

٥٢٥٥٢

ROYAUME DU MAROC

مكتب التكوين المهني وإنعاش الشغل

Office de la formation Professionnelle et de la Promotion du Travail
DIRECTION RECHERCHE ET INGENIERIE DE FORMATION

RESUME THEORIQUE

&

GUIDE DE TRAVAUX PRATIQUES

MODULE N°: 2

**MATHÉMATIQUES
APPLIQUÉES**

SECTEUR: BTQ

SPECIALITÉ: T PEINTRE DECORATEUR

NIVEAU: TECHNICIENS SPECIALISE

Juin 2006

REMERCIEMENT

La DRIF remercie les personnes qui ont contribué à l'élaboration du présent document.

Pour la supervision :

M. Khalid BAROUTI	Chef	projet BTP
Mme Najat IGGOUT		Directeur du CDC
M. Abdelaziz EL ADAOUI		Chef de Pôle Bâtiment

Pour la conception :

M. Pavel TSVETANOV	Formateur animateur CDC/BTP
--------------------	-----------------------------

Pour la validation :

M. Pavel TSVETANOV	Formateur animateur CDC/BTP
--------------------	-----------------------------

Les utilisateurs de ce document sont invités à communiquer à la DRIF toutes les remarques et suggestions afin de les prendre en considération pour l'enrichissement et l'amélioration de ce module.

DRIF

SOMMAIRE

A. CALCUL VECTORIEL

1. Notion de vecteur

- 1.1 Définition d'un vecteur
- 1.2 Composante d'un deux vecteurs
- 1.3 Somme de deux vecteurs

2. Produit scalaire de deux vecteurs

3. Produit vectoriel de deux vecteurs

- 3.1 Expression analytique du produit vectoriel
- 3.2 Méthode prodigue

4. Dérivée d'une fonction vectorielle

- 4.1 Exercices d'application

B. GEOMETRIE PLANE

5. Les droites

- 5-1 Changement de repère
- 5-2 Exercice d'application
- 5-3 Equation de la droite
- 5-4 Positions relatives de deux droites

6. Les relations métriques dans le triangle.

- 6-1 Rappel sur les triangles
- 6-2 Droites remarquables
- 6-3 Relations métriques dans le triangle rectangle
- 6-4 Relations métriques.
- 6-5 Relations trigonométriques dans un triangle long.

7. Calcul d'aires par les intégrales

- 7-1 Approche de la notion
- 7-2 Fonction positive.
- 7-3 Remarque.
- 7-4 Exercices d'application
- 7-5 Remarque l'aire entre deux courbes.

C. ETUDE DES FONCTIONS USUELLES

8. Etude de la fonction puissance x^n

9. Fonction exponentielle de base

- 9-1 Définition
- 9-2 Notation
- 9-3 Remarque
- 9-4 Exercice d'application
- 9-5 Etude de la fonction exponentielle de bas

10. Etude de la fonction logarithme népérien

- 10.1 Rappel
- 10.2 Définition
- 10.3 Conséquence
- 10.4 Application
- 10.5 Propriétés fondamentales
- 10.6 Exercices d'application.
- 10.7 Etude de la fonction logarithme

11. Fonctions trigone triques

- 11.1 Définition
- 11.2 Etude de la fonction cosinus et sinus
- 11.3 Etude de la fonction tangente
- 11.4 Relations trigonométriques

D. LES MATRICES**12. Définition d'une matrice**

- 12.1 Les déterminants
- 12.2 Propriétés des déterminants

13. Range d'une matrice

- 13.1 Mineur d'un déterminant
- 13.2 Rang d'une matrice

14. L'inverse d'une matrice

- 14.1 Théorème
- 14.2 matrice des cofacteurs

E. Systèmes d'équations linéaires**15. Système de deux équations du 1^{ère} des à deux inconnues****16. Système de 3 équations à 3 inconnues**

- 16.1 Système linéaire de équations à inconnues.
- 16.2. Représentation de la méthode de pivot de GAURS

F. Les équations différentielles**17. Résolution des équations différentielles linéaire du 1^{er} ordre.**

- 17.1 Résolution de l'équation : $y' - ay = 0$
- 17.2 Résolution de l'équation différentielle : $y' - ay = b$
- 17.3 Résolution de l'équation différentielle : $y' - ay = gx$

18. Equation différentielle du 2^{ème} ordre avec coefficients constants $y'' + py' + qy = 0$

- 18.1 Résolution de l'équation $y'' + py' = 0$
- 18.2 Résolution de l'équation $y'' + qy = 0$
- 18.3 Résolution de l'équation $y'' + py' + qy = 0$
- 18.4 Solution de l'équation complète
- 18.5 Exercices

G. Traces géométriques**19. La perpendiculaire**

19.1 Perpendiculaire par un point d'une droite

19.2 Perpendiculaire par un point hors d'une droite

20. Médiatrice**21. Parallélistes****22. Cercles Angles inscrits****23. Cercles Angles inscrits****24. Division proportionnelle****25. Division du cercle.****26. Polygones réguliers inscrits****27. Polygones semblait****Évaluation de fin de module****H. List bibliographique**

Durée : 36 H 60%: théorique
40%: pratique

OBJECTIF OPERATIONNEL DE PREMIER NIVEAU DE COMPORTEMENT

COMPORTEMENT ATTENDU

Pour démontrer sa compétence, le stagiaire doit entretenir les espaces verts, selon les conditions, les critères et les précisions qui suivent

CONDITIONS D'EVALUATION

- Individuellement
- A partir des questions de cours
- Ecrire.
- Exercices.

CRITERES GENERAUX DE PERFORMANCE

- Bonne connaissance de mathématique
- Respect de formules et raisonnement
- Bonne connaissance de la géométrie
- Bonne connaissance des méthodes de tracés géométriques.

**OBJECTIF OPERATIONNEL DE PREMIER NIVEAU
DE COMPORTEMENT**

**PRECISION SUR LE
COMPORTEMENT
ATTENDU**

**CRITERES PARTICULIERS DE
PERFORMANCE**

A- Connaître le calcul vectoriel

- Notions de vecteur
- Produit scalaire de deux vecteurs
- Produit vectoriel de deux vecteurs

B - Avoir des connaissances de base sur les théories mathématiques de la droite et du plan.

- Théorèmes de la droite.
- Relations métriques dans le plan.
- Calculs des surfaces par les intégrales.

C- Etudier correctement les fonctions usuelles.

- Etude correcte des différentes fonctions usuelles :
 - fonction avec puissance
 - fonction exponentielle
 - fonction logarithmique
 - fonction trigonométrique

D- Savoir correctement le calcul matriciel

- Connaissance pour une matrice :
 - son déterminant
 - son rang
 - son inverse

E - Connaître les systèmes des équations linéaires

- Résolution exacte des systèmes des équations linéaires :
 - à deux inconnues
 - à plus de deux inconnues

F - Résoudre parfaitement les équations différentielles.

- Connaissance des principes de résolution des équations différentielles du :
 - du premier ordre.
 - du second ordre.

OBJECTIFS OPERATIONNELS DE SECOND NIVEAU

LE STAGIAIRE DOIT MAITRISER LES SAVOIRS, SAVOIR-FAIRE, SAVOIR-PERCEVOIR OU SAVOIR-ETRE JUGES PREALABLES AUX APPRENTISSAGES DIRECTEMENT REQUIS POUR L'ATTEINTE DE L'OBJECTIF DE PREMIER NIVEAU, TELS QUE :

Avant d'apprendre à connaître le calcul vectoriel (A) :

1. Connaître parfaitement les notions de vecteur
2. Réaliser correctement le produit scalaire de deux vecteurs
3. Réaliser correctement le produit vectoriel de deux vecteurs
4. Calcul exactement la dérivée d'un vecteur

Avant d'apprendre à avoir des connaissances de base sur les théories mathématiques de la droite et du plan (B) :

5. Résoudre correctement des problèmes pratiques de mathématiques appliqués à la droite.
6. Résoudre des problèmes pratiques de mathématiques appliqués au plan.
7. Calculer des volumes par la méthode des intégrales

Avant d'apprendre à étudier correctement les fonctions usuelles (C) :

8. Faire l'étude correcte des fonctions avec puissance
9. Etudier parfaitement les fonctions exponentielles.
10. Faire l'étude correcte des fonctions logarithmiques
11. Etudier parfaitement les fonctions trigonométriques.

Avant d'apprendre à savoir correctement le calcul matricielle (D) :

12. Déterminer correctement une matrice
13. Calculer parfaitement le rang d'une matrice
14. Déterminer correctement l'inverse d'une matrice

Avant d'apprendre à connaître les systèmes des équations linéaires (E)

15. Résoudre parfaitement les systèmes des équations linéaires à deux inconnues.
16. Résoudre convenablement les systèmes des équations linéaires à plus de deux inconnues.

Avant d'apprendre à résoudre parfaitement les équations différentielles (F)

17. Résoudre parfaitement les équations différentielles du premier ordre.
18. Résoudre parfaitement les équations différentielles du second ordre.

MODULE N° 2 : CONNAISSANCE DES
MATHEMATIQUES

RESUME THEORIQUE

Le contenu du résumé théorique doit couvrir l'ensemble des objectifs visés par la compétence relative au module en question en développant :

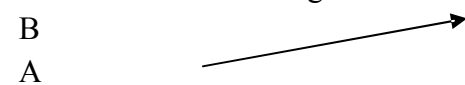
- Des concepts théorique de base (Définition, Schémas illustratifs, démonstrations d'application.....) ;
- Des exercices d'application ;
- Des évaluations (Contrôles continus).

A. CALCUL VECTORIEL

1. Notion de vecteur

1.1 Définition:

Un vecteur \vec{AB} et un segment de droite $[A, B]$, orienté qui a les caractéristique suivantes :



- Origine : c'est le point A
- direction : c'est la droite AB
- sens : de A vers B
- Module : c'est la mesure du segment AB ; Un module est un scalaire positif

Le vecteur \vec{U} est un vecteur directeur port par le vecteur \vec{AB}

$$\vec{U} = \frac{\vec{AB}}{\|\vec{AB}\|}$$

1.2 Composantes d'un vecteur \vec{OM} dans un repère orthonormé

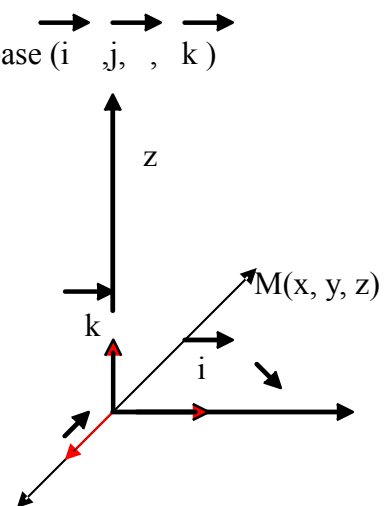
- Soit un repère orthonormé (o, x, y, z) lié à une base $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$

$$\vec{OM} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

- (x, y, z) sont les coordonnées du point M

- $x\vec{i}, y\vec{j}$ et $z\vec{k}$ sont les projections du vecteur \vec{OM} sur les axes du repère

O



OPÉRATION SUR LES VECTEURS1.3 Somme de deux vecteurs

La somme de deux vecteurs \vec{V}_1 et \vec{V}_2 est un vecteur \vec{V}_3 tel que :

$$\text{soit } \vec{v}_1 = x_1\vec{i} + y_1\vec{j} + z_1\vec{k} \quad \vec{v}_2 = x_2\vec{i} + y_2\vec{j} + z_2\vec{k} \quad \vec{v}_3 = (x_1+x_2)\vec{i} + (y_1+y_2)\vec{j} + (z_1+z_2)\vec{k}$$

$$\vec{v}_2 = x_2\vec{i} + y_2\vec{j} + z_2\vec{k}$$

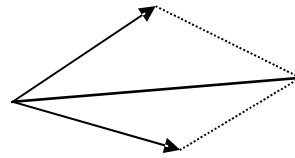
$$\vec{v}_3 = x_3\vec{i} + y_3\vec{j} + z_3\vec{k}$$

En effet :

Soient v_1 et v_2 deux vecteurs du même origine. Et faisant entre eux angle x

$$|\vec{v}_1 + \vec{v}_2|^2 = |\vec{v}_1|^2 + |\vec{v}_2|^2 + 2|\vec{v}_1||\vec{v}_2|\cos x$$

$$\vec{V}_3^2 = \vec{V}_1^2 + \vec{V}_2^2 + 2\vec{V}_1 \cdot \vec{V}_2 \cos x$$



2. Produit scalaire de vecteurs**a) Définition**

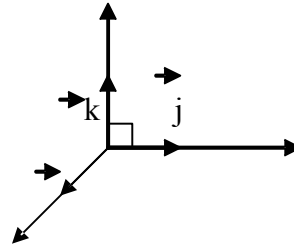
Le produit scalaire est un scalaire tel que :

$$\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2 = \|\vec{v}_1\| \cdot \|\vec{v}_2\| \cdot \cos x$$

X étant l'angle formé par les deux vecteurs \vec{v}_1 et \vec{v}_2

b) Expression analytique du produit scalaire.

Soient $\vec{v}_1 = x_1\vec{i} + y_1\vec{j} + z_1\vec{k}$
 $\vec{v}_2 = x_2\vec{i} + y_2\vec{j} + z_2\vec{k}$
 $\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2 = (x_1\vec{i} + y_1\vec{j} + z_1\vec{k}) \cdot (x_2\vec{i} + y_2\vec{j} + z_2\vec{k})$
 $\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2 = x_1x_2\vec{i} \cdot \vec{i} + x_1y_2\vec{i} \cdot \vec{j} + x_1z_2\vec{i} \cdot \vec{k}$
 $+ y_1x_2\vec{j} \cdot \vec{i} + y_1y_2\vec{j} \cdot \vec{j} + y_1z_2\vec{j} \cdot \vec{k}$
 $+ z_1x_2\vec{k} \cdot \vec{i} + z_1y_2\vec{k} \cdot \vec{j} + z_1z_2\vec{k} \cdot \vec{k}$



Or: $\vec{i} \cdot \vec{i} = \|\vec{i}\| \cdot \|\vec{i}\| \cdot \cos 0 = 1 \times 1 \times 1 = 1$

$\vec{i} \cdot \vec{j} = \|\vec{i}\| \cdot \|\vec{j}\| \cdot \cos \frac{\pi}{2} = 1 \times 1 \times 0 = 0$

de même pour : $\vec{j} \cdot \vec{i} = \vec{i} \cdot \vec{k} = \vec{k} \cdot \vec{i} = \vec{j} \cdot \vec{k} = \vec{k} \cdot \vec{j} = 0$

D'où :

$$\vec{v}_1 \cdot \vec{v}_2 = x_1x_2 + y_1y_2 + z_1z_2$$

3. Produit vectoriel de deux vecteurs**a) Définition**

Le produit vectoriel de deux vecteurs \vec{v}_1 et \vec{v}_2 est un vecteur \vec{w} ; \vec{v}_1 et \vec{v}_2 faisant entre eux un angle x .

$$\vec{v}_1 \wedge \vec{v}_2 = \vec{w}$$

Tel que :

- $\|\vec{w}\| = \|\vec{v}_1\| \cdot \|\vec{v}_2\| \cdot \sin x$

- Le vecteur \vec{w} est un vecteur perpendiculaire à \vec{v}_1 et à \vec{v}_2 (au plan formé par les deux vecteurs \vec{v}_1 et \vec{v}_2)

- Le trièdre formé par les trois vecteurs ($\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{w}$) est un trièdre droit.

3.1 Expression analytique du produit vectoriel

- Soit un repère orthonormé (o, x, y, z) lié à une base ($\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}$)

- $\vec{v}_1 = x_1\vec{i} + y_1\vec{j} + z_1\vec{k}$

$$\begin{aligned}
 & - \vec{v}_2 = x_2\vec{i} + y_2\vec{j} + z_2\vec{k} \\
 & - \vec{v}_1 \wedge \vec{v}_2 = x_1x_2\vec{i} \wedge \vec{i} + x_1y_2\vec{i} \wedge \vec{j} + x_1z_2\vec{i} \wedge \vec{k} \\
 & \quad + y_1x_2\vec{j} \wedge \vec{i} + y_1y_2\vec{j} \wedge \vec{j} + y_1z_2\vec{j} \wedge \vec{k} \\
 & \quad + z_1x_2\vec{k} \wedge \vec{i} + z_1y_2\vec{k} \wedge \vec{j} + z_1z_2\vec{k} \wedge \vec{k}
 \end{aligned}$$

$$\text{Or: } \vec{i} \wedge \vec{i} = \vec{j} \wedge \vec{j} = \vec{k} \wedge \vec{k} = 0 = 0$$

$$\vec{i} \wedge \vec{j} = \vec{k}, \quad \vec{k} \wedge \vec{j} = -\vec{k}$$

$$\vec{j} \wedge \vec{k} = \vec{i}, \quad \vec{k} \wedge \vec{i} = -\vec{i}$$

$$\vec{k} \wedge \vec{i} = \vec{j}, \quad \vec{i} \wedge \vec{k} = -\vec{j}$$

$$\vec{v}_1 \wedge \vec{v}_2 = (y_1z_2 - z_1y_2)\vec{i} + (z_1x_2 - x_1z_2)\vec{j} + (x_1y_2 - y_1x_2)\vec{k}$$

$$\vec{v}_1 \wedge \vec{v}_2 = (y_1z_2 - z_1y_2)\vec{i} + (z_1x_2 - x_1z_2)\vec{j} + (x_1y_2 - y_1x_2)\vec{k}$$

3.2 Méthode pratique

$$\vec{v}_1 \wedge \vec{v}_2 = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix} = (y_1z_2 - z_1y_2)\vec{i} + (z_1x_2 - x_1z_2)\vec{j} + (x_1y_2 - y_1x_2)\vec{k}$$

4. Dérivée d'une fonction vectorielle.

La dérivée d'une fonction vectorielle et une fonction vectorielle.

Soit $v(t) = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j} + z(t)\vec{k}$

$V(t) = x'(t)\vec{i} + y'(t)\vec{j} + z'(t)\vec{k}$

4.1 Application

Soit le vecteur $OM = (3t^2 + 4t)\vec{i} + 6t\vec{j} + 2t\vec{k}$

Calcule le vecteur $v = OM$

$V = (6t + 4)\vec{i} + 6\vec{j}$

-Exercices d'application

Soient deux vecteurs $x = 3\vec{i} + 2\vec{j} + 4\vec{k}$ et $v_2 = 2\vec{i} + 2\vec{j} + 3\vec{k}$ calculer

- 1- Calculer $\|v_1\|$ et $\|v_2\|$
- 2- Calculer le vecteur $S = v_1 + v_2$ et $\|S\|$
- 3- Calculer le produit scalaire $v_1 \cdot v_2$
- 4- Déduire l'angle formé entre v_1 et v_2
- 5- Calculer le produit vectoriel $v_1 \wedge v_2$

$$1. \|v_1\| = \sqrt{3^2+2^2+4^2} = \sqrt{9+4+16} = \sqrt{29} = 5,38$$

$$\|v_2\| = \sqrt{2^2+2^2+3^2} = \sqrt{4+4+9} = \sqrt{17} = 4,12$$

$$2. S = v_1 + v_2 = 5i + 4j + 7k$$

$$\|S\| = \sqrt{25 + 16 + 49} = \sqrt{90} = 9,48$$

$$3. v_1 \cdot v_2 = (3 \times 2) + (2 \times 2) + (4 \times 3) = 6 + 4 + 12 = 22$$

$$4. v_1 \cdot v_2 = \|v_1\| \cdot \|v_2\| \cdot \cos x$$

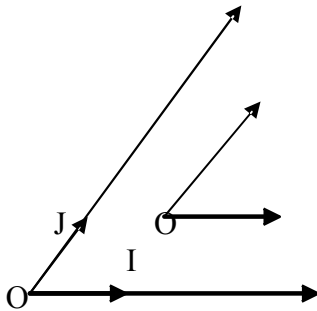
$$\cos x = \frac{v_1 \cdot v_2}{\|v_1\| \cdot \|v_2\|} = \frac{22}{5,38 \times 4,12} = 0,9925$$

$$x = \text{Arc Cos}(0,9925) \approx 7^\circ$$

B. GEOMETRIQUE ANALYTIQUE PLANE

5. Les droites

5.1 Changement de repère



a) Changement d'origine

Considérons un repère (o, i, j) et un point o' de coordonnées (x_0, y_0) dans ce repère.

