) \\
 &= \frac{1}{2} + \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{2}{(2k+1)\pi} \sin((2k+1)t)
 \end{aligned}$$

Et c'est incroyable mais on obtient la même expressions qu'avec le développement réel.

## 4.7 Théorèmes

### Théorème Dirichlet

Soient  $f$  une fonction  $2\pi$ -périodique et dérivable par morceau et  $S_F(f)$  sa série de Fourier.

(i) Si  $f$  est continue en  $a \in \mathbb{R}$  alors  $S_F(f)(a) = f(a)$

(ii) Si  $f$  n'est pas continue en  $a$ , notons  $f(a^+)$  la limite à droite de  $f$  en  $a$  et  $f(a^-)$  la limite à gauche. Alors  $S_F(f)(a) = \frac{f(a^+) + f(a^-)}{2}$ .

Avec notre exemple, nous pouvons affirmer par exemple que pour tout  $t$  réel qui n'est pas multiple entier de  $\pi$ ,  $s = S_F(s)$ . Puisque  $s(t) = 0$  pour tout  $t \in ]-\pi; 0[$  nous avons l'élégante formule

$$\forall t \in ]-\pi; 0[, \quad \frac{1}{2} + \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{2}{(2k+1)\pi} \sin((2k+1)t) = 0$$

De la même manière puisque  $s(t) = 1$  sur  $]0; \pi[$ ,

$$\forall t \in ]0; \pi[, \quad \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{2}{(2k+1)\pi} \sin((2k+1)t) = \frac{1}{2}$$

### Théorème Parseval

Soient  $f$  une fonction  $2\pi$ -périodique et continue par morceaux et  $\alpha_n, \beta_n$  ses coefficients de Fourier réels et  $\gamma_n$  les coefficients de Fourier complexe.

$$\frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} |f(t)|^2 dt = \alpha_0^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{\infty} \alpha_n^2 + \beta_n^2 = \sum_{n=-\infty}^{+\infty} |\gamma_n|^2$$

Avec notre exemple nous avons d'une part

$$\frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} |s(t)|^2 dt = \frac{1}{2\pi} \int_0^{\pi} 1 dt = \frac{1}{2}$$

et d'autre part

$$\alpha_0^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{\infty} \alpha_n^2 + \beta_n^2 = \frac{1}{4} + \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{4}{(2k+1)^2 \pi^2}$$

Grâce à l'égalité de Parseval on a  $\frac{1}{2} = \frac{1}{4} + \frac{1}{2} \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{4}{(2k+1)^2 \pi^2}$  soit encore par quelques manipulations

algébriques  $\sum_{k=0}^{+\infty} \frac{1}{(2k+1)^2} = \frac{\pi^2}{8}$

## Conclusion

Trigonométrie, nombres complexes, théorie de Fourier... Nous voilà armé pour faire tourner des cercles et obtenir n'importe quel dessin.

Nous disposons de la fonction qui décrit l'évolution de l'axe des abscisses en fonction du temps  $x(t)$  et quitte à dilater le temps, on peut supposer que  $x(t)$  est  $2\pi$ -périodique.

De même on dispose de la description de l'axe des ordonnées  $y(t)$ .

Si on reprend l'exemple de la handspinoïde, un ordinateur nous souffle.

$$x(t) = 6\cos(t) + 1.5\cos(2t) + 2\cos(4t) + 2.6\sin(2t)$$

$$y(t) = 6\sin(t) - 1.5\sin(2t) + 2\sin(4t) + 2.6\cos(2t)$$

**Première étape.** Calcul des coefficients de Fourier, complexe ou réel à la convenance du calculateur.

Il se trouve que dans notre cas, l'expression de  $x$  et de  $y$  sont déjà des expressions trigonométriques.

Pour convaincre le lecteur suspicieux, voici le calcul des coefficients de Fourier pour  $x$ .

- $\alpha_0 = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} x(t) dt = 0.$

- 

$$\begin{aligned} \alpha_n &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} x(t) \cos(nt) dt \\ &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} (6\cos(t) + 1.5\cos(2t) + 2\cos(4t) + 2.6\sin(2t)) \cos(nt) dt \\ &= \frac{1}{\pi} \left( \underbrace{\int_{-\pi}^{\pi} 6\cos(t)\cos(nt) dt}_{0 \text{ sauf si } n=1} + \underbrace{\int_{-\pi}^{\pi} 1.5\cos(2t)\cos(nt) dt}_{0 \text{ sauf si } n=2} + \underbrace{\int_{-\pi}^{\pi} 2\cos(4t)\cos(nt) dt}_{0 \text{ sauf si } n=4} + \underbrace{\int_{-\pi}^{\pi} 2.6\sin(2t)\cos(nt) dt}_0 \right) \\ &= \frac{1}{\pi} \begin{cases} 6 \times \pi & \text{si } n = 1 \\ 1.5 \times \pi & \text{si } n = 2 \\ 2 \times \pi & \text{si } n = 4 \end{cases} \\ &= \begin{cases} 6 & \text{si } n = 1 \\ 1.5 & \text{si } n = 2 \\ 2 & \text{si } n = 4 \end{cases} \end{aligned}$$