Désignons par (x, y) et (x', y') les coordonnées du point M dans les repères (o, i, j) et (o', i', j')

De $\vec{OM} = \vec{OO'} + \vec{O'M}$ nous déduisons

$$xi + yj = (x_0 + x')i + (y_0 + y')j$$

D'où les formules

$$\begin{cases} X = x_0 + x' \\ Y = y_0 + y' \end{cases}$$

b) Changement de repère

le problème général du changement de repère M'énonce : in point Ma pour coordonnées (x, y) dans un repère (o, i, j) et (x', y') dans un repère (o', i', j') .

Connaissant les coordonnées de o', i', j' dans le repère (o, i, j) Exprimer x et y en fonction de x', y'

5.2 Exercice d'application :

Le repère (o', i', j') est défini dans le repère (o, i, j) par $o'(2, -3)$, $i(3, -2)$ et $j(5, 1)$.

2- quelle est dans ce repère l'équation de la droite D l'équation $X + 2Y + 4 = 0$ dans le repère (o, i, j) .

Solution:

1- on a : $\vec{OM} = \vec{OO'} + \vec{O'M}$

$$\text{Sn}_1: xi + yj = 2i - 3j + xi + yj = 2i - 3j + x(3i - 2j) + y(5i + j) = (2 + 3x' + 5y')i + (-3 - 2x' + y')j$$

D'où les formules de changement de repère

$$\begin{cases} X = 2 + 3x' + 5y' \\ Y = -3 - 2x' + y' \end{cases}$$

Remplaçons x et y par ces expressions dans l'équation de D par rapport à (o, i, j)

$$2+3x'+y'+2(-302x'+y)+4=0$$

$$\text{soit : } -x'+7y'=0$$

Une équation Dans le repère (o', i', j') est donc :

$-x'+7y'=0$

5.3 Équation de droites

Il est nécessaire de Savoir écrire sans calculs inutiles de équations de droites vérifiant des conditions données et de savoir construire rapidement une droite connaissant une de ses représentations Rappelons les principaux résultats , le plan étant rapporté à un quel campe

A/ Représentations paramétrique.

On commence par écrire les coordonnées du vecteur OM en fonction des données et d'un paramètre a

- **Droite définie par un point (x°,y°) et un vecteur u (a, b)**

$$AM = AU \Leftrightarrow OM = OA + AU \Leftrightarrow$$

$X = x_0 + 7a$
$Y = y_0 + Ab$

- Droite définie par deux points A(x₀, y₀) et B (x₁, y₁)

$$AM + Ab \Leftrightarrow OM = (1-a) OA + a OB \Leftrightarrow$$

$X = (1-a)x_0 + ax_1$
$Y = (1-a)y_0 + ay_1$

Ces relations expriment que M est le barycentre des points A et B affectés des coefficients (1-a) et a.
Remarque : une droite admet une infinité de représentation paramétrique distincte, par exemple, le système :

$$\left\{ \begin{array}{l} x = (1-a)x_0 + ax_1 \\ y = (1-a)y_0 + ay_1 \end{array} \right.$$

avec A (52,5) et B (1,-2) M est donc le barycentre des points A et B affectés des coefficients 1 et a ;
lorsque a varie M décrit la droite (A,B) , à l'exception du point B

Le système $\left\{ \begin{array}{l} x = 2+m \\ Y = 5+7m \end{array} \right.$

Correspond à la relation OM = OA + u BA

Représente la même droite

B - Équations cartésiennes

Rappelons qu'une équation cartésienne d'une droite D exprime une relation nécessaire et suffisante entre les coordonnées x et y d'un point M pour que ce point appartienne à D

Une droite a une infinité d'équation cartésiennes obtenus en multipliant les deux membres de l'une d'elles par un réel non nul et tout équation : $ax + by + c = 0$ avec $(a, b) \neq (0,0)$ représente une droite donc un vecteur directeur est v (b,a)

- **Droite passant par A(x₀,y₀) de vecteur directeur u (a, b) :**

M (x,y) ∈ D ⇔ AM et U sont colinéaires ⇔

$$b(x-x_0) - a(y-y_0) = 0$$

$Bx - ay = bx_0 - ay_0$

En particulier :

$$\begin{array}{ll} \text{Si } U+i & Y+y_0 \\ \text{Si } U+J & X+X_0 \end{array}$$

Pour une droite non parallèle à $y'o y'$ on peut utiliser $U (1,m)$ et $A(o,p)$, l'équation devient :

$$Y = m X + p$$

M est coefficient directeur et p l'ordonnée à l'origine de D

- Droite passant par (x_0, y_0) et $B(x_1, y_1)$

$$\text{Prendre } U=AB \Rightarrow (y_1-y_0)(x-x_0) - (y-y_0)(x_1-x_0)=0$$

Si $x_1 \neq x_0$ et $y_1 \neq y_0$ l'équation s'écrit aussi :

$$\frac{x-x_0}{x_1-x_0} = \frac{y-y_0}{y_1-y_0}$$

Exemple :

Déterminer une équation de la médiane (AM) du triangle ABC avec $A(1,2)$, $B(6,5)$ et $C(2,3)$.

M est le point de coordonnées $(\frac{6+3}{2}, \frac{5+3}{2}) = (4,4)$

a pour équation

$$\frac{x-1}{3} = \frac{y-2}{2} \quad \text{ou} \quad 2x-3y+4=0$$

- Cas particulier : une équation D coupant les axes en $A(a, 0)$ et $B(0, b)$ avec $a \neq 0$ et $b \neq 0$ est :

$$\frac{x}{a} + \frac{y}{b} - 1 = 0$$

5.4 Positions relatives de deux droites

a) Droites d'équation $y=mx+p$ et $y=m'x+p'$ sont

- Les droites d'équation $y=mx+p$ et $y=m'x+p'$ sont parallèles si et seulement si $m=m'$ et si de plus $p=p'$ elles coïncident.

$$m=m'$$

- Les droites d'équations $ax+by+c=0$ et $a'x+b'y+c'=0$ sont parallèles si et seulement si les vecteurs directeurs $(b,-a)$ et $(b',-a')$ sont colinéaires, d'où la condition

$$Ab' - ba' = 0$$

Il existe alors un réel K tel que $a' = Ka$, $b' = Kb$; si de plus $c' = Kc$ les droites coïncident.

. En particulier la parallèle à D d'équation $ax + by + c = 0$ passant par O a pour équation

$ax + by = 0$

Cette équation exprime aussi que le vecteur $\vec{OM}(x,y)$ appartient à la droite vectorielle D associée à D .
Application : le vecteur $\vec{U}(x, B)$ est un vecteur directeur de D si et seulement si :

$$\vec{U} \in D \Leftrightarrow ax + by = 0$$

Exemple :

Déterminer m pour que le vecteur $u(m, 1, 3)$ soit un vecteur de la droite D d'équation

$$2x - 5y + 6 = 0$$

Solution :

Il faut que : $2(m+1) - 5 \cdot 3 = 0$ ou : $m = \frac{13}{2}$

b) Droites concourantes

▪ Les droites d'équations $\begin{cases} y = mx + p \\ y = m'x + p' \end{cases}$ sont

Concourantes si et seulement si : $m \neq m'$

▪ Les droites d'équations $\begin{cases} ax + by + c = 0 \\ a'x + b'y + c' = 0 \end{cases}$ sont

Concourantes si et seulement si : $ab' - ab \neq 0$

Remarque :

Les coordonnées du point d'intersection sont les solutions du système formé par les équations de deux droites.

C) Exercice

Inter-préter graphiquement le système :

$$\begin{cases} 8x - 5y + 2 \geq 0 \\ -2x + 3y - 4 \geq 0 \end{cases}$$

Solution :

$$\begin{cases} y \leq \frac{8x + 2}{5} \\ y \geq \frac{2x + 4}{3} \end{cases}$$

Un point de la droite D d'équation $8x - 5y + 2 = 0$

A pour coordonnées $\left(x, \frac{8x + 2}{5}\right)$

Un point de la droite D' d'équation $-2x + 3y - 4 = 0$

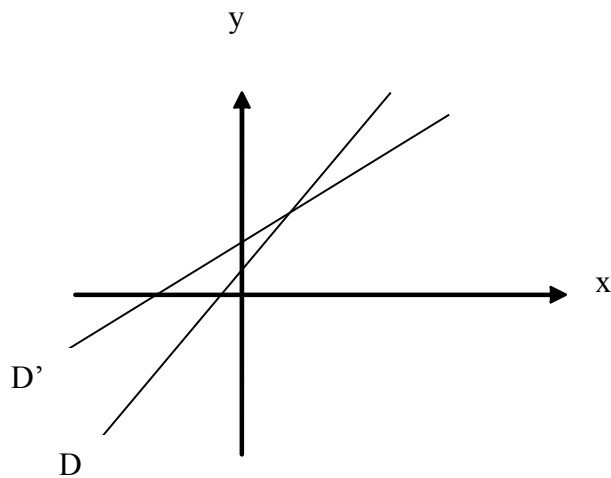
A pour coordonnées $\left(x, \frac{2x + 4}{3}\right)$

Les deux droites sont sécantes en $I(1, 2)$.

Soit $M(x, y)$ un quelconque du plan.

(x, y) est solution de (1) $\Leftrightarrow \begin{cases} M \text{ au-dessus de } D \\ M \text{ au-dessus de } D' \end{cases}$

L'ensemble des points M dont les coordonnées (x, y) sont solutions de (1) est représenté et hachuré sur la figure.



6. Les Relations métrique dans le triangle

6.1 Rappel sur les triangles

Triangles

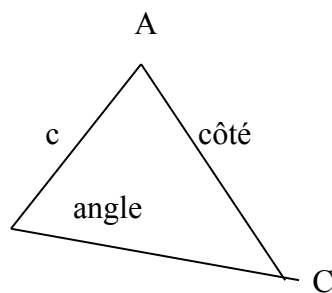
a/ Définition.

(Sommet)

b

B

a



Dans tout triangle, distingue :

- trois sommets : A, B, C
- trois côtés : AB, BC, AC de longueur respective c, a, b.
- trois angles :

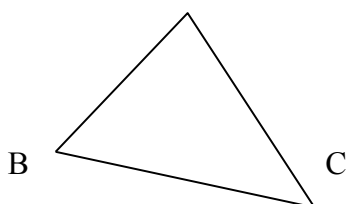
b) Différentes sortes de triangles.

Il existe 4 sortes de triangles :

- Le triangle scalène (quelconque)
- Le triangle isocèle.
- Le triangle équilatéral
- Le triangle rectangle.

1°/ Triangles scalène : c'est un triangle qui possède 3 côtés inégaux (triangle quelconque)

A

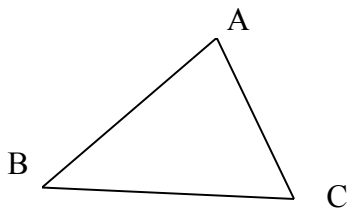


6.2 : Droite remarquables

Les droites remarquables d'un triangle sont :

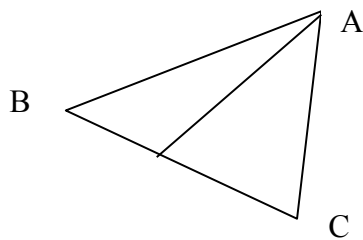
- La hauteur
- La médiane
- La médiatrice
- La bissectrice

a/ La hauteur : c'est une droite qui passe par l'un des sommets et perpendiculaire sur le côté opposé



La hauteur AH relative
Au côté BC
 $AH \perp BC$

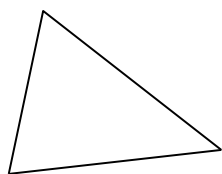
b / La médiane : c'est une droite joignant un sommet au milieu du côté opposé



$BM=MC$

C/ La médiatrice : c'est une droite qui passe par le milieu d'un côté et qui est \perp à ce côté

A B M

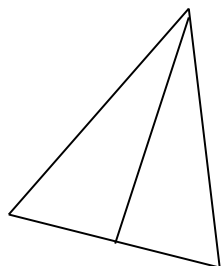


$MD \perp BC$
 $BM=MC$

B C

D / La bissectrice : c'est une droite qui coupe l'un des angles en deux angles isométriques

A



B

C

Conclusion

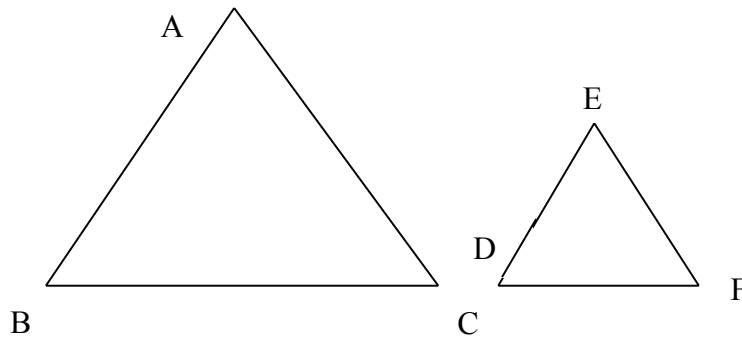
Un triangle a donc : 3 hauteurs, 3 médianes, 3 bissectrices et 3 médiatrices

- Le point d'intersection des hauteurs est appelé orthocentre
- Le point d'intersection des 3 médianes est centre de gravité.
- Le point d'intersection des 3 médiatrices est le centre du cercle circonscrit au triangle ABC.
- Le point d'intersection des 3 bissectrices est le centre du cercle inscrit au triangle ABC.

6. 3 Relations métriques dans le triangle rectangle

Rappel sur le triangle semblable

Soit deux triangles quelconques ABC et EDF



$$\begin{aligned} \hat{A} &= \hat{E} \\ B &= D \\ C &= F \\ \frac{AB}{ED} &= \frac{AC}{EF} = \frac{BC}{DF} = k \end{aligned}$$

a / Définition

Deux triangles sont semblables si leurs angles sont respectivement isométriques si les mesures de leurs côtés homologues sont respectivement proportionnelles

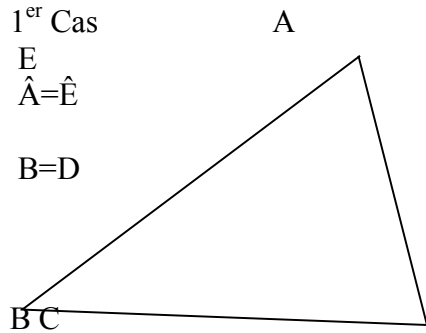
B / Cas de similitude

1^{er} Cas

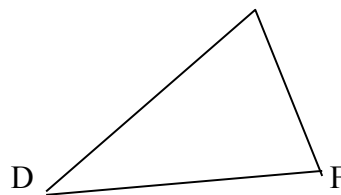
$$\hat{A} = \hat{E}$$

$$B = D$$

BC



Nous avons



Donc les triangles ABC et EDF sont Semblables et par conséquent $C = F$ $AB = AC = BC = k$

Th : Si deux angles du triangle DEF sont respectivement isométriques à 2 angles du triangle ABC, alors ces 2 triangles sont semblables

2^{ème} Cas

Nous avons : $\hat{A} = \hat{E}$ et $\frac{AB}{ED} = \frac{AC}{EF}$ donc les triangles ABC et EDF sont semblables et par conséquent :

$$\begin{aligned} \{B=D \text{ et } C=F \\ \frac{AB}{ED} = \frac{AC}{EF} = \frac{BC}{DF} \end{aligned}$$

Th : si les mesures des 2 côtés du triangle DEF sont respectivement proportionnelles aux mesures des deux côtés du triangle ABC. Et si les angles définis par ces côtés sont isométriques, alors ces 2 triangles sont semblables.

3^{ème} Cas

Nous avons : $\frac{AB}{ED} = \frac{AC}{EF} = \frac{BC}{DF} = K$ donne les triangles ABC et EDF sont semblables et par

Conséquent : $\hat{A} = \hat{E}$; $B = D$; $C = F$

Th : si les mesures des 3 côtés du triangle DEF sont respectivement proportionnelles aux mesures des 3 côtés des triangles ABC, alors ces 2 triangles sont semblables



6.4 Relations métriques

Soit [A, H] La hauteur relative à l'hypoténuse [B, C] d'un triangle ABC
Rectangle en A

Théorème fondamental

a) Les triangles ABH et ABC ont :

- Un angle commun : (BA, BH) B
- Un angle droit : (HA, HB) ; (AC, AB) H-A

Ils sont donc semblables d'après le 1^{er} cas de similitude

b) Les triangles ACH et ABC ont :

- Un angle commun : (CA, HC) (AB, AC) H-A

Ils sont donc semblables d'après la 1^{ère} similitude.

c) Les triangles ABC et ACH étant tous deux semblables au triangle ABC sont semblables entre eux.

Théorème : La hauteur d'un triangle relative à l'hypoténuse détermine dans ce triangle deux triangles semblables au premier et semblables entre eux.

Ecrivons Les rapports des côtés homologues des triangles semblables ABH et ABC ; ABH et ACH
Pour les triangles :

$$- \text{ABH et ABC nous } \frac{AB}{CB} = \frac{BH}{AB} = \frac{AH}{CA} \quad (1)$$

$$- \text{ACH et ABC nous avons } \frac{AC}{BC} = \frac{CH}{AC} = \frac{AH}{BA} \quad (2)$$

$$- \text{ABH et ach nous avons } \frac{AB}{AC} = \frac{BH}{AH} = \frac{AH}{CH} \quad (3)$$

Théorème I

Considérons la proportion formée par les deux premiers rapports de la ligne

$$(1) \frac{AB}{CB} = \frac{BH}{AB} \Rightarrow AB^2 = BC \cdot BH$$

De même considérons les deux premiers rapports de (2)

$$\frac{AC}{BC} = \frac{CH}{AC} \Rightarrow AC^2 = BC \cdot CH$$

6.5 Relations trigonométriques dans un triangle quelconque

a) Relations entre les côtés et les angles

On considère un triangle quelconque ABC a, b, c étant les mesures respectives des côtés BC, AC, AB
Démontrons la relation :

$$a^2 = b^2 + c^2 - 2bc \cos A$$

:

• Rap : produit scalaire de deux vecteurs AB .BC faisant entre eux un angle x

$$\begin{aligned} \vec{AB} \cdot \vec{BC} &= \|\vec{AB}\| \|\vec{BC}\| \cos x \\ \vec{BC} &= \vec{BA} + \vec{AC} \text{ d'où } \vec{BC} = \vec{AC} - \vec{AB} \\ \vec{BC}^2 &= \vec{BC} \cdot \vec{BC} = \|\vec{BC}\|^2 = \|\vec{AC} - \vec{AB}\|^2 \end{aligned}$$

$$(\vec{AC} - \vec{AB})^2 = \vec{AC}^2 - 2\vec{AC} \cdot \vec{AB} + \vec{AB}^2 = AC^2 + AB^2 - 2AC \cdot AB \cdot \cos \hat{A}$$

$$\Rightarrow a^2 = b^2 + c^2 - 2bc \cos \hat{A}$$

$$\begin{aligned} \text{De même : } \vec{AC} &= \vec{AB} + \vec{BC} = \vec{AB} - \vec{CB} \\ \vec{AC}^2 &= (\vec{AB} - \vec{CB})^2 \\ B^2 &= AB^2 - 2\vec{AB} \cdot \vec{CB} + CB^2 \end{aligned}$$

$$\text{D'où } b^2 = c^2 + a^2 - 2ac \cos b$$

De même:

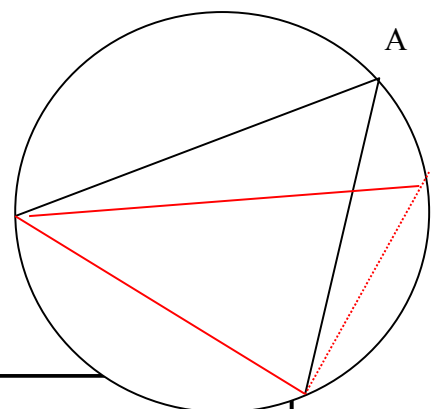
$$\begin{aligned} \vec{BA} &= \vec{BC} + \vec{CA} = \vec{BC} - \vec{AC} \\ \vec{BA}^2 &= \vec{BC}^2 + \vec{AC}^2 - 2\vec{BC} \cdot \vec{AC} \\ &= BC^2 + AC^2 - 2BC \cdot AC \cdot \cos C \end{aligned}$$

$$\text{D'où : } c^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos c$$

b) proportionnalité des côtés d'un triangle et sinus des angles opposés.

- A = A' angles inscrits interceptant le même arc

- l'angle BCA' est inscrit dans un demi-cercle donc il est droit



$$\sin \hat{A} = \sin A' = \frac{a}{2R} \text{ d'où } 2R = \frac{a}{\sin \hat{A}} \text{ et de même}$$

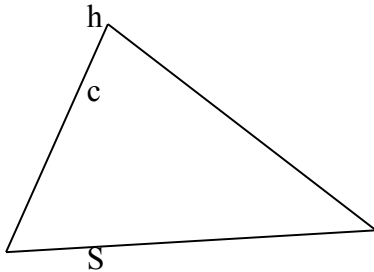
$$2R = \frac{b}{\sin B} = \frac{c}{\sin C} \text{ AINSI}$$

$$\frac{a}{\sin \hat{A}} = \frac{b}{\sin B} = \frac{c}{\sin C} = 2R$$

Théorème : les côtés d'un triangle sont proportionnels aux sinus des angles opposés

c) Expression de l'aire d'un triangle

/ soit H la projection de B sur AC. Les angles A et BAH sont égaux.



$$\sin \hat{A} = \frac{h}{c} \text{ d'où } h = c \sin \hat{A}$$

par suite, l'aire du triangle ABC est

$$= \frac{1}{2} b \cdot h = \frac{1}{2} b \times c \cdot \sin \hat{A}$$

$$\text{De même : } S = \frac{1}{2} ac \sin B = \frac{1}{2} ab \sin C$$

$$\sin C = \frac{h}{a} \Rightarrow h = a \sin C \Rightarrow S = \frac{1}{2} ab \sin C$$

$$\sin B = \frac{h}{a} \Rightarrow h = a \sin B \Rightarrow S = \frac{1}{2} a \cdot c \sin B$$

$$\text{Ainsi : } S = \frac{1}{2} bc \sin \hat{A} = \frac{1}{2} ac \sin B = \frac{1}{2} ab \sin C$$

2/ Soit I le centre du cercle inscrit dans le triangle ABC ;

r son rayon on a

$$\text{aire BIC} = \frac{1}{2} a \cdot r \quad (1)$$

$$\text{aire CIA} = \frac{1}{2} b \cdot r \quad (2)$$

$$\text{aire } \triangle ABC = \frac{1}{2} p \cdot r \quad (3)$$

Additions (1) + (2)+(3)+(4)

$$S = \frac{1}{2} r (a+b+c)$$

Or : $a+b+c$ est le périmètre p du triangle.

$$\text{d'où : } S = \frac{1}{2} p \cdot r$$

L'aire d'un triangle est égale au demi-produit du périmètre par le rayon du cercle inscrit dans le triangle.

7. Calcul d'aires par les intégrales

7-1 – Approche de la notion :

Soit la fonction, $f : x \in [2,4] \rightarrow 3$

Représente dans le repère orthonormé in contre.

Désignons par E l'ensemble des points du plan affine euclidien tels que :

$$\begin{cases} 2 \leq x \leq 4 \\ 0 \leq y \leq 3 \end{cases}$$

A ce ensemble E on peut associer le réel $A(E) = \alpha$, aire de l'ensemble E

$$\text{Remarquons que : } \int_2^4 3 \cdot dx = 6$$

7-2- Fonction positive

Si une fonction f est intégrable sur $[a, b]$ et positive sur cet intervalle, l'ensemble des points $M(x, y)$, du plan euclidien rapporté à

$$a \leq x \leq b$$

$$0 \leq y \leq f(x)$$

$$\text{est quarrable et } A(E) = \int_a^b f(x) \cdot dx$$

7-3- Remarque.

Soit une fonction intégrable sur $[a, b]$ et négative sur $E [a, b]$, $f(x) \leq 0$ d'où $\forall x \in [a, b] - f(x) \geq 0$

Désignons par E l'ensemble des points $M(x, y)$ du plan affine euclidien tels que :

$$\begin{cases} a \leq x \leq b \\ 0 \leq y \leq -f(x) \end{cases}$$

et par E' l'ensemble des points $M'(x, y)$ du plan affine euclidien tels que :

$$\begin{cases} a \leq x \leq b \\ f(x) \leq y \leq 0 \end{cases}$$

Les ensembles E et E' étant isométriques, puis que E est quarrable, E' est quarrable et $A(E)$.

$$\text{Or } A(E) = \int_a^b -f(x) dx$$

$$\text{et } \int_a^b -f(x) dx = -\int_a^b f(x) dx$$

D'où $\int_a^b F(x).dx = -A(E)$

En conséquence, le réel $\int_a^b F(x).dx$ est négatif, il est apporté aire algébrique de l'ensemble E' l'aire de E' est

$$\left| \int_a^b F(x).dx \right|$$

7-4- Application

Soit la fonction F représentée ci- contre dans le plan affiné euclidien rapporté à un repère orthonormé. Désignons par E l'ensemble des points M(x,y) de la région hachurée

L'aire algébrique E est $\int_a^b F(x).dx$

L'aire A (E) est égale :

$$\left| \int_a^c F(x).dx \right| + \left| \int_a^b F(x).dx \right|$$

Exercice d'application :

Dans le plan rapporté à repère orthonormé, Soit C la courbe représentative de la fonction :

$$F : x \rightarrow x^2$$

Déterminer tels que :

$$\begin{cases} -a \leq x \leq a \\ 0 \leq y \leq F(x) \end{cases} \quad a \in \mathbb{R}$$

7-5- Remarque :

Soit deux fonction F et g intégrables sur [a,b] telles que : $\forall x \in [a,b], F(x) \leq g(x)$

Les représentations graphiques de ces deux fonctions étant données dans le plan affiné euclidien rapporté à un repère orthonormé, l'aire du domaine plan limité par les courbes d'équation

$Y = F(x)$ et $y' = g(x)$ ainsi que par les droites d'équations $x = a$ et $x = b$ est :

$$A(E) = \int_a^b [g(x) - F(x)].dx$$

Exercice d'application

Dans le plan affiné euclidien rapporté à un repère orthonormé, déterminer l'aire du domaine. Plan défini par les deux courbes d'équations respectives :

$$Y = -x^2 - x + 2 \text{ et } y = 2x + 2$$

Elles droites d'équations :

$$X = -3 \text{ et } x = 0$$

$$A = \int_{-3}^0 (x^2 - x + 2 - (2x + 2)) .dx$$

$$A = \int_{-3}^0 (x^2 - 3x) .dx$$

$$A = \left[\frac{-x^2}{3} \right]_{-3}^0 - 3 \left[\frac{x^2}{2} \right]_{-3}^0$$

$$A = 9 - \frac{27}{2} = -\frac{9}{2}$$

C- ETUDE DES FONCTIONS USUELLES**8- Etude de la fonction puissance x^n**

Soit la fonction $F(x) = x^n$ pour $E = \mathbb{N}$

- Si n est pair $(-x)^n$ donc la fonction est pair
- Si n est impair $(-x)^n = -x^n$ donc la fonction est impair
- Etudions la fonction x^n , pour $x \geq 0$.

Elle est continue pour toute valeur de x car c'est une puissance positive entière de la fonction x qui est continue.

- Soit x' et x'' deux valeurs distinctes de la variable on a : $\frac{x'^m - x''^m}{x' - x''} > 0$

Théorème.

La fonction x^n est strictement monotone, croissant pour $x \geq 0$, quand $x \rightarrow +\infty$; $x^n \rightarrow +\infty$

- Courbe représentative de x^n

Pour $x=0$, on a : $x^n = 0$

a) Si n est pair, OY est un axe de symétrie

b) Si n est impair O est un centre de symétrie

Exemple d'application

Etudier la fonction $F(x) = x^2$

* $F(x) = (-x)^2 = x^2$ c'est une fonction paire \Rightarrow symétrie par rapport à OY ?

* $\lim_{x \rightarrow 0} x^2 = 0$

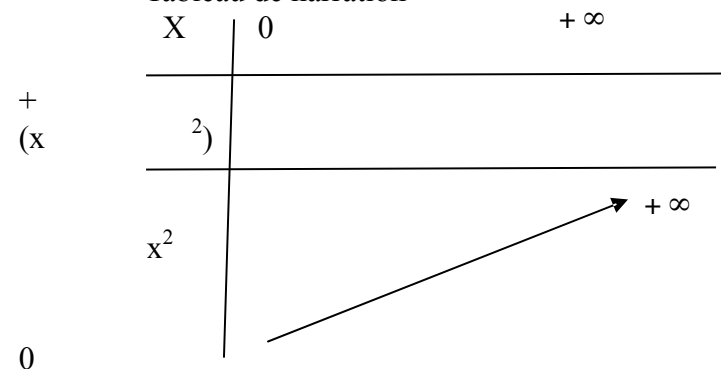
$\lim_{x \rightarrow +\infty} x^2 = +\infty$

$\lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{F(x)}{x} = \lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{x^2}{x} = \lim_{x \rightarrow +\infty} x = +\infty$

Branche parabolique de direction OY.

* $F'(x) = 2x > 0 \forall x > 0 \Rightarrow F$ croissante.

* Tableau de narration



* Courbe représentative

9. Fonction exponentielle de base.**9.1 Définition d'une fonction exponentielle de base**

On appelle fonction exponentielle de base, la fonction réciproque de la fonction logarithme népérien.

9.2 Notion :

La fonction exponentielle de base est symbolisée par « exp »

$$\text{Exp} = \text{ex}$$

$$Y = e^x \quad x = \log y$$

$$x \in \mathbb{R} \Rightarrow y \in \mathbb{R}^*$$

9.3 Remarque :

$$\forall x_1 \in \mathbb{R}; \forall x_2 \in \mathbb{R}$$

$$a) x_1 = x_2 \Leftrightarrow e^{x_1} = e^{x_2}$$

$$x_1 > x_2 \Leftrightarrow e^{x_1} < e^{x_2}$$

$$\forall x \in \mathbb{R}; \log(e^x) = x \log e \in I_{\mathbb{R}}$$

$$b) \forall X \in \mathbb{R}^* \cdot E^{\log x} = I_{\mathbb{R}^*}$$

$$\text{D'où : } e^0 = 1 \quad (\text{Car } \log 1 = 0)$$

$$e^1 = e \quad (\text{Car } \log e = 1)$$

$$c) \forall a \in \mathbb{R}, \forall b \in \mathbb{R}, e^{(a+b)} = e^a \cdot e^b$$

$$d) \forall a \in \mathbb{R}, e^a$$

9.4 Applications

1- \mathbb{R}^2 source dans r , l'équation:

$$2- (E): E^{2X} + 3E^X - 4 = 0$$

On pose $e^X = x$

$$(E) : x^2 + 3x - 4 = 0$$

$$\Delta = 9 + 16 = 25$$

$$x_1 = \frac{-3 + 5}{2} = 1$$

$$x_2 = \frac{-3 - 5}{2} = -4 \quad (\text{à éliminer})$$

$$e^X > 0 \quad \forall x \in \mathbb{R}$$

$$E^X = x_1 = 1 \Rightarrow x = 0$$

$$S = \{0\}$$

2- Résoudre dans \mathbb{R} l'équation :

$$4^{e^{-3x}} - 5^{e^{-x}} + e^x = 0$$

$$e^{3x}(4^{e^{-3x}} - 5^{e^{-x}} + e^x) = 0$$

$$e^{4x} - 5e^{2x} = 0$$

on pose $x = e^{2x}$

$$\Delta = 25 - 16 = 9$$

$$x_1 = \frac{5 + 3}{2} = 4 \Rightarrow 2x_1 = \log 4 \Rightarrow x_1 = 1,386$$

$$x_2 = \frac{5 - 3}{2} = 1 \Rightarrow 2x_2 = \log 1 \Rightarrow x_2 = 0$$

9. 5 Étude de la fonction exponentielle de base.

1. la fonction e^x est une bijection de $(\mathbb{R}, +)$ sur (\mathbb{R}^*, \cdot) . Elle est continue et strictement croissante sur \mathbb{R} .
2. Recherche des limites.

A/ $\lim_{x \rightarrow +\infty} e^x = +\infty$

b/ $\lim_{x \rightarrow -\infty} e^x = 0^+$

c/ $\lim_{x \rightarrow 0} e^x = 1$

o pose $e^x = x$

3. Tableau de narration de la fonction e^x

x	$-\infty$	$+\infty$
$f'(x)=e^x$		
$f(x)=e^x$		
0	→	

3. Représentation graphique

10. Étude de la fonction logarithme népérien10.1 Définition de la fonction logarithme népérien

Rappel:

Toute fonction continue sur un intervalle I, admet des primitives sur cet intervalle.

10.2- Définition:

On appelle fonction logarithme népérien la primitive sur l'intervalle $]0, +\infty[$ de la fonction

$$x \mapsto \frac{1}{x} \text{ qui s'annule pour } x=1$$

Notation :

$$\forall x \in \mathbb{R}^* \quad \log x = \int_1^x \frac{1}{t} dt$$

10.3 Conséquences:

$$\forall x_1 \in \mathbb{R}^* \quad \forall x_2 \in \mathbb{R}^*$$

$$x_1 = x_2 \Leftrightarrow \log x_1 = \log x_2$$

$$x_1 < x_2 \Leftrightarrow \log x_1 < \log x_2$$

Remarque :

Un réel négatif ou nul n'admet pas de logarithme népérien

10.4 Application :

a/ Déterminer l'ensemble de définition de la fonction :

$$f: x \mapsto \log(2x-3)$$

$$2x-3 > 0 \Rightarrow x > 3/2$$

$$Df =]3/2, +\infty[$$

B/ Résoudre dans \mathbb{R} , l'équation

$$\log(2x-3) = \log x$$

$$2x-3 > 0 \Rightarrow 2x > 3 \Rightarrow x > 3/2, +\infty$$

$$\text{et } x > 0 \Rightarrow x \in]0, +\infty[$$

$$Df =]3/2, +\infty[$$

$$\log(2x-3) = \log x \Leftrightarrow$$

$$2x-3 = x$$

$$x = 3$$

C/ Résoudre dans \mathbb{R} , l'inéquation.

$$\log(2x-3) > \log(4-x)$$

$$2x-3 > 0 \Rightarrow x > 3/2, +\infty$$

et

$$4-x > 0 \Rightarrow -x > -4 \Rightarrow x < 4$$

$$\Rightarrow x \in]3/2, 4[$$

$$D'où]3/2, 4[$$

$$\log(2x-3) > \log(4-x)$$

$$2x-3 > 4-x$$

$$3x > 7 \Rightarrow x > 7/3$$

$$S =]7/3, 4[$$

10.5 Propriété fondamentale : logarithme d'un produit.

$$\forall a \in \mathbb{R}^+; \forall b \in \mathbb{R}^+; \log ab = \log a + \log b$$

10.6 Application

$$\log(x-2) + \log(x+3) = \log 6$$

$$\log(x-2)(x+3) = \log 6$$

$$x^2 + 3x - 2x - 6 = 6$$

$$x^2 + x - 12 = 0$$

$$\Delta = 1 + 48 = 49$$

$$x_1 = \frac{-1 + 7}{2} = 3$$

$$2$$

$$x_2 = \frac{-1 - 7}{2} = -4$$

la solution se trouve dans l'intervalle .

$$]2, +\infty[\text{ d'où :}$$

$$x = 3$$

Conséquence de la propriété fondamentale.

A/ $\forall x \in \mathbb{R}^+, \forall b \in \mathbb{R}^+$

$$\log a/b = \log a - \log b$$

B/ $\forall a \in \mathbb{R}^+, \forall n \in \mathbb{Z}$,

$$\log a^n = n \log a$$

10.7 Étude de la fonction logarithme népérien

1) la fonction logarithme népérien est définie continue et dérivable sur l'intervalle $0, +\infty$.
Sa dérivée est la fonction $x \rightarrow 1/x$, la fonction log est strictement croissante sur l'intervalle $0, +\infty$

Recherche des limites

A/ limite de log x quand x tend vers plus défini

$\lim_{x \rightarrow +\infty} \log x = +\infty$

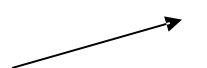
$b/ \lim_{x \rightarrow 0^+} \log x = -\infty$
--

On pourra pose $x = 1/x$

$$C) \lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{\log x}{x} = 0^+$$

3) Tableau de variation.

x	0	$+\infty$
$(\log x)' = 1/x$		
log x		∞
+		
-	∞	∞



Remarque :

-Étude de la branche infinie.

$$\lim_{x \rightarrow +\infty} \frac{\log n}{x} = 0^+$$

D'où la courbe admet une branche parabolique de direction asymptotique l'axe des abscisses

$$- \lim_{x \rightarrow 0^+} \log = -\infty$$

$$x \rightarrow 0^+$$

Représentation graphique

11. Fonction trigonométriques

11.1 Définition :

Soit un cercle trigonométrique de centre 0 muni d'une orthonormée de sens positif (OA, OB).

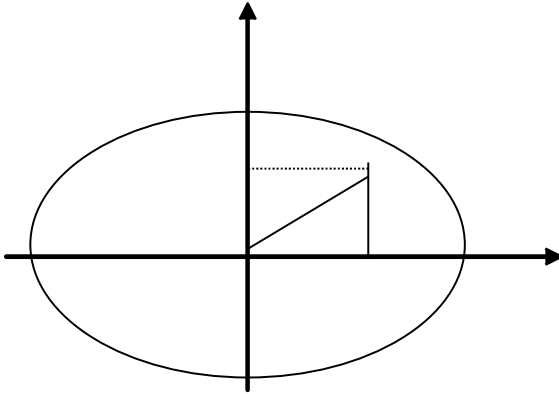


Figure 3-1 cercles trigonométriques

Si A est l'ensemble des angles (OA, OM) on définit la fonction O :

$$\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{A} \quad \text{---} \quad \text{---}$$

$$X \rightarrow 0(x) = (OA, OM)$$

La fonction sinus est définie comme suit :

$$\text{Sin} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$$X \rightarrow \text{si } x \quad \text{---}$$

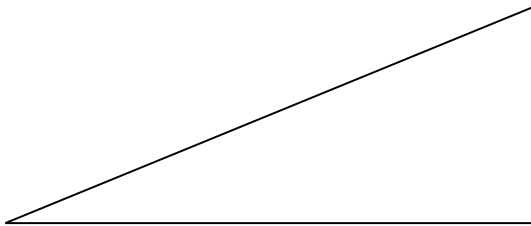
$$\text{Avec } \sin x = \text{Sin}(x) = OK$$

La fonction cosinus est définie comme suit :

$$\text{Cos} : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \quad \text{---}$$

$$X \rightarrow \text{Cos } x = \text{Cos}(x) = OH$$

Conséquence :



$$\|\overline{OM}\|^2 = \|\overline{OH}\|^2 + \|\overline{OK}\|^2$$

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

$$- \cos^2 x + \sin x = 1$$

$$- \cos^2 x = \sin x$$

$$- \sin^2 x = \cos x$$

11.2 Étude la fonction cosinus et la fonction sinus

$$\cos : \mathbb{R} \rightarrow [-1, +1]$$

$$x \rightarrow \cos x$$

a/ Domaine de définition

$$\forall x \cos x : \text{est défini} \Rightarrow Df = \mathbb{R}$$

\Rightarrow Cos est périodique de période 2π

$$\forall x \cos(x) = \cos(x + 2k\pi) \quad k \in \mathbb{Z}$$

on peut donc limiter l'étude à $[-\pi, +\pi]$

$\forall x \in \mathbb{R} \quad \cos x = \cos -x \Rightarrow$ cos est une fonction paire \Rightarrow l'axe (y'o y) est un axe de symétrie de la courbe et l'étude peut se limiter à $[0, \pi]$.

b) limites

$$\lim_{x \rightarrow 0} \cos x = \cos 0 = 1$$

$$x \rightarrow 0$$

$$\lim_{x \rightarrow \pi} \cos x = \cos \pi = -1$$

$$x \rightarrow \pi$$

c) Vérifier les sens de variations

$\Rightarrow \cos' x = -\sin x$ sur $[0, \pi]$. $\cos' x \leq 0 \Rightarrow$ cos décroissant.

$\Rightarrow \cos' x = 0 \Rightarrow -\sin x = 0 \Rightarrow 0$ ou $x = \pi$.

Si x est voisin de 0 par valeur supérieure $\sin(x) > 0 \Rightarrow -\sin(x) < 0$

Si x est voisin de 0 par valeur inférieure $-\sin(x) > 0$.

X=0 est donc est un maximum de la courbe.

De même $x = \pi$ est un minimum de la courbe.

Cherchons s'il existe un point d'inflexion.

$$\cos'' x = -\sin' x = -\cos x.$$

$$\cos'' x = 0 \Rightarrow -\cos x = 0 \Rightarrow x = \pi/2$$

Au voisinage de $\pi/2$ cos change de signe $\Rightarrow x = \pi/2$ est un point d'inflexion.

d) Tableau de variation

X	0	$\pi/2$	π
$\cos' x$	0		-0
$\cos x$	1	0	-1

Figure 3-2 courbes de la fonction cosinus

De même on représente la fonction sinus

11. 3 Étude de la fonction tangente

Définition :

On appelle la fonction tangente la fonction qui associe à tout nombre réel x le nombre $\frac{\sin x}{\cos x}$

Lorsqu'il existe.