- 

$$\begin{aligned} \beta_n &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} x(t) \sin(nt) dt \\ &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} (6\cos(t) + 1.5\cos(2t) + 2\cos(4t) + 2.6\sin(2t)) \sin(nt) dt \\ &= \frac{1}{\pi} \left( \underbrace{\int_{-\pi}^{\pi} 6\cos(t)\sin(nt) dt}_0 + \underbrace{\int_{-\pi}^{\pi} 1.5\cos(2t)\sin(nt) dt}_0 + \underbrace{\int_{-\pi}^{\pi} 2\cos(4t)\sin(nt) dt}_0 + \underbrace{\int_{-\pi}^{\pi} 2.6\sin(2t)\sin(nt) dt}_{0 \text{ sauf si } n=2} \right) \\ &= 2.6 \end{aligned}$$

**Seconde étape.** Ne faire apparaître que des cosinus dans l'expression de  $x$  et des sinus dans l'expression de  $y$ .

Voici de quoi y arriver.

### Proposition

Soient  $a$  et  $b$  des nombres réels tel que  $a \neq 0$ .

$$a\cos(X) + b\sin(X) = \sqrt{a^2 + b^2} \cos\left(X + \operatorname{Arctan}\left(-\frac{b}{a}\right)\right)$$

*Démonstration.*

$$\begin{aligned}
a\cos(X) + b\sin(X) &= a \left( \frac{e^{iX} + e^{-iX}}{2} \right) + b \left( \frac{e^{iX} - e^{-iX}}{2i} \right) \\
&= a \left( \frac{e^{iX} + e^{-iX}}{2} \right) - ib \left( \frac{e^{iX} - e^{-iX}}{2} \right) \\
&= \frac{a - ib}{2} e^{iX} + \frac{a + ib}{2} e^{-iX} \\
&= ue^{iX} + \overline{u}e^{-iX} \quad \text{où } u = \frac{a - ib}{2} \\
&= 2\operatorname{Re}(ue^{iX})
\end{aligned}$$

Notons  $u = re^{i\vartheta}$  la forme polaire de  $u$ . En particulier  $r = \frac{1}{2}\sqrt{a^2 + b^2}$  et  $\vartheta = \operatorname{Arctan}\left(-\frac{b}{a}\right)$ . Ainsi  $2\operatorname{Re}(ue^{iX}) = 2\operatorname{Re}(re^{i\vartheta}e^{iX}) = 2r\cos(X + \vartheta)$   $\square$

### Proposition

Soient  $a$  et  $b$  des nombres réels tel que  $a \neq 0$ .

$$a\cos(X) + b\sin(X) = \sqrt{a^2 + b^2} \sin\left(X + \operatorname{Arctan}\left(-\frac{b}{a}\right) - \frac{\pi}{2}\right)$$

*Démonstration.* Tout simplement parce que  $\sin\left(X + \frac{\pi}{2}\right) = \cos(X)$   $\square$

Dans notre exemple :

$$\begin{aligned}
1.5\cos(2t) + 2.6\sin(2t) &= 1.5 \left( \frac{e^{2it} + e^{-2it}}{2} \right) + 2.6 \left( \frac{e^{2it} - e^{-2it}}{2i} \right) \\
&= e^{2it} \left( \frac{1.5}{2} + \frac{2.6}{2i} \right) + e^{-2it} \left( \frac{1.5}{2} - \frac{2.6}{2i} \right) \\
&= ae^{2it} + \overline{a}e^{-2it} \\
&= ae^{2it} + \overline{ae^{2it}} \\
&= 2\operatorname{Re}(ae^{2it})
\end{aligned}$$

où  $a = \frac{1.5}{2} + \frac{2.6}{2i} = \frac{1.5}{2} - \frac{2.6}{2}i$ . Or tout nombre complexe peut s'écrire sous forme polaire.  $a = re^{i\vartheta}$  avec

$$r = \sqrt{\left(\frac{1.5}{2}\right)^2 + \left(-\frac{2.6}{2}\right)^2} \simeq 1.5 \text{ et } \vartheta = \operatorname{Arctan}\left(\frac{-2.6}{1.5}\right) \simeq -\frac{\pi}{3}. \text{ Ainsi } a \simeq 1.5e^{-i\frac{\pi}{3}}.$$

Alors  $ae^{2it} \simeq 1.5e^{2it - i\frac{\pi}{3}}$ . Donc  $2\operatorname{Re}(ae^{2it}) \simeq 3\cos\left(2t - \frac{\pi}{3}\right)$ .