On note $\text{tg } x = \frac{\sin x}{\cos x}$

Si on considère les deux triangle (OHM) et (OAT) ce deux triangle semblables donc

$$\frac{\overline{OK}}{\overline{OH}} = \frac{\overline{AT}}{\overline{OA}} \Rightarrow \frac{\overline{OK}}{\overline{OH}} = \frac{\overline{AT}}{\overline{OA}} \quad (\overline{OA}=1) \quad \frac{\overline{hm}}{\overline{OH}} = \frac{\overline{AT}}{\overline{OA}} \quad \text{ou} \quad \overline{hm} = \overline{OK}$$

 $\Rightarrow \text{tg } x = \overline{AT}$ si on considère l'axe (t' AT) d'origine A on peut associer à chaque x sa tangente sur cet axe d'origine A.

Domaine de définition :

Tg est définie pour x tel que $\cos x \neq 0 \Rightarrow x \neq \pi/2 + k\pi (k \in \mathbb{Z})$ Df = $\mathbb{R} \setminus \{\pi/2 + k\pi \mid k \in \mathbb{Z}\}$ On vérifie facilement que tg est périodique de période π $\Rightarrow \forall x \in \text{Df}$
 $\text{tg}(-x) = \frac{\sin(-x)}{\cos(-x)} = \frac{-\sin x}{\cos x} = -\text{tg } x \Rightarrow$ la fonction tg est une fonction impaire
 \Rightarrow le point 0 centre de symétrie de la représentative .L'étude peut donc se limiter à l'intervalle $[0, \pi/2[$.b) $\lim_{x \rightarrow 0} \text{tg } x = \text{tg } 0 = 0$ $x \rightarrow 0$ $\lim_{x \rightarrow \pi/2} \text{tg } x = -\infty \Rightarrow x = \pi/2$ asymptote de la courbe . $x \rightarrow \pi/2$ C) $(\text{tg}' x) = \frac{\sin x \cdot \cos x - \cos x \cdot \sin x}{\cos^2 x}$
 $\text{Tg } x = \frac{\cos x + \sin x}{\cos x} = \frac{1}{\cos x} = 1 + \text{tg}^2 x$
 $\text{Tg}' x > 0 \Rightarrow$ tg est strictement là où elle est définie.

d) Tableau de variation

X	$-\pi/2$		0
Tg' x		+	
Tg x		\nearrow	\nearrow
		0	+x

Figure 3-3 courbes de la tangente

11.4 Relations trigonométries

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

$$\cos x = \frac{1}{2} - \sin 2x$$

$$\cos(\pi/2 - x) = \sin x$$

$$\sin(\pi/2 - x) = \cos x$$

$$\cos(\pi/2 + x) = -\sin x$$

$$\sin(\pi/2 + x) = \cos x$$

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

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

$$\cos(3\pi/2 - x) = -\cos x$$

$$\sin(3\pi/2 - x) = -\sin x$$

$$\cos(3\pi/2 + x) = \sin x$$

$$\sin(3\pi/2 + x) = -\cos x$$

$$\cos(a+b) = \cos a \cdot \cos b - \sin a \cdot \sin b$$

$$\sin(a+b) = \sin a \cdot \cos b + \cos a \cdot \sin b$$

$$\cos(a-b) = \cos a \cdot \cos b + \sin a \cdot \sin b$$

$$\sin(a-b) = \sin a \cdot \cos b - \cos a \cdot \sin b$$

EXERCICE D'APPLICATION

Simplifier les expressions suivantes:

$$S = \sin(\pi/2 - a) + \cos(\pi + a) - \cos(a - \pi/2) + \sin(a - \pi)$$

$$S = 2\sin(a + \pi) + \cos(a - \pi/2) - 2\cos(a + \pi/2) - 2\cos(a + \pi/2) + \sin(a - \pi)$$

$$S = \cos x + \cos(x + 2\pi/3) + \cos(x + 4\pi/3)$$

Dériver les fonctions suivantes :

$$Y = \cos 2x$$

$$Y = \sin^2 x$$

$$Y = \frac{-2x}{\cos 3x}$$

$$Y = \operatorname{tg} x^2$$

$$Y = \operatorname{tg}^4(3x^2 + 1)$$

$$Y = e^{\cos 2x}$$

$$Y = \log(\operatorname{tg} x + 1)^2$$

Construire les courbes :

$$Y = \cos x + \sin x$$

$$Y = 1 + \sin x$$

D° LES MATRICES**12. Les déterminants**

Soit une matrice carrée d'ordre n :

$$\begin{matrix} a_{11} & a_{12} & a_{1j} & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & a_{2j} & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{i1} & a_{i2} & a_{ij} & a_{in} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & a_{nj} & a_{nn} \end{matrix} \quad (1)$$

On appelle déterminant d'ordre n associé à la matrice (1) :

$$\Delta = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{1j} & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & a_{2j} & a_{2n} \\ a_{i1} & a_{i2} & a_{ij} & a_{in} \\ a_{n1} & a_{n2} & a_{nj} & a_{nn} \end{vmatrix}$$

12.1 Propriétés des déterminants

Une matrice est dite transposée de la matrice 1, si ses lignes coïncident avec les colonnes correspondantes de la matrice (1) et inversement, autrement dit, la transposée de la matrice (1) est la matrice (2).

$$\begin{matrix} a_{11} & a_{21} & a_{j1} & a_{n1} \\ a_{12} & a_{22} & a_{j2} & a_{n2} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{1i} & a_{2i} & a_{ji} & a_{ni} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & a_{jn} & a_{nn} \end{matrix} \quad (2)$$

De même le déterminant de la matrice transposée est de la forme :

$$\Delta' = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{21} & a_{j1} & a_{n1} \\ a_{12} & a_{22} & a_{j2} & a_{n2} \\ a_{1i} & a_{2i} & a_{ji} & a_{ni} \\ a_{1n} & a_{2n} & a_{jn} & a_{nn} \end{vmatrix}$$

Propriété 1 :

Un déterminant coïncide avec son transposé.

Propriété 2 :

Un déterminant est nul si tous les éléments d'une de ses lignes sont nuls (ou colonnes).

Propriété 3 :

En échangeant deux lignes quelconques d'un déterminant ce dernier change de signe.

Propriété 4 :

Un déterminant ayant deux lignes identiques est nul

Propriété 5 :

En multipliant par un nombre k tous les éléments d'une ligne quelconque d'un déterminant d'ordre n, on obtient un déterminant dont la valeur est k multiplié par le déterminant initial.

Propriété 6 :

Si les éléments de deux lignes quelconque d'un déterminant sont proportionnels, alors ce déterminant est nul.

Propriété 7 :

Si l'une des lignes d'un déterminant d'ordre n est une combinaison linéaire des autres lignes, alors ce déterminant est nul.

Propriété 8 :

Un déterminant d'ordre n ne varie pas si l'on ajoute aux éléments de l'une de ses lignes les éléments correspondants d'une autre ligne multipliée par un même nombre.

Exercice d'application.

Calculer le déterminant $D = \begin{vmatrix} 1 & x & 5x \\ -2 & 2x & x \\ 3 & 4x & -x \end{vmatrix}$

Solution : $D = x^2$

$$D = x^2 \begin{vmatrix} 1 & 1 & 5 \\ -2 & 2 & 1 \\ 3 & 4 & -1 \end{vmatrix} = x^2 \begin{vmatrix} 1 & 1 & 5 \\ 0 & 4 & 11 \\ 0 & 1 & -16 \end{vmatrix} = x^2 \begin{vmatrix} 4 & 11 \\ 1 & -16 \end{vmatrix} = x^2 (-64 - 11) = -75x^2$$

Remarque :

Si tous les mineurs d'ordre k de la matrice A sont nuls, alors tous les mineurs d'ordre supérieur à k de cette matrice annulent également.

13.2- Rang d'une matrice.

- l'ordre le plus élevé des mineurs non nuls d'une matrice A est égal au rang de la matrice A .
- pour calculer le rang d'une matrice, il faut passer des mineurs d'ordre inférieur à ceux d'ordre plus élevé. Un mineur d'ordre k non nul une fois trouvée il suffit de calculer les mineurs d'ordre $k+1$ contenant le mineur d . si tous ces mineurs d'ordre $k+1$ sont nul alors le rang de la matrice k est k .

Exemple.

$$A = \begin{vmatrix} 2 & -4 & 3 & 1 & 0 \\ 1 & -2 & 1 & -4 & 2 \\ 0 & 1 & -1 & 3 & 1 \\ 4 & -7 & 4 & -4 & 5 \end{vmatrix}$$

le mineur d'ordre 2, se trouvant à l'intersection des deux premières lignes et deux premières colonnes de A est nul, mais la matrice A possède des mineurs d'ordre 2 non nul

Exemple : $\begin{vmatrix} -4 & 3 \\ -2 & 1 \end{vmatrix} \neq 0$ le mineur d'ordre 3 qui contient d .

$$d^2 = \begin{vmatrix} -4 & 3 & 1 \\ -2 & 1 & -4 \\ 1 & -1 & 3 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 & -1 & 13 \\ 0 & -1 & 2 \\ 1 & -1 & 3 \end{vmatrix} = -2 + 13 \neq 0$$

d'' le mineur d'ordre 4 qui contient d^2

$$d^2_1 = \begin{vmatrix} -4 & 3 & 1 & 0 \\ -2 & 1 & -4 & 2 \\ 1 & -1 & 3 & 1 \\ -7 & 4 & -4 & 5 \end{vmatrix}; \quad d''_2 = \begin{vmatrix} 2 & -4 & 3 & 1 \\ 1 & -2 & 1 & -4 \\ 0 & 1 & -1 & 3 \\ 4 & -7 & 4 & -4 \end{vmatrix}$$

$$d^2_1 = 0$$

$$d''_2 = 0$$

le rang de A est 3

14. Calcul de l'inverse d'une matrice.**14.1 Théorème :**

Une matrice carrée A d'ordre n ($n \geq 1$) est inversible si et seulement si le déterminant de A est $\neq 0$

14.2 Matrice des cofacteurs.

Soit $A = (a_{ij})$ $1 < i < n$ une matrice d'ordre n
 $1 < j < n$

On appelle matrice des cofacteurs associée la matrice A , la matrice $C = (c_{ij})$
ou $c_{ij} = (-1)^{i+j} D_{ij}$ avec D_{ij} le déterminant de la matrice d'ordre $(n-1)$ obtenu en supprimant dans A la $i^{\text{ème}}$ ligne et la $j^{\text{ème}}$ colonne.

Théorème :

Si A est une matrice inversible alors

$$A^{-1} = \frac{1t_c}{\text{Det } A} \quad \text{où :}$$

C'est la matrice des cofacteurs, associé à A, t_c : transposée de C.

Exemple.

Déterminer la matrice inverse de A

$$A = \begin{vmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 2 & 0 & 2 \\ 0 & 3 & 4 \end{vmatrix}$$

$\det A = 8$ donc la matrice A est inversible la matrice des cofacteurs associée à A est

$$C = \begin{vmatrix} 0 & 2 \\ 3 & 4 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} 2 & 2 \\ 0 & 4 \end{vmatrix} \quad \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 3 \end{vmatrix}$$

$$C = \begin{vmatrix} -1 & 1 \\ 3 & 4 \end{vmatrix} \quad \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 4 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 3 \end{vmatrix}$$

$$C = \begin{vmatrix} -1 & 1 \\ 0 & 2 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 2 \end{vmatrix} \quad \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 0 \end{vmatrix}$$

$$C = \begin{vmatrix} -6 & -8 & 6 \\ 7 & 4 & -3 \\ -2 & 0 & 2 \end{vmatrix}$$

$$A^{-1} = 1/\det A \times C$$

$$A^{-1} = 1/8 \begin{vmatrix} -6 & 7 & -2 \\ -8 & 4 & 0 \\ 6 & -3 & 2 \end{vmatrix}$$

E. SYSTEMES D'EQUATIONS LINEAIRES

15. Système de deux équations du 1^{ère} des à deux inconnues

1) Soit a, b, c, a', b', c' 6 réels donnés.

on considère le système $S: \begin{cases} ax + by = c \\ a'x + b'y = c' \end{cases}$

résolu par la méthode de Cramer:

$\Delta = \begin{vmatrix} a & b \\ a' & b' \end{vmatrix}$ le déterminant principal du système.
 $\Delta = ab' - a'b$

$\Delta_x = \begin{vmatrix} c & b \\ c' & b' \end{vmatrix}$ le déterminant relatif à l'inconnue x
 $\Delta_x = cb' - c'b$

$\Delta_y = \begin{vmatrix} a & c \\ a' & c' \end{vmatrix} = ac' - a'c$ le déterminant relatif à l'inconnue y .

on rappelle que :

a) si $\Delta \neq 0$ alors le système admet un couple (x, y) solution unique tel que : $x = \frac{\Delta_x}{\Delta}$, $y = \frac{\Delta_y}{\Delta}$

b) si $\Delta = 0$ et l'un des deux autres déterminants Δ_x ou Δ_y est $\neq 0$, alors le système est incompatible (impossible) il n'admet pas de solution.

c) si $\Delta = 0$, $\Delta_x = 0$ et $\Delta_y = 0$: le système est équivalent à l'une des équations. on calcule y en fonction de x ou x en fonction de y .

on obtient par exemple dans le 1^{er} cas : si $b \neq 0$ $y = \frac{-a}{b}x + \frac{c}{b}$

l'ensemble de solutions du système sera :

$$S = \left\{ \left(x, \frac{-ax + c}{b} \right) \mid x \in \mathbb{R} \right\}$$

2) Exemples

$$a) \begin{cases} 2x + 3y = 32 \\ 5x - 4y = -35 \end{cases}$$

$$\Delta = \begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 5 & -4 \end{vmatrix} = -23 ; \quad \Delta_n = \begin{vmatrix} 32 & 3 \\ -35 & -4 \end{vmatrix} = -23 ; \quad \Delta_y = \begin{vmatrix} 2 & 32 \\ 5 & -35 \end{vmatrix} = -23$$

$$x = \frac{\Delta_n}{\Delta} = \frac{-23}{-23} = 1$$

$$y = \frac{\Delta_y}{\Delta} = \frac{-23}{-23} = 1$$

$$S = \{(1, 1)\}$$

$$b) \begin{cases} 3x + 9y = 9 \\ 4x + 12y = 1 \end{cases}$$

$$\Delta = \begin{vmatrix} 3 & 9 \\ 4 & 12 \end{vmatrix} = 36 - 36 = 0$$

$$\Delta_n = \begin{vmatrix} 9 & 9 \\ 1 & 12 \end{vmatrix} = 108 - 9 \neq 0$$

$\Delta = 0$ et $\Delta_n \neq 0$ donc $S = \emptyset$.

$$c) \begin{cases} 2x - y = 1 \\ -4x + 2y = -2 \end{cases}$$

$$\Delta = 0$$

$$\Delta_n = 0$$

$$\Delta_y = 0$$

$$S = \{(x, 2x-1) \mid x \in \mathbb{R}\}$$

16. Système de 3 équations à 3 inconnues

Considérons 12 réels $a, b, c, d, a', b', c', d', a'', b'', c'', d''$
et le système

Exe \rightarrow 10.
Résoudre le système suivant dans \mathbb{R}^3 .

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + 5x_3 = -9 \\ x_1 - x_2 + 3x_3 = 2 \\ 3x_1 - 6x_2 - x_3 = 25 \end{cases}$$

$$S = \{(2, -3, -1)\}$$

16. 1 Système linéaire de équations à inconnues.

1- Définition.

a- Cas général

on appelle système linéaire de p équations à n inconnues, tout système d'équation de la forme:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1j}x_j + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2j}x_j + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{i1}x_1 + a_{i2}x_2 + \dots + a_{ij}x_j + \dots + a_{in}x_n = b_i \\ \vdots \\ a_{p1}x_1 + a_{p2}x_2 + \dots + a_{pj}x_j + \dots + a_{pn}x_n = b_p \end{cases}$$

Dans lequel a_{ij} et b_i $1 \leq i \leq p$ et $1 \leq j \leq n$ sont des réels donnés, p et n désignent des entiers naturels i désigne la ligne.

j désigne la colonne

Une solution de (S) est n -uplet $(x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$ vérifiant simultanément les p équations de (S).

b- Cas particulier

Un système est dit carré si $p = n$

$$\begin{cases} ax + by + cz = d \\ a'x + b'y + c'z = d' \\ a''x + b''y + c''z = d'' \end{cases}$$

Le déterminant principal du système est $\Delta = \begin{vmatrix} a & b & c \\ a' & b' & c' \\ a'' & b'' & c'' \end{vmatrix}$

Son développement est:

$$\Delta = a \begin{vmatrix} b' & c' \\ b'' & c'' \end{vmatrix} - a' \begin{vmatrix} b & c \\ b'' & c'' \end{vmatrix} + a'' \begin{vmatrix} b & c \\ b' & c' \end{vmatrix}$$

$$\Delta = a(b'c'' - b''c') - a'(bc'' - b''c) + a''(bc' - b'c)$$

- le déterminant relatif à l'inconnue x est Δ_x .

$$\Delta_x = \begin{vmatrix} d & b & c \\ d' & b' & c' \\ d'' & b'' & c'' \end{vmatrix} \text{ qu'on peut développer d'une manière analogue.}$$

- le déterminant relatif à l'inconnue y est Δ_y .

$$\Delta_y = \begin{vmatrix} a & d & c \\ a' & d' & c' \\ a'' & d'' & c'' \end{vmatrix}$$

- Le déterminant relatif à l'inconnue z est Δ_z .

$$\Delta_z = \begin{vmatrix} a & b & d \\ a' & b' & d' \\ a'' & b'' & d'' \end{vmatrix}$$

on distingue 3 cas:

1^{er} cas: si $\Delta \neq 0$ le système admet une solution unique dans \mathbb{R}^3 ; le triplet (x, y, z) tel que:

$$x = \frac{\Delta_x}{\Delta}; \quad y = \frac{\Delta_y}{\Delta}; \quad z = \frac{\Delta_z}{\Delta}$$

2^{ème} cas: si $\Delta = 0$ et si l'un des trois déterminants non nul, le système est incompatible $S = \emptyset$

3^{ème} cas: si $\Delta = 0$; $\Delta_x = 0$; $\Delta_y = 0$; $\Delta_z = 0$
le système est réduit à deux équations.

Un système carré est dit triangulaire à diagonale unitaire si l'on a : $a_{ij} = 0$ pour $i > j$ et $a_{ii} = 1$

Exemple :

$$\begin{aligned} x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 &= b_1 \\ 0 + x_2 + a_{23}x_3 &= b_2 \\ x_3 &= b_3 \end{aligned}$$

propriété

un système triangulaire à diagonale unitaire admet, quelque soit le second membre une et une seule solution.

16.2. Représentation de la méthode de pivot de GAUSS

Lorsqu'il s'agit de résoudre un système à la main, toutes les méthodes se valent, la méthode de pivot de GAUSS a sur les autres l'avantage d'être systématique. Cette méthode consiste à exécuter, dans un ordre précis et déterminé les opérations élémentaires sur les lignes d'un système conduisant à un système triangulaire à diagonale unitaire plus facile à résoudre.

Exemple 1

$$\left\{ \begin{aligned} 2x_1 + x_2 - 2x_3 + 3x_4 &= 4 \\ 2x_1 - x_2 + 0x_3 + 7x_4 &= -10 \\ x_1 + \frac{3}{2}x_2 + x_3 + \frac{17}{2}x_4 &= -12 \\ 3x_1 + \frac{1}{2}x_2 - 4x_3 - \frac{1}{2}x_4 &= 15 \end{aligned} \right.$$

Tableau initial.

$\boxed{2}$	1	-2	3	4
2	-1	0	7	-10
1	$3\frac{1}{2}$	1	$11\frac{1}{2}$	-12
3	$1\frac{1}{2}$	-4	$-1\frac{1}{2}$	15

Etape 0

$L_1 \leftarrow L_1/2$

$L_2 \leftarrow L_2 - 2L_1$
 $L_3 \leftarrow L_3 - L_1$
 $L_4 \leftarrow L_4 - 3L_1$

1	$1\frac{1}{2}$	-1	$3\frac{1}{2}$	2
2	-1	0	7	-10
1	$3\frac{1}{2}$	1	$11\frac{1}{2}$	-12
3	$1\frac{1}{2}$	-4	$-1\frac{1}{2}$	15

1	$1\frac{1}{2}$	-1	$3\frac{1}{2}$	2
0	$\boxed{-2}$	2	4	-14
0	1	2	7	-14
0	-1	-1	-5	9

Etape 1

$L_2 \leftarrow L_2/-2$

$L_3 \leftarrow L_3 - L_2$
 $L_4 \leftarrow L_4 + L_2$

1	$1\frac{1}{2}$	-1	$3\frac{1}{2}$	2
0	1	-1	-2	7
0	1	2	7	-14
0	-1	-1	-5	9

1	$1\frac{1}{2}$	-1	$3\frac{1}{2}$	2
0	1	-1	-2	7
0	0	$\boxed{3}$	9	-21
0	0	-2	-7	16

Etape 2

$L_3 \leftarrow L_3/3$

$L_4 \leftarrow L_4 + 2L_3$

1	$1\frac{1}{2}$	-1	$3\frac{1}{2}$	2
0	1	-1	-2	7
0	0	1	3	-7
0	0	-2	-7	16

1	$1\frac{1}{2}$	-1	$3\frac{1}{2}$	2
0	1	-1	$-2\frac{1}{3}$	7
0	0	1	3	-7
0	0	0	$\boxed{-1}$	2

$L_4 \leftarrow L_4/-1$

1	$1\frac{1}{2}$	-1	$3\frac{1}{2}$	2
0	1	-1	$-2\frac{1}{3}$	7
0	0	1	3	-7
0	0	0	1	-2

Etape 3

Etape 4 (finale).

le système initial est équivalent au système suivant:

$$\begin{aligned} x_1 + \frac{1}{2}x_2 - x_3 + \frac{3}{2}x_4 &= 2 \\ x_2 - x_3 - 2x_4 &= 7 \\ x_3 + 3x_4 &= -7 \\ x_4 &= -2 \end{aligned}$$

on obtient la solution en remontant dans les équations ce qui donne :

$$x_4 = -2; \quad x_3 = -1; \quad x_2 = 2; \quad x_1 = 3$$

$$S = \{(3, 2, -1, -2)\}$$

Définition

Pivot de rangi du système est le terme aii de la matrice obtenue à l'étape i-1.

Exemple 2.

$$\begin{cases} 2x_1 - 2x_2 + 4x_3 + 6x_4 = 4 \\ x_1 - x_2 + 0x_3 + 7x_4 = -8 \\ 3x_1 - 2x_2 + 4x_3 + 8x_4 = 2 \\ -x_1 - x_2 + 5x_3 - 6x_4 = 20 \end{cases}$$

$$\begin{array}{ccccc|ccccc} \boxed{2} & -2 & 4 & 6 & 4 & 1 & -1 & 2 & 3 & 2 \\ 1 & -1 & 0 & 7 & -8 & 0 & \boxed{0} & -2 & 4 & -70 \\ 3 & -2 & 4 & 8 & 2 & 0 & 1 & -2 & -1 & -4 \\ -1 & -1 & 5 & 6 & 20 & 0 & -2 & 7 & -3 & 22 \end{array}$$

Pivot nul \Rightarrow permutation de la 2^{ème} ligne par la 3^{ème} ligne.

$$\begin{array}{ccccc} L_2 \leftrightarrow L_3 \\ 1 & -1 & 2 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & -2 & -1 & -4 \\ 0 & 0 & -2 & 4 & -10 \\ 0 & -2 & 7 & -3 & 22 \end{array}$$

$$\begin{array}{ccccc} L_2 \leftarrow L_2/1 \\ 1 & -1 & 2 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & -2 & -1 & -4 \\ 0 & 0 & -2 & 4 & -10 \\ 0 & 0 & 3 & -5 & 14 \end{array}$$

$$\begin{array}{l} L_3 \rightarrow L_3/2 \\ L_4 \rightarrow L_4 + 2L_2 \end{array}$$

$$\begin{array}{cccccc} 1 & -1 & 2 & 3 & 2 \\ 0 & 1 & -2 & -1 & -4 \\ 0 & 0 & 1 & -2 & 5 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \end{array}$$

conduisant au système :

$$\begin{array}{rcl} x_1 - x_2 + 2x_3 + 3x_4 & = & 2 \\ x_2 - 2x_3 - x_4 & = & -4 \\ x_3 - 2x_4 & = & 5 \\ x_4 & = & -1 \end{array}$$

$$S = \{(0, 1, 3, -1)\}$$

F. LES EQUATIONS DIFFERENTIELLES

Rappels

Résoudre les équations différentielles suivantes

$$1 - y' = 0 \\ y = \text{constante} = C$$

$$2 - y'' = x \Rightarrow y' = \frac{x^2}{2} + C_1 \\ y = \frac{x^3}{6} + C_1 x + C_2$$

$$3 - y' = y \Rightarrow \frac{y'}{y} = 1 \Rightarrow \ln|y| = x + C \\ |y| = e^{x+C} \Rightarrow y = \pm e^{x+C} \\ y = \lambda e^x.$$

$$4 - y'' = 1 \Rightarrow y' = x + C \\ \Rightarrow y = \frac{x^2}{2} + Cx + C'$$

$$5 - y'' = x^2 - x \\ \Rightarrow y' = \frac{x^3}{3} - \frac{x^2}{2} + C_1 \\ y = \frac{x^4}{12} - \frac{x^3}{6} + C_1 x + C_2.$$

17. Résolution des équations différentielles linéaire du 1er ordre.

17.1 Résolution de l'équation : $y' - ay = 0$ Remarques

1/ La fonction nulle vérifie l'équation différentielle

$$y' - ay = 0$$

2/ si $a \neq 0$ $\frac{y'}{y} = a$ donc

$$\ln|y| = ax + C$$

$$|y| = e^{ax+C}$$

on peut écrire $y = \pm e^{ax+C} = \pm e^{ax} \cdot e^C$ il est de la forme λe^{ax}

3- si $y = \lambda e^{ax}$ alors $y' = a \lambda e^{ax}$ et
l'équation différentielle est vérifiée
L'équation différentielle $y' = ay$ admet une infinité
de solutions toutes de la forme $y = \lambda e^{ax}$

Remarque:

Il existe une solution unique vérifiant l'équation
différentielle $y' - ay = 0$ et la condition initiale
 $y(x_0) = y_0$, c'est la fonction $x \mapsto y_0 e^{a(x-x_0)}$.

En effet:

$$y = \lambda e^{ax}$$

$$y(x_0) = y_0 = \lambda e^{ax_0}$$

$$\lambda = y_0 e^{-ax_0}$$

$$y = y_0 e^{-ax_0} e^{ax} = y_0 e^{a(x-x_0)}$$

$$\| y = y_0 e^{a(x-x_0)} \|$$

Exemple.

1) Résoudre dans \mathbb{R} .

$$y' = 5y$$

$$\frac{y'}{y} = 5 \Rightarrow \ln|y| = 5x + C$$

$$y = \pm e^{5x+C} = \lambda e^{5x} \quad \lambda \in \mathbb{R}.$$

2) Déterminer la fonction f vérifiant:

$$f' + f = 0 \quad \text{et} \quad f(1) = 2$$

$$f = \lambda e^{-x}$$

$$f = \lambda e^{-1-x}$$

$$f = 2 e^{-2}$$

17.2 Résolution de l'équation différentielle : $y' - ay = b$

on détermine une fonction u solution particulière de l'équation différentielle $y' - ay = b$ du type du 2^{ème} membre c.a.d constante.

$$\text{on aura: } u: x \longrightarrow C$$

$$-aC = b$$

$$\text{d'où } C = \frac{-b}{a}$$

En conclusion il existe une fonction constante $u: x \longrightarrow \frac{-b}{a}$ vérifiant l'équation diff $y' - ay = b$

$$\text{Résolution: } y' - ay = 0 \Leftrightarrow \begin{cases} y' - ay = b \\ u' - au = b \end{cases}$$

$$(y' - u') - a(y - u) = 0$$

$$(y - u)' - a(y - u) = 0$$

$$z' - az = 0$$

$$z = \lambda e^{ax} \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

$$y - u = \lambda e^{ax}$$

$$y = \lambda e^{ax} + u$$

$$y = \lambda e^{ax} - \frac{b}{a}$$

Théorème:

Les fonctions $f(x) = \lambda e^{ax} - \frac{b}{a}$ sont les solutions différentielles de l'équation: $y' - ay = b$.

Exercice d'application (1)

$f(t)$ désigne le nombre de bactéries contenues dans un verre d'eau à l'instant t exprimé en secondes. Le croissant de cette population de bactéries à tout instant est égale à la moitié du nombre de bactéries au même instant t

À l'instant $t=0$, il y a un million de bactéries dans le verre. Combien y aura-t-il de bactéries dans le verre au bout de 4s.

Solution:

$f(t)$ désigne le nombre de bactéries contenues dans un verre d'eau à l'instant t .

comme la croissance de la population à l'instant t est égale à la moitié du nombre de bactérie

y vérifie l'E.D. linéaire homogène $y' = \frac{y}{2}$
la solution générale λe^{at} .

on a la condition initiale $f(0) = 10^6$
 $f(t_0) = y_0$

$$\text{d'où } y = y_0 e^{a(t-t_0)}$$

$$y = 10^6 e^{t/2}$$

$$\text{à } t=4s // y = 10^6 e^2 \approx 7,389 \cdot 10^6 //$$

Exercice d'application (2)

$$y' - 3y = 2$$

$$y = \lambda e^{3x} - \frac{2}{3} \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

17.3 Résolution de l'équation différentielle : $y' - ay = gx$

cette équation est linéaire et admet des solutions dans \mathbb{R} .

soit l'équation linéaire homogène associée à l'équation différentielle.

$$y' - ay = 0 \quad (1)$$

la solution générale de l'équation homogène est

$$y = \lambda e^{+ax}$$

la solution générale de l'équation complète est obtenue en faisant varier la constante $\lambda = \lambda(x)$, ou on donne une solution particulière y_0 du même type que le 2^{ème} membre et qui doit vérifier l'équation différentielle: et $y = y + y_0$.

Exemple d'application:

Intégrer l'équation différentielle.

$$E): y' + y = x^2 + 1$$

L'équation homogène:

$$EH: y' + y = 0 \Rightarrow y = \lambda e^{-x}$$

la solution générale de l'équation complète en faisant varier la constante λ .

$$\begin{aligned} y &= \lambda(x) e^{-x} \\ y' &= \lambda'(x) e^{-x} + \lambda(x) (-e^{-x}) \\ y + y' &= \lambda e^{-x} + \lambda'(x) e^{-x} - \lambda(x) e^{-x} = x^2 + 1 \\ &= \lambda'(x) e^{-x} = x^2 + 1 \\ \lambda' &= (x^2 + 1) \cdot e^x \\ \lambda &= \int (x^2 + 1) e^x \end{aligned}$$

on fait une intégration par partie.

$$\begin{aligned} u &= x^2 + 1 & v &= e^x \\ u' &= 2x \cdot dx & v' &= e^x \cdot dx \end{aligned}$$

$$\text{par suite: } \lambda = (x^2 + 1) e^x - 2 \left[x e^x - \int e^x \cdot dx \right]$$

$$A = (x^2 + 1) e^x - 2x e^x + 2e^x + C$$

$$\lambda = (x^2 - 2x + 3) e^x + C$$

la solution générale y définie sur \mathbb{R} par:

$$y = x^2 - 2x + 3 + C e^{-x}$$

au lieu :

la solution particulière du type du 2^{ème} membre :

$$y = P(x)$$

$$y = P(x) = ax^2 + bx + c$$

$$y' = 2ax + b$$

$$(E) : 2ax + b + ax^2 + bx + c = x^2 + 1$$

$$ax^2 + x(2a + b) + b + c = x^2 + 1$$

$$(1) a = 1$$

$$(2) 2a + b = 0 \Rightarrow b = -2a = -2$$

$$(3) b + c = 1 \Rightarrow c = 1 - b = 1 + 2 = 3$$

$$\text{d'où : } P(x) = x^2 - 2x + 3$$

d'où la solution générale de l'équation complète est $y = y_1 + y_0$

$$\| y = \lambda e^{-x} + x^2 - 2x + 3 \| \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

18. Equation différentielle du 2^{ème} ordre avec coefficients constants $y'' + py + qy = 0$

18.1 Résolution de l'équation $y' + py = 0$

L'équation équivalant à $y' + py = \text{constant} = c$ donc $y = \lambda e^{-pn} + c/p$

18.2 Résolution de l'équation $y'' + qy = 0$

Rq:1

$$\text{on a : } \begin{aligned} f(x) &= e^{wx} ; w \in \mathbb{R} \\ f'(x) &= w e^{wx} \\ f''(x) &= w^2 e^{wx} \end{aligned}$$

on conclut que :

$$\|f''(x) - w^2 f(x) = 0\|$$

Remarque 2

$$g(x) = \cos wx$$

$$g'(x) = -w \sin wx$$

$$g''(x) = -w^2 \cos wx$$

on conclut que :

$$\|g''(x) + w^2 g(x) = 0\|$$

Remarque 3

$$f(x) = \sin wx$$

$$f'(x) = w \cos wx$$

$$f''(x) = -w^2 \sin wx$$

on conclut que :

$$\|f''(x) + w^2 f(x) = 0\|$$

théorème :

Si $q > 0$ alors l'équation $y'' + qy = 0$ admet deux solutions particulières $x \rightarrow \cos wx$ et $x \rightarrow \sin wx$ avec $w^2 = q$
la solution générale de cette équation est :

$$\|y = A \cos wx + B \sin wx\| \quad (A, B) \in \mathbb{R}^2$$

$w^2 = q$

Remarque

La solution générale peut s'écrire sous la forme :

$$y = e \cos(wx + \varphi)$$

$$e = \sqrt{A^2 + B^2}$$

$$\left. \begin{array}{l} \cos \varphi = \frac{A}{e} \\ \sin \varphi = \frac{B}{e} \end{array} \right\}$$

Si $q < 0$ alors l'équation différentielle $y'' + qy = r$ admet 2 solutions particulières

$$x \mapsto e^{wz} \text{ et } x \mapsto e^{-wz}$$

donc la solution générale est :

$$\| y = A e^{wz} + B e^{-wz} \| \quad \text{avec } (A, B) \in \mathbb{R}^2 \text{ et } -q = w^2$$

18.3 Résolution de l'équation $y'' + py' + qy = 0$

Recherche

Considérons l'équation différentielle $E = y'' + py' + qy = r$ avec $(p, q) \in \mathbb{R}^2$.

Cherchons une solution particulière de E de la forme : $y = e^{rz}$ avec $r \in \mathbb{R}$.

$$\text{on a : } y = e^{rz} ; y' = r e^{rz} ; y'' = r^2 e^{rz}$$

$$\text{on doit donc avoir : } r^2 e^{rz} + p r e^{rz} + q e^{rz} = 0$$

$$\text{Simplifions par } e^{rz} : \text{ on a : } r^2 + pr + q = 0 \quad (1)$$

cette équation est appelée équation caractéristique

$$\Delta = p^2 - 4q.$$

1^{er} cas : $\Delta > 0$

alors (1) admet 2 racines réelles soit r_1 et r_2 et les fonctions $y_1 = e^{r_1 z}$ et $y_2 = e^{r_2 z}$ sont des solutions particulières de E .

Toute combinaison linéaire $y = \alpha y_1 + \beta y_2$ avec $(\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2$ sera aussi une solution de E .

on admet que la solution générale de E .

$$\| y = \alpha e^{r_1 z} + \beta e^{r_2 z} \| \quad \text{avec } (\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2.$$

2^{ème} cas : $\Delta = 0$

alors ① admet une racine double

$$r_0 = \frac{-b}{2a} = \frac{-p}{2}$$

donc $y_0 = e^{r_0 x}$ est une solution particulière de ⑥
on sait que $\lambda e^{r_0 x}$ avec $\lambda \in \mathbb{R}$ sera aussi une solution de ⑥.

Méthode de la variation de la constante

on remplace λ par $\lambda(x)$.

imposons à y de vérifier ⑥

$$y = \lambda(x) e^{r_0 x}$$

$$y' = \lambda'(x) e^{r_0 x} + \lambda(x) r_0 e^{r_0 x}$$

$$y'' = \lambda''(x) e^{r_0 x} + \lambda'(x) \cdot r_0 e^{r_0 x} + r_0 \lambda'(x) e^{r_0 x} + r_0^2 \lambda(x) e^{r_0 x}$$

$$\text{Pourc (E)} : e^{r_0 x} [\lambda''(x) + r_0 \lambda'(x) + r_0 \lambda'(x) + r_0^2 \lambda(x) + p(\lambda'(x) + r_0 \lambda(x) + q \lambda(x))]$$

$$\lambda''(x) + 2r_0 \lambda'(x) + r_0^2 \lambda(x) + p(\lambda'(x) + r_0 \lambda(x) + q \lambda(x)) = 0$$

$$\lambda''(x) + (2r_0 + p) \lambda'(x) + \lambda(x) (r_0^2 + pr_0 + q) = 0$$

$$\lambda''(x) = 0$$

$$\lambda'(x) = \text{constante} = A$$

$\lambda(x) = Ax + B$ c'est une fonction affine.

on conclut que : $y = (Ax + B) e^{r_0 x}$ avec $r_0 = \frac{-p}{2}$

Conclusion :

si $\Delta = 0$ alors l'équation caractéristique admet une racine double $r_0 = \frac{-p}{2}$ et l'équation diff (E) admet pour solution générale : $y = (Ax + B) e^{r_0 x}$

avec $(A, B) \in \mathbb{R}^2$ et $r_0 = \frac{-p}{2}$

3^{ème} cas : si $\Delta < 0$

alors l'équation caractéristique (1) admet 2 racines complexes et conjuguées.

$$r_1 = a + ib \quad \text{et} \quad r_2 = a - ib.$$

$$\text{avec } (a, b) \in \mathbb{R}^2$$

Remarque.

$$r_1 + r_2 = 2a = -p$$

$$r_1 \cdot r_2 = a^2 + b^2 = q$$

on pose. $y = z e^{ax}$ est une solution particulière.

$$\text{on aura : } y' = z' e^{ax} + z a e^{ax}$$

$$y'' = z'' e^{ax} + a z' e^{ax} + z' a e^{ax} + a^2 z e^{ax}$$

$$e^{ax} [(z'' + 2az' + a^2z) + p(z' + az) + qz] = 0$$

$$z'' + (2a + p)z' + (a^2 + ap + q)z = 0$$

$$\text{or : } 2a + p = 0$$

$$z'' + (ap + a^2 + b^2)z = 0$$

$$z'' + (a^2 - 2a^2 + a^2 + b^2)z = 0$$

$$z'' + bz = 0$$

$$\Leftrightarrow z = A \cos bz + B \sin bz$$

$$\text{c/c : } // y = (A \cos bz + B \sin bz) e^{ax} //$$

18.4 Solution de l'équation complète

$$y'' + py' + qy = g(x).$$

• Si g est un polynôme de degré n
on cherche une solution particulière de (E) sous forme d'un polynôme dont le degré est :

$$\bullet n \text{ si } q \neq 0$$

$$\bullet n+1 \text{ si } q = 0$$

$$\bullet n+2 \text{ si } p = 0 \text{ et } q = 0 \quad \text{et}$$

• Si $g(x) = e^{sx}$, $s \in \mathbb{R}$.

on cherche une solution particulière de (E) sous la forme :

- $d e^{sx}$ si s n'est pas une racine simple de (1).
- $x e^{sx}$ si s est une racine simple de (1)
- $x^2 e^{sx}$ si s est une racine double de (1).

où $d \in \mathbb{R}$.