De la même manière on montre que  $-1.5\sin(2t) + 2.6\cos(2t) = 3\sin\left(2t + \frac{2\pi}{3}\right)$

**Troisième étape.** Considérer  $z(t) = x(t) + iy(t)$  et faire coïncider les rayons et les phases pour chacune des vitesses angulaires.

Dans note exemple, on a

$$z(t) = 6e^{it} + \left( 3\cos\left(2t - \frac{\pi}{3}\right) + 3i\sin\left(2t + \frac{2\pi}{3}\right) \right) + 2e^{4it}$$

On souhaite donc que la partie encadrée soit sous la forme  $re^{\omega t + \varphi}$ . Ce qui est toujours possible car il existe la forme polaire.

Voilà une petite douceur, pour alléger les calculs.

**Théorème Demi-somme**

$$e^{i\alpha} + e^{i\beta} = 2\cos\left(\frac{\alpha - \beta}{2}\right) e^{i\frac{\alpha + \beta}{2}}$$

$$e^{i\alpha} - e^{i\beta} = 2i\sin\left(\frac{\alpha - \beta}{2}\right) e^{i\frac{\alpha + \beta}{2}}$$

**Démonstration.**

Cela suit les observations  $e^{i\alpha} = e^{i\frac{\alpha + \beta}{2}} e^{i\frac{\alpha - \beta}{2}}$  et  $e^{i\beta} = e^{i\frac{\alpha + \beta}{2}} e^{-i\frac{\alpha - \beta}{2}}$  ainsi que des formules d'Euler. □

Appliquons immédiatement ce résultat dans notre cas en posant  $\alpha = 2t - \frac{\pi}{3}$  et  $\beta = 2t + \frac{2\pi}{3}$  :

$$\begin{aligned} 3\cos\left(2t - \frac{\pi}{3}\right) + 3i\sin\left(2t + \frac{2\pi}{3}\right) &= 3\frac{e^{i\alpha} + e^{-i\alpha}}{2} + 3i\frac{e^{i\beta} + e^{-i\beta}}{2i} \\ &= 3\frac{e^{i\alpha} + e^{-i\alpha}}{2} + 3\frac{e^{i\beta} + e^{-i\beta}}{2} \\ &= \frac{3}{2}\left(e^{i\alpha} + e^{-i\alpha} + e^{i\beta} + e^{-i\beta}\right) \\ &= \frac{3}{2}\left(e^{i\alpha} + e^{i\beta} + e^{-i\alpha} + e^{-i\beta}\right) \\ &= \frac{3}{2}\left(2\cos\left(\frac{\alpha - \beta}{2}\right) e^{i\frac{\alpha + \beta}{2}} + 2i\sin\left(\frac{-\alpha + \beta}{2}\right) e^{-i\frac{\alpha + \beta}{2}}\right) \end{aligned}$$

Or  $\frac{\alpha + \beta}{2} = 2t + \frac{\pi}{6}$  et  $\frac{\alpha - \beta}{2} = -\frac{\pi}{2}$ . Alors

$$\begin{aligned} 3\cos\left(2t - \frac{\pi}{3}\right) + 3i\sin\left(2t + \frac{2\pi}{3}\right) &= \frac{3}{2}\left(2\cos\left(-\frac{\pi}{2}\right) e^{2it + i\frac{\pi}{6}} + 2i\sin\left(\frac{\pi}{2}\right) e^{-2it - i\frac{\pi}{6}}\right) \\ &= \frac{3}{2}\left(2ie^{-2it - i\frac{\pi}{6}}\right) \\ &= \frac{3}{2}\left(2e^{i\frac{\pi}{2}} e^{-2it - i\frac{\pi}{6}}\right) \\ &= 3e^{i\frac{\pi}{2}} e^{-2it - i\frac{\pi}{6}} \\ &= 3e^{-2it - i\frac{\pi}{3}} \end{aligned}$$

Finalement nous avons trouver l'expression épicycloïdique !

$$z(t) = 6e^{it} + 3e^{-2it - i\frac{\pi}{3}} + 2e^{4it}$$

Autrement : le premier cercle est de rayon 6 et de vitesse 1 sans phase. Le second cercle est de rayon 3 et de vitesse  $-2$  avec  $\frac{\pi}{3}$  comme phase. Le dernier cercle est de rayon 2 et de vitesse 4 sans phase.