• Si $g(x) = \varphi(x) e^{sx}$ où φ est un polynôme de degré

on cherche une solution particulière de E sous la forme :

- $P(x) e^{sx}$ si s n'est pas une racine de (1)
- $x P(x) e^{sx}$ si s est une racine simple de (1)
- $x^2 P(x) e^{sx}$ si s est une racine double de (1)

• Si $g(x) = P(x) \cos x$ ou $P(x) \sin x$

on cherche une solution particulière de (E)

sous la forme :

$$\varphi_1(x) \cos sx + \varphi_2(x) \sin sx$$

$$\text{où } \deg \varphi_1 = \deg \varphi_2 = \deg P$$

Remarque :

La solution générale de l'équation complète se met sous la forme :

$$y = y_0 + \underline{y}$$

18.5 Exercices

Exercice 1 :

Résoudre l'équation différentielle (E)

$$(E) : y'' - 2y' + y = x^2 e^x.$$

E.H: $r^2 - 2r + 1 = 0 \Rightarrow r = 1$ est une racine double
solution de l'équation homogène:

$$y = (\alpha x + \beta) e^x.$$

La solution particulière est de la forme:

$$y_0 = (ax^2 + bx + c) x^2 e^x.$$

$$y_0 = \frac{x^4}{12} e^x$$

d'où: $y = y + y_0$

$$y = (\alpha x + \beta) e^x + \frac{x^4}{12} e^x; \quad (\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2.$$

Exercice 2 :

Intégrer l'équation différentielle linéaire:

$$(L) : y'' + 4y' + 13y = x^2 + \sin x.$$

* E.H: $y'' + 4y' + 13y = 0 \quad (1)$

$$r^2 + 4r + 13 = 0$$

$$r_1 = -2 - 3i \quad \text{et} \quad r_2 = -2 + 3i$$

L'intégrale générale de l'équation (1) est alors:

$$y = e^{-2x} (C_1 \cos 3x + C_2 \sin 3x)$$

* Recherche d'une intégrale particulière de l'équation
complète.

A cet effet, nous allons chercher une intégrale
particulière pour chacune des équations:

$$y'' + 4y' + 13y = x^2 \quad (2)$$

$$y'' + 4y' + 13y = \sin x \quad (3)$$

* cherchons pour l'équation (2) une intégrale particulière de la forme :

$$y = an^2 + bn + c$$

— Soit : $y_1 = \frac{1}{13}n^2 - \frac{8}{169}n + \frac{6}{2197}$.

* cherchons pour l'équation (3) une intégrale particulière de la forme :

$$y = K_1 \cos n + K_2 \sin n$$

$$y' = -K_1 \sin n + K_2 \cos n$$

$$y'' = -K_1 \cos n - K_2 \sin n$$

En reportant dans l'équation (3) et en identifiant on obtient :

$$12K_1 + 4K_2 = 0$$

$$12K_2 - 4K_1 = 1$$

$$K_1 = -\frac{1}{40} \quad \text{et} \quad K_2 = \frac{3}{40}$$

L'intégrale particulière de l'équation (3) :

$$y_2 = -\frac{1}{40} \cos n + \frac{3}{40} \sin n$$

Exercice 3 :

$$1) 4y'' + 49y = 0$$

2) Trouver la solution particulière vérifiant $f(0) = 1$ et $f'(0) = 2$

$$1) y'' + \omega^2 y = 0 \quad \omega^2 = \frac{49}{4}$$

$$y = \alpha \cos \frac{7}{2}n + \beta \sin \frac{7}{2}n \quad (\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2$$

$$2) f(0) = 1 \Rightarrow \alpha = 1$$

$$f'(0) = 2 \Rightarrow \beta = \frac{4}{7}$$

$$y = \left(\cos \frac{7}{2}n + \frac{4}{7} \sin \frac{7}{2}n \right)$$

exercice :

$$y'' - 2y = 0$$

$$y = \alpha e^{-\sqrt{2}n} + \beta e^{\sqrt{2}n} ; (\alpha, \beta) \in \mathbb{R}^2$$

TRACES GEOMETRIQUES**19. La perpendiculaire****19.1 Perpendiculaire par un point d'une droite**

Une droite perpendiculaire à une autre droite forme avec celle-ci un angle de 90° .

Problème : Par un point A pris sur une droite d, tracer une perpendiculaire à cette droite.

Première méthode

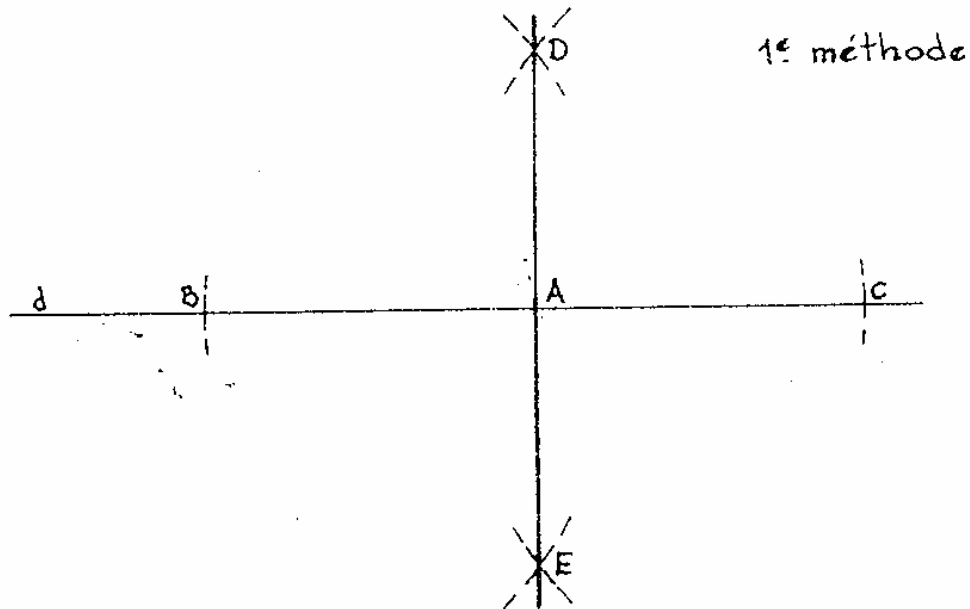
- 1 - tracer la droite d et déterminer le point A sur cette droite ;
- 2 - du point A comme centre, tracer un arc de cercle de rayon quelconque interceptant la droite d aux points B et C ;
- 3 - des points B et C comme centres, tracer deux arcs avec la même ouverture de compas quelconque.
Les intersections des arcs déterminent les points D et E,
- 4 - tracer la droite ED qui doit passer par le point A :
- 5 - la droite ED est perpendiculaire à la droite d.

Seconde méthode

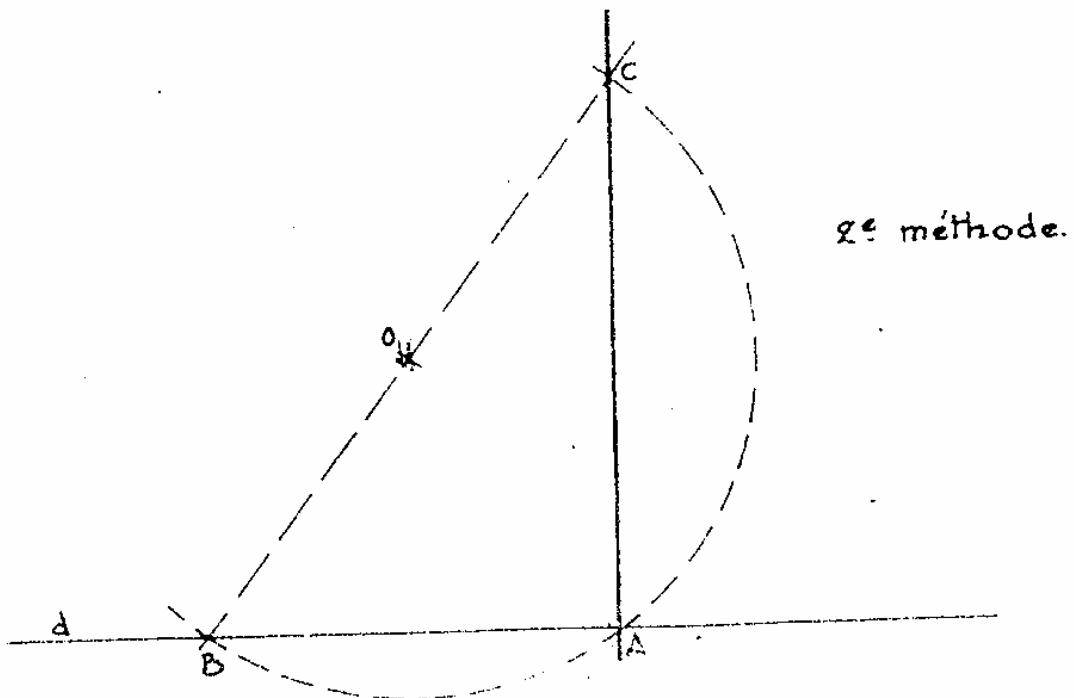
- 1 - tracer la droite d et déterminer le point A sur cette droite.
- 2 - déterminer le point O quelconque.
- 3 - du point O comme centre, tracer l'arc qui passe par le point A qui coupe la droite d au point B.
- 4 - tracer la droite BO et la prolonger jusqu'à l'intersection avec l'arc de centre O.
Le point d'intersection est le point C.
- 5 - tracer la droite AC qui est perpendiculaire à la droite d.

Solution

Menée par un point d'une droite



Par un point A d'une droite d , tracer une perpendiculaire à cette droite.



19.2 Perpendiculaire ^par un point hors d'une droit

Par un point hors d'une droite, on peut mener une perpendiculaire et on ne peut en mener qu'une seule.

Une perpendiculaire est une droite qui coupe une autre droite suivant un angle de 90° .

Problème :

Par un point A hors d'une droite d, tracer la perpendiculaire à cette droite.

Première méthode

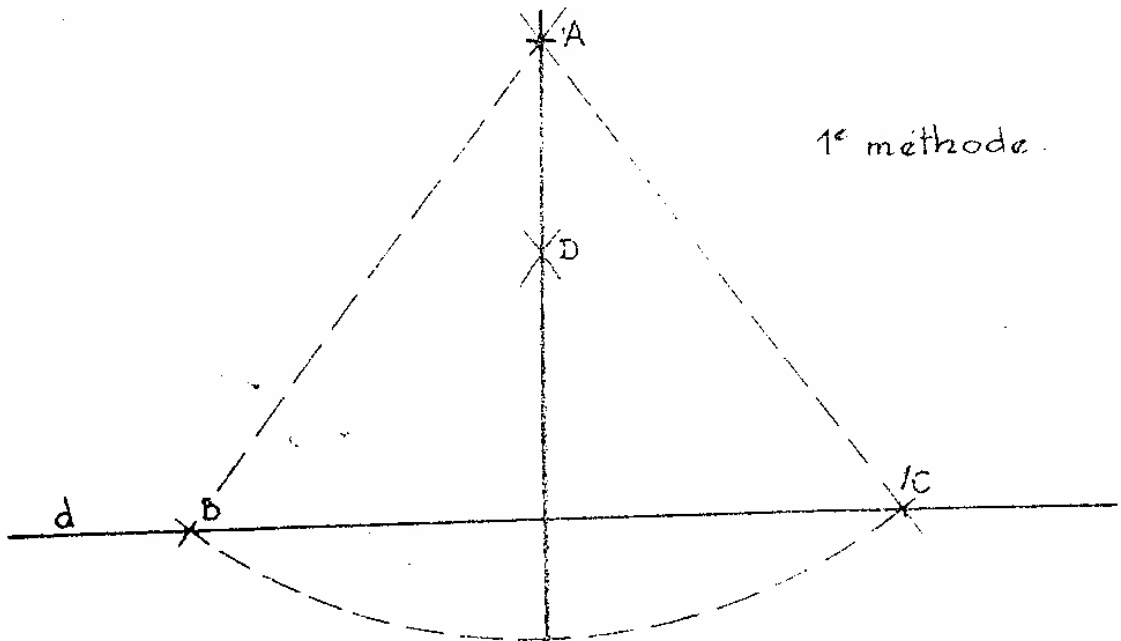
- 1 - tracer la droite d et situer le point A hors de cette droite.
- 2 - du point A comme centre, avec une ouverture de compas quelconque, tracer un arc de cercle qui coupe la droite d aux points B et C.
- 3 - des points B et C comme centres, tracer deux arcs qui se coupent aux points D et E.
Les arcs auront le même rayon.
- 4 - tracer la droite DE qui, prolongée, doit passer également par le point A.
- 5 - tracer la droite AE est perpendiculaire à la droite d.

Seconde méthode

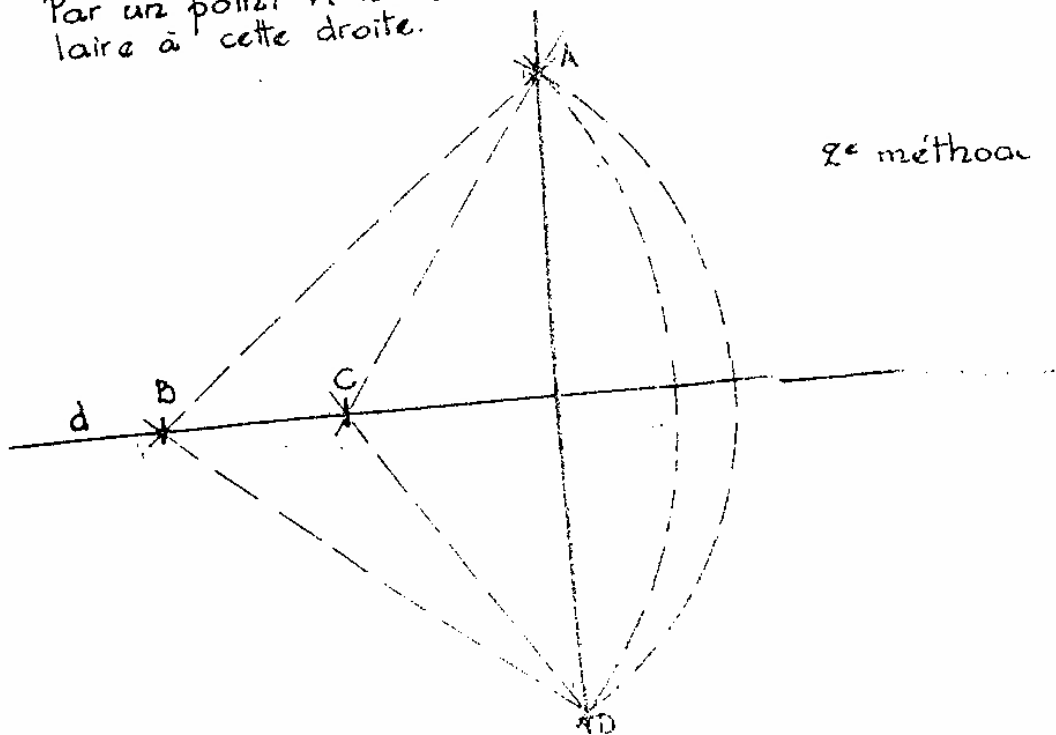
- 1 - tracer la droite d et situer le point A hors de la droite
- 2 - sur la droite d, déterminer les points B et C quelconques.
- 3 - du point B comme centre, tracer l'arc de cercle qui passer par le point A et le prolonger de l'autre côté de la droite d.
- 4 - faire de même du point C comme centre.
- 5 - l'intersection des deux arcs de centres B et C déterminer le point D.
- 6 - la droite AD est perpendiculaire à la droite d.

Solution

Menée par un point hors d'une droite

1^{re} méthode.

Par un point A hors d'une droite d, tracer la perpendiculaire à cette droite.

2^e méthode.

20. MédiatriceProblème n°1 :

Tracer la médiatrice du segment AB de la droite d.

Ou encore : diviser le segment AB de la droite d en deux parties égales.

Méthode :

- 1- tracer la droite d et déterminer les points A et B sur cette droite;
- 2- de A comme centre, avec un rayon quelconque $r > \frac{AB}{2}$, tracer un arc de cercle ;
- 3- de B comme centre, avec le même rayon, tracer un autre arc de cercle; l'intersection des deux arcs détermine les points C et D
- 4- joindre les points C et D ; l'intersection des segments AB et CD détermine le point E;

Le segment CD est la médiatrice du segment AB et le point E est le point médian.

Problème n°2 :

Déterminer sur une droite d un point P qui soit à égale distance de deux points situés du même côté de la droite.

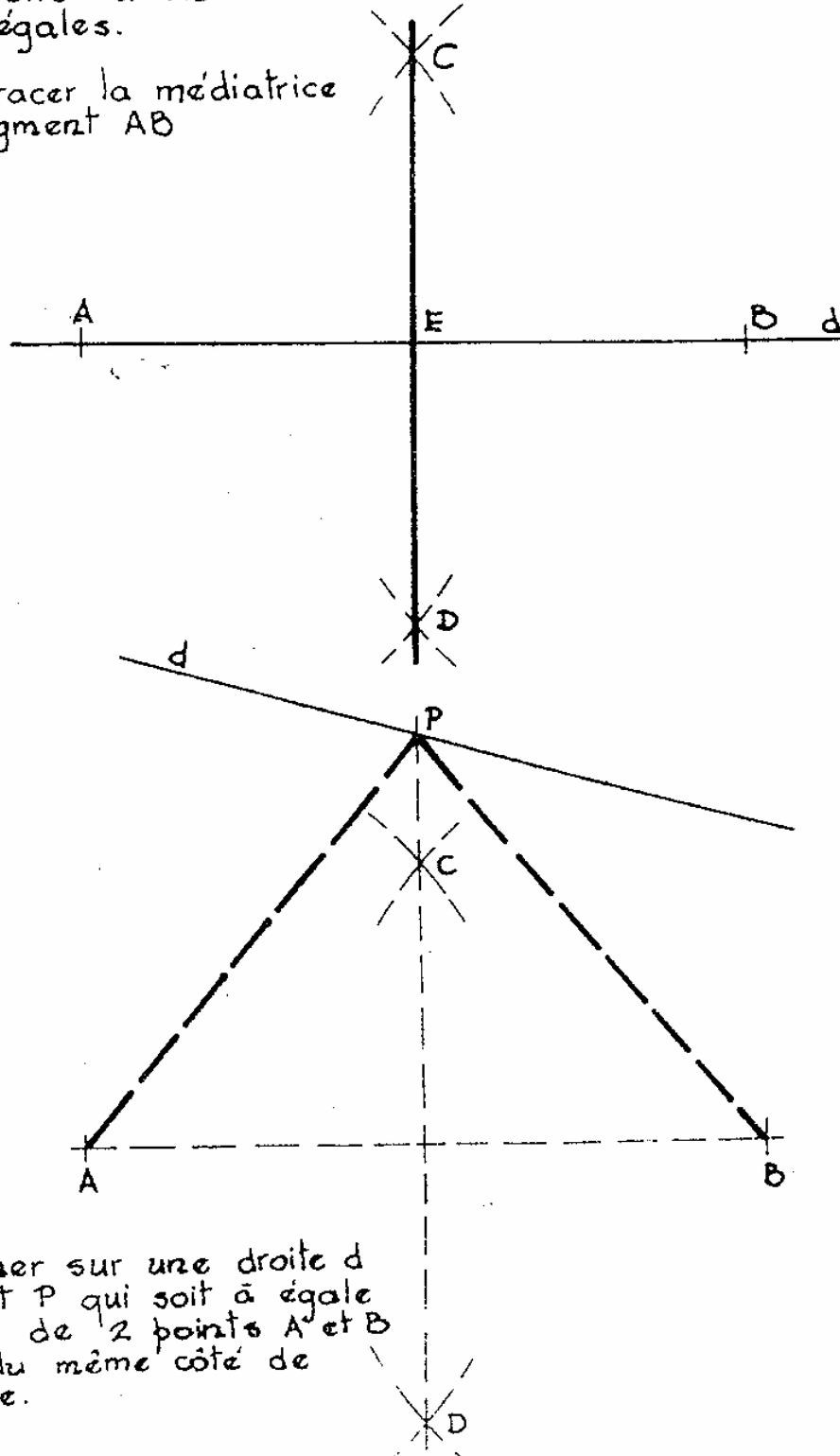
Méthode :

- 1- tracer la droite d ;
- 2- déterminer les points A et B quelconques mais situés du même côté de la droite d ;
- 3- tracer le segment AB et chercher sa médiatrice formée par le segment CD ;
- 4- l'intersection du segment CD prolongé et de la droite d détermine le point P ;
- 5- joindre AP et BP ;
- 6- nous avons formé un triangle isocèle APB et les segments AP et BP sont égaux.

Solution

Diviser un segment AB
d'une droite d en deux
parties égales.

c.a.d. tracer la médiatrice
d'un segment AB



Déterminer sur une droite d
un point P qui soit à égale
distance de 2 points A et B
situés du même côté de
la droite.

21. Parallèle

Problème n°1

Mener une parallèle à une droite d par un point A .

Méthode :

- 1- tracer la droite d et déterminer la position du point A qui est quelconque, mais sans être sur la droite d ;
- 2- déterminer le point B quelconque sur la droite d ; le point idéal étant à l'opposé de A ;
- 3- de B comme centre, avec un rayon égal à BA , tracer un arc coupant la droite d au point C ;
- 4- garder la même ouverture de compas et avec A comme centre, tracer un arc passant par B ;
- 5- de A comme centre, déterminer avec le compas la distance AC
- 6- garder la même ouverture de compas et avec B comme centre, tracer un arc coupant l'arc de rayon AB et de centre A ;
- 7- déterminer le point D , intersection des deux arcs.
- 7- tracer la droite DA qui est parallèle à d .

Problème n°2

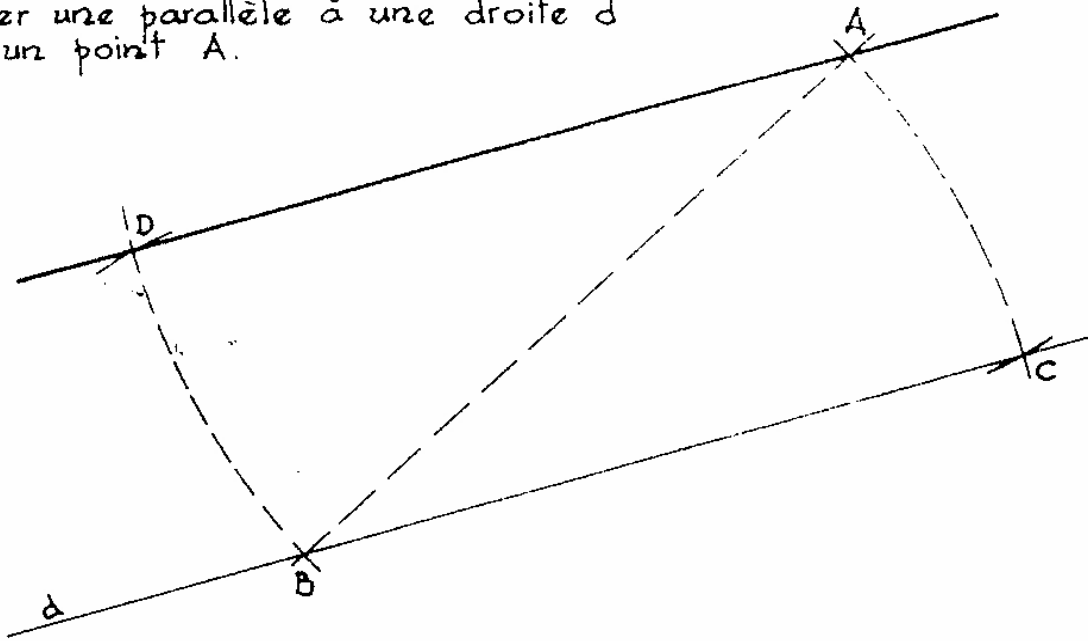
Mener une parallèle à une droite d et qui soit à une distance imposée.

Méthode :

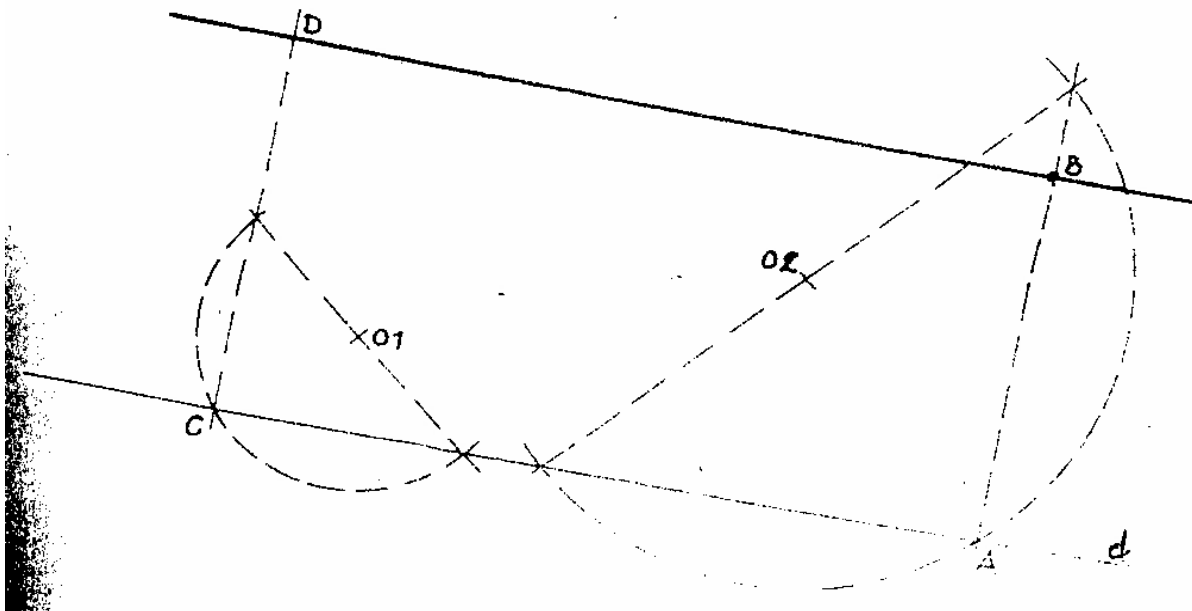
- 1- tracer la droite d et déterminer le point A quelconque sur la droite;
- 2- par A , mener une perpendiculaire à d sur laquelle on détermine le point B , à la distance imposée de A ;
- 3- le problème consiste maintenant à mener une parallèle à d par le point B , par la méthode que nous venons de voir.

Solution

Mener une parallèle à une droite d
par un point A .



Tracer une parallèle à une droite d et à une distance
 AB imposée.



22. Bissectrice

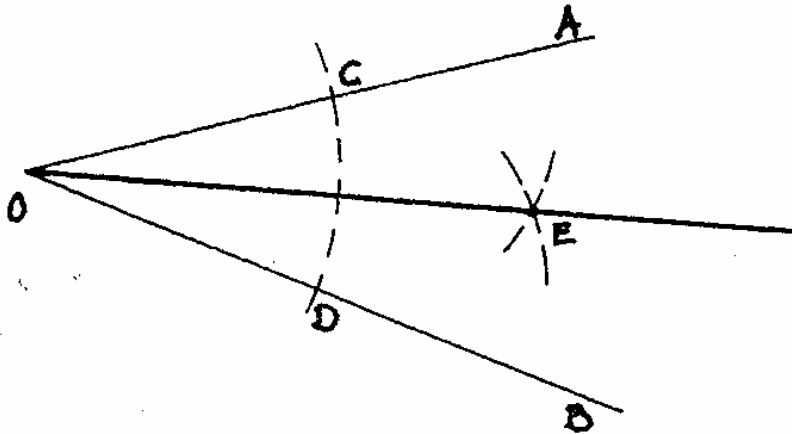
Problèmes : Construire la bissectrice d'un angle donné AOB.

Première méthode :

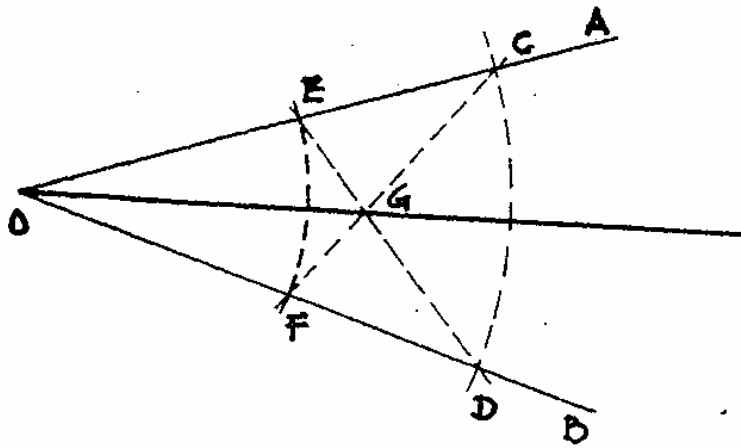
- 1- du point O comme centre, avec une ouverture de compas quelconque, tracer un arc de cercle qui coupe les côtés de l'angle aux points C et D ;
- 2- des points C et D comme centres, avec une même ouverture de compas quelconque, tracer deux arcs de cercle qui se coupent au point E. Le point E est un point de la bissectrice ;
- 3- tracer la bissectrice OE ; les angles AOE et EOB sont égaux.

Seconde méthode :

- 1- du point O comme centre, avec une ouverture de compas quelconque, tracer un arc de cercle qui coupe les côtés de l'angle aux points C et D ;
- 2- de la même manière, avec une autre ouverture de compas, tracer un autre arc de cercle qui coupe les côtés de l'angle aux points E et F ;
- 3- tracer les droites E-D et C-F ;
- 4- l'intersection de ces deux droites détermine le point G, point de la bissectrice ;
- 5- tracer la bissectrice OG ; les angles AOG et GOB sont égaux.

22.1 Bissectrice – sommets accessibles**Solution**

Construire la bissectrice d'un angle donné AOB
1^{re} méthode.



Construire la bissectrice d'un angle donné AOB
2^e méthode.

22.2 Bissectrice – sommets inaccessibles

Le sommet d'un angle est dit "inaccessible" lorsque l'origine des demi-droites qui le composent, est située hors de l'épure.

Problème : Construire la bissectrice d'un angle donné dd' dont le sommet est inaccessible.

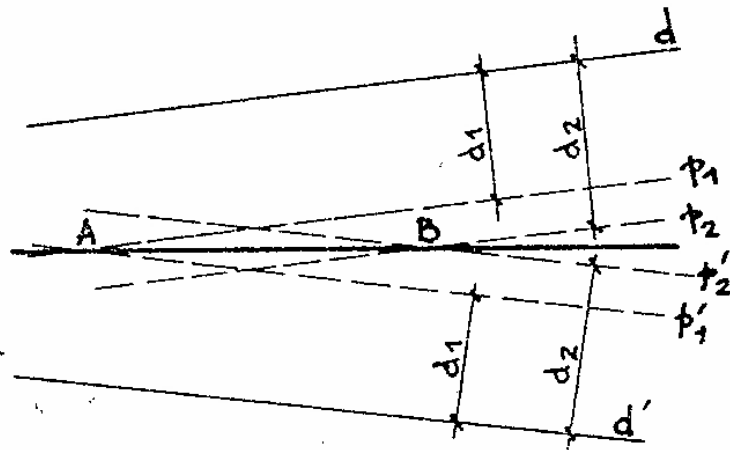
Première méthode :

- 1- tracer les demi-droites partielles d et d' formant l'angle donné ;
- 2- choisir des longueurs d_1 et d_2 quelconques ;
- 3- tracer les droites p_1 et p'_1 parallèles, à une distance d_1 , aux droites d et d' à l'intérieur de l'angle ; l'intersection de p_1 et p'_1 détermine le point A ;
- 4- de la même façon, tracer les droites p_2 et p'_2 , parallèles à une distance d_2 , aux droites d et d' , également à l'intérieure de l'angle ; l'intersection de p_2 et de p'_2 détermine le point B ;
- 5- tracer la droite AB qui est la bissectrice de l'angle donné dd'

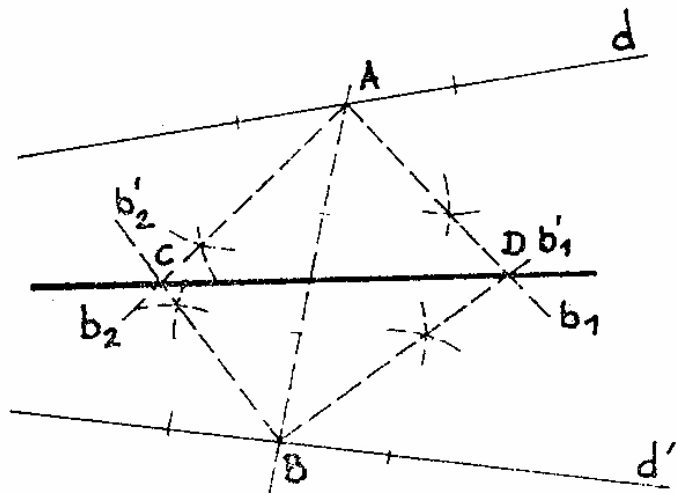
Deuxième méthode :

- 1- tracer les demi-droites partielles d et d' formant l'angle ;
- 2- sur les droites d et d' , situer les points quelconques A et B ;
- 3- tracer la sécante AB qui forme deux angles complémentaires avec chaque droite d et d' ;
- 4- tracer la bissectrice de chaque angle ; soit b_1 et b_2 pour la droite d , et b'_1 et b'_2 pour la droite d' ; l'intersection de b_1 et b'_1 détermine le point C ; tandis que l'intersection de b_2 et b'_2 détermine le point D ;
- 5- la bissectrice de l'angle passe par les points C et D .

Solution



Construire la bissectrice d'un angle donné
1^{ère} méthode.



Construire la bissectrice d'un angle donné
2^e méthode

23. Cercle angles inscrits

23.1 Angles inscrits

Problème : ex- inscrire un cercle au triangle ABC donné.

Méthode :

Il existe trois solutions (une par côté du triangle) dont une seule est tracée sur le côté BC.

- 1- tracer le triangle ABC donné ;
- 2- prolonger le côté AB et former la demi-droite d_1 ;
prolonger le côté AC et former la demi-droite d_2 ;
- 3- les demi-droites d_1 et d_2 forment l'angle α ;
la demi-droite d_1 et le côté BC forment l'angle β ;
la demi-droite d_2 et le côté BC forment l'angle γ ;
- 4- tracer la bissectrice des angles α , β et γ ;
l'intersection des trois bissectrices détermine le point O ;
- 5- par le point O, tracer la perpendiculaire à la droite d_1 ,
à la droite d_2 et au côté BC ; déterminer les points D, E et F ;
- 6- tracer le cercle demandé de rayon OD, OE ou OF, avec les points D, E et F de tangence.

Remarque :

Les trois solutions déterminent trois cercles, soit les centres O_1 , O_2 et O_3 .

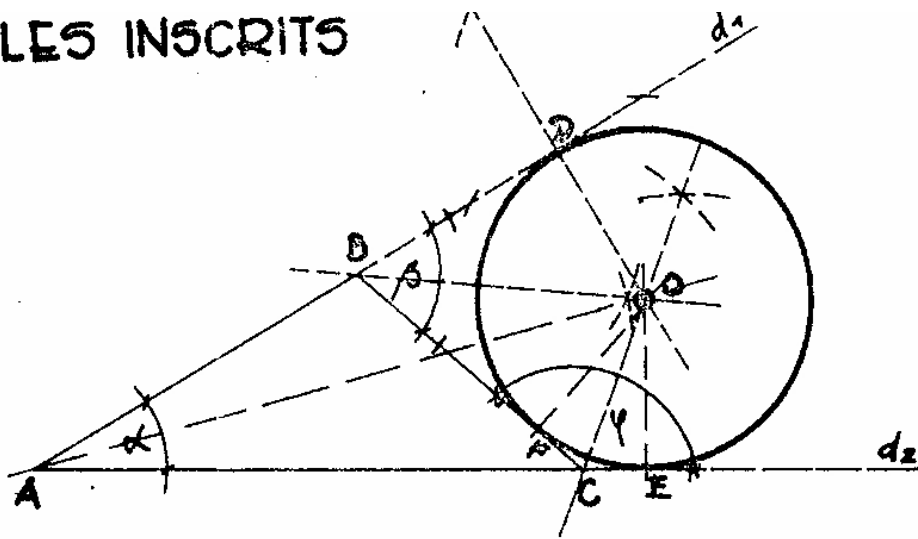
Ces trois centres forment un triangle dont le triangle ABC est le triangle ORTHIQUE.

Problème : Retrouver le centre d'un arc de cercle donné.

Méthode :

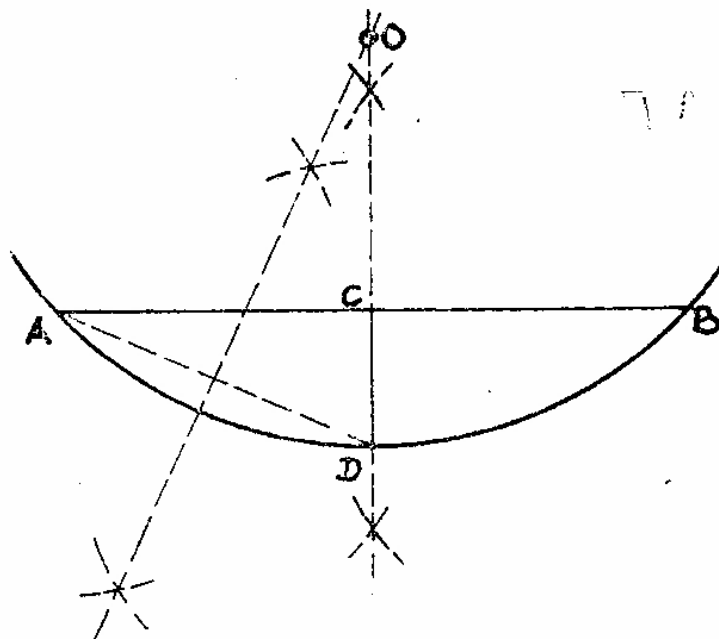
- 1- soit l'arc de cercle quelconque dont on ignore la position du centre O ;
- 2- tracer une corde AB quelconque ;
- 3- tracer la médiatrice de la corde AB et déterminer la corde CD ; le centre O se trouvera sur la médiatrice ;
- 4- joindre les points A et D et tracer également la médiatrice ;
- 5- pour contrôle, faire de même avec les points D et B ;
- 6- l'intersection des trois médiatrices détermine le centre O.

Solution

ANGLES INSCRITS

Ex-inscrire un cercle au triangle ABC.
3 solutions (1 seule est tracée)

Déterminer le centre d'un arc de cercle



Problème :

Faire passer un cercle par trois points A, B et C.

Ou encore : Circonscrire un cercle au triangle ABC.

Ou encore : Inscrire un triangle ABC à un cercle.

Méthode :

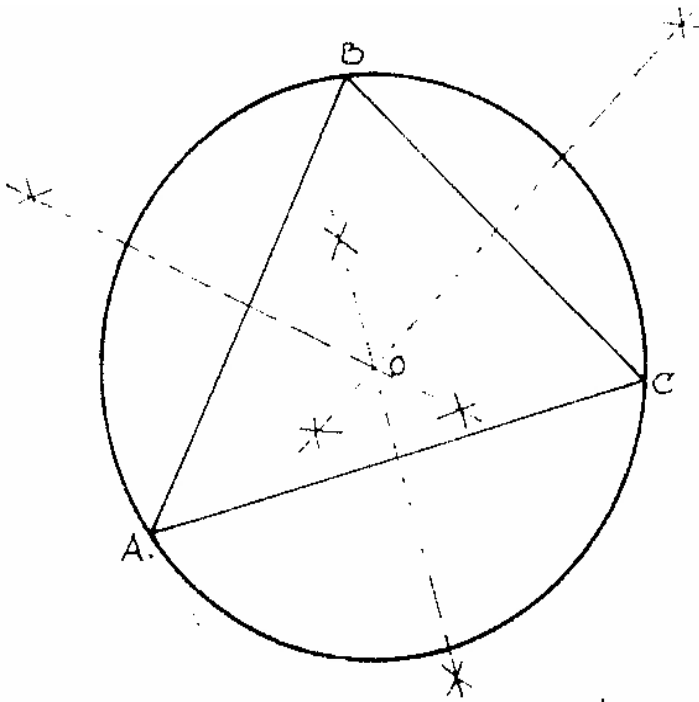
- 1 - Soit trois points quelconques, non alignés ;
- 2 - Ces trois points sont dénommés A, B et C ;
- 3 - Joindre A, B et C et former un triangle quelconque ;
- 4 - Tracer les médiatrices de chaque côté du triangle.
Les trois médiatrices se coupent au point O, centre du cercle ;
- 5 - Poser la pointe du compas au centre O et tracer le cercle de rayon OA, OB ou OC.

Problème :

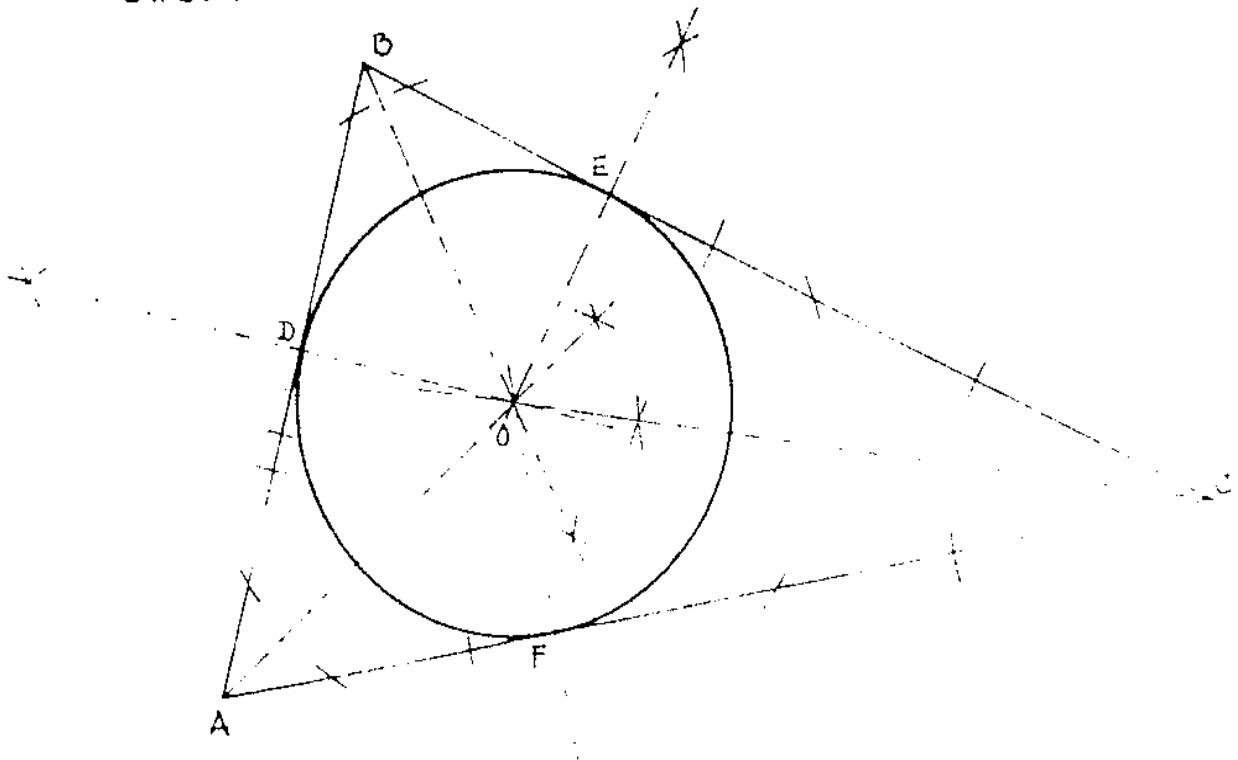
Inscrire un cercle à un triangle ABC.

Méthode :

- 1 - Soit le triangle ABC quelconque ;
- 2 - Tracer les bissectrices des angles A, B et C ;
- 3 - Les trois bissectrices se coupent au point O, centre du cercle inscrit ;
- 4 - Par le point O, tracer les perpendiculaires aux côtés du triangle ;
Les points D, E et F sont les points de tangence au cercle circonscrit de rayon OD, OE ou OF.

Solution

Faire passer un cercle par trois points A, B, C.
Circonscrire un cercle à un triangle $\triangle ABC$.



Inscrire un cercle à un triangle $\triangle ABC$.

24. Divisions proportionnelles

Problème :

Diviser une droite AB quelconque en un nombre quelconque de parties égales.

Exemple : diviser le segment de droite AB en cinq parties égales.

Première méthode :

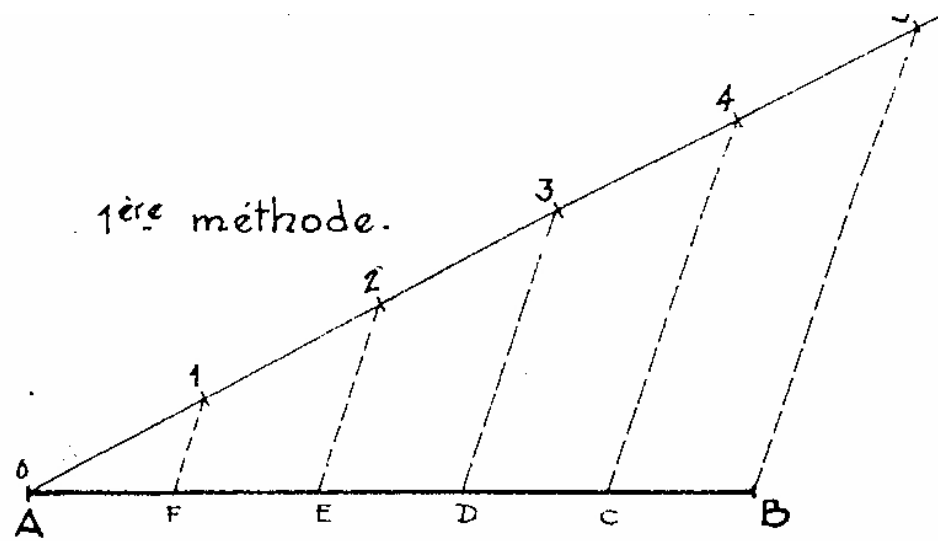
- 1- tracer le segment de droite AB donné ;
- 2- mener une demi-droite quelconque par le point A ;
- 3- porter sur la demi-droite quelconque cinq longueurs égales quelconques, en partant du point A et déterminer les points 0, 1, 2, 3, 4 et 5 ;
- 4- joindre le dernier point, soit le point 5, avec le point B ;
- 5- mener des parallèles à B-5 successivement par les points 4, 3, 2 et 1 et déterminer les points C, D, E et F ;
- 6- on obtient :

$$\frac{A-F}{0-1} = \frac{F-E}{1-2} = \frac{E-D}{2-3} = \frac{D-C}{3-4} = \frac{C-B}{4-5} = \frac{A-B}{0-5}$$

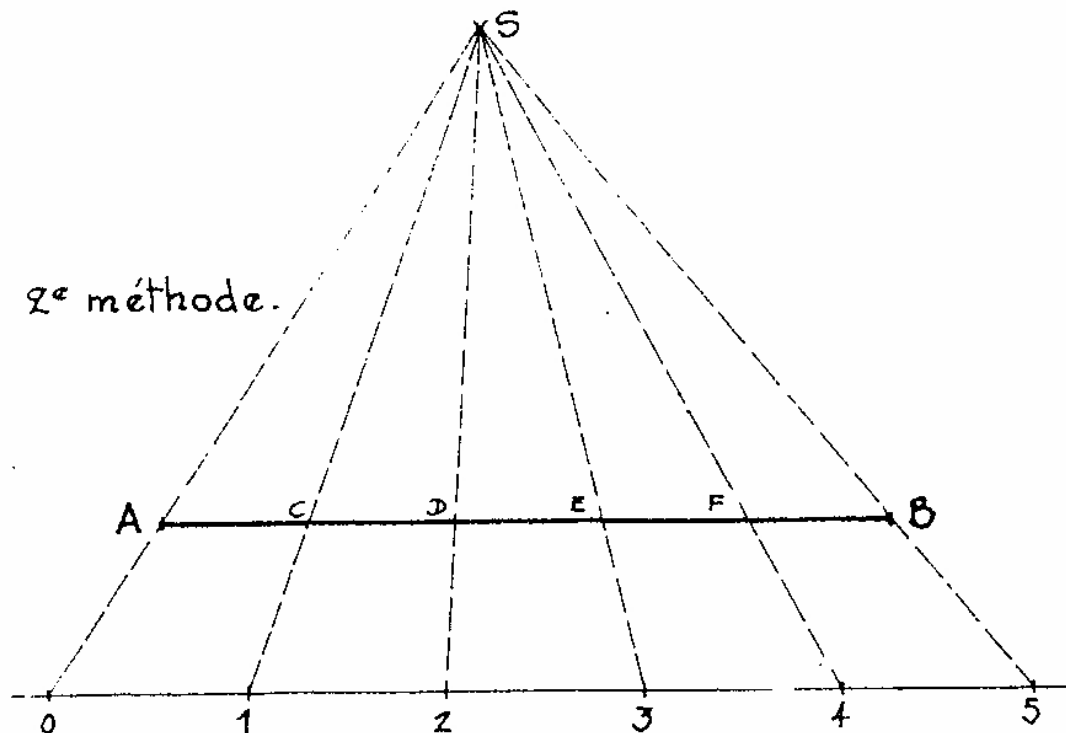
Seconde méthode :

Procéder de la même façon que la seconde méthode de la page précédente mais avec cinq longueurs égales.

Solution



Diviser une droite AB en 5 parties égales.



25. Division du cercleDIVISION

Problème : diviser un arc de 180° , en un nombre quelconque de parties égales.

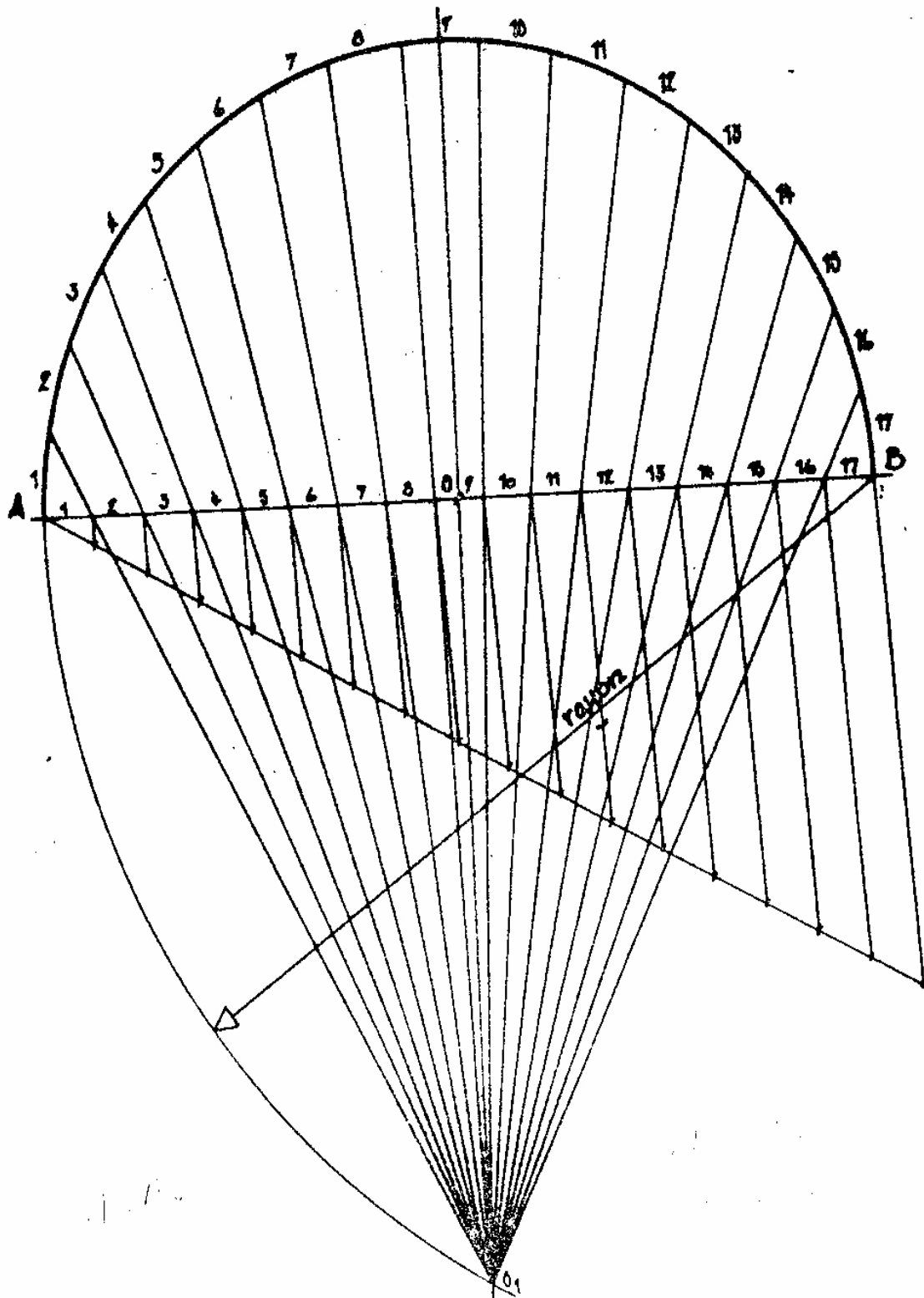
Exemple : diviser l'arc AB en 17 parties égales

Méthode :

- 1- tracer l'arc AB, sa corde et sa flèche ;
- 2- diviser la corde AB en 17 parties égales par la méthode de divisions proportionnelles ;
- 3- avec le point A (ou le point B) comme centre, tracer un arc de rayon égal à la corde AB ;
- 4- l'intersection de cet arc et de la flèche prolongée détermine le point O_1 ;
- 5- tracer les droites O_1-1 , O_1-2 , O_1-3 , etc et les prolonger jusqu'à l'arc à diviser.

DIVISION DE L'ARC

Diviser l'arc A-B en 17 parties égales - (par exemple)



26. Polygones réguliers inscrits

Problème : Incrire un hexagone régulier dans un cercle donné.

Méthode :

- 1- tracer le cercle de centre O et de rayon R donné ;
- 2- tracer le diamètre AB ;
- 3- du point A comme centre, avec le rayon R ,
tracer un arc qui coupe le cercle en C et en D ;
- 4- du point B comme centre, avec le même rayon R ,
tracer un autre arc qui coupe le cercle en F et E ;
- 5- tracer l'hexagone en joignant les points A, C, E, B, F, D
et A .

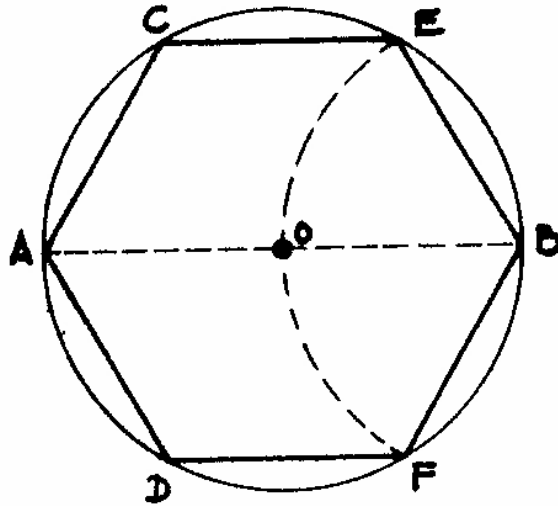
Problème : Incrire un triangle équilatéral dans un cercle donné.

Méthode :

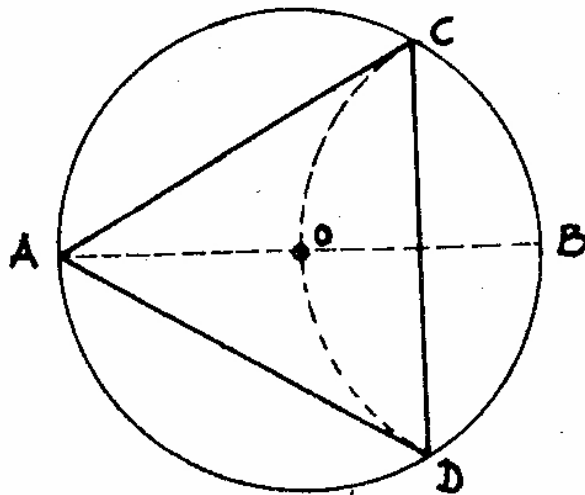
Reprendre la méthode de tracé de l'hexagone mais en traçant un seul arc depuis le point A (ou le point B)

Solution

DIVISION DE LA CIRCONFERENCE



Diviser une circonférence en 6 parties égales.
Inscrire un hexagone régulier dans un cercle donné.



Diviser une circonférence en 3 parties égales.
Inscrire un triangle équilatéral dans un cercle donné.

POLYGONES REGULIERS

Problème : Inscrire un carré dans un cercle donné.

Méthode :

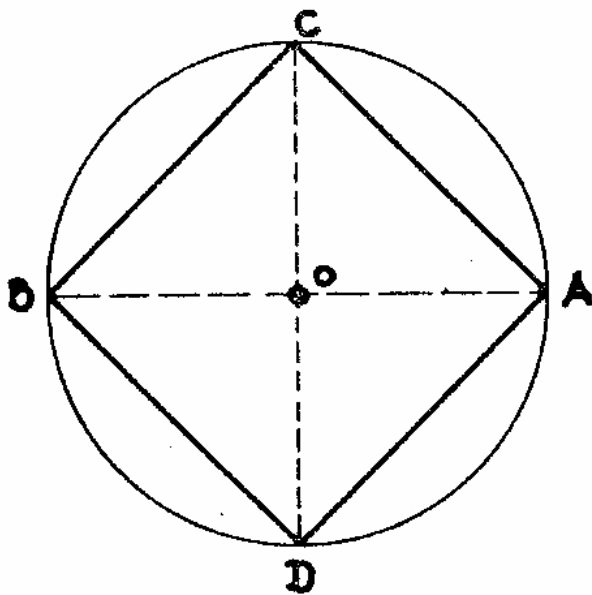
- 1- tracer le cercle donné ;
- 2- tracer le rayon quelconque AB ;
- 3- tracer la médiatrice de AB et déterminer les points C et D ;
- 4- joindre les sommets A,B,C et D du carré demandé.

Problème : Inscrire un octogone régulier dans un cercle donné.

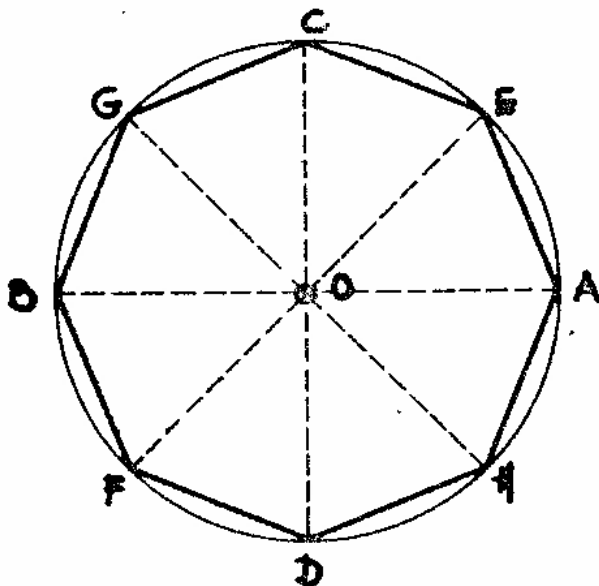
Méthode :

- 1- tracer le cercle donné ;
- 2- tracer un carré par la méthode précédente ;
- 3- tracer la médiatrice de chaque côté du carré et déterminer les points E, F, G et H ;
- 4- joindre les sommets A, B, C, D, E, F, G et H de l'octogone demandé ;
- 5- les sommets E, F, G et H peuvent être obtenus facilement avec un angle à 45° passant par le centre O.

Solution



Diviser une circonférence en 4 parties égales.
Inscrire un carré dans un cercle donné.



Diviser une circonférence en 8 parties égales.
Inscrire un octogone régulier dans un cercle donné.

POLYGONES SEMBLABLES

Problème : Construire un polygône semblable à un autre polygône donné, mais dans un rapport linéaire.

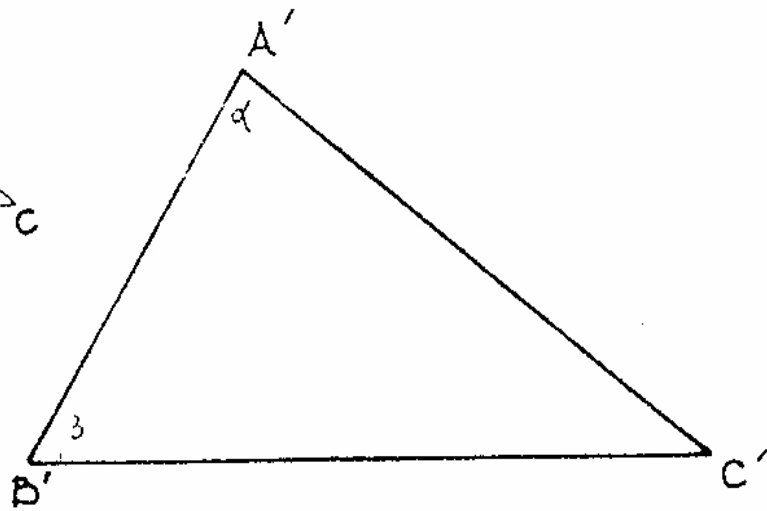
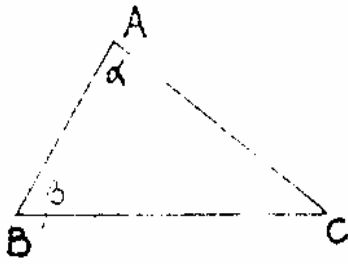
Soit : Construire le triangle A'B'C' semblable au triangle ABC donné, de telle manière que chaque côté soit dans un rapport de 4 à 9.

Méthode :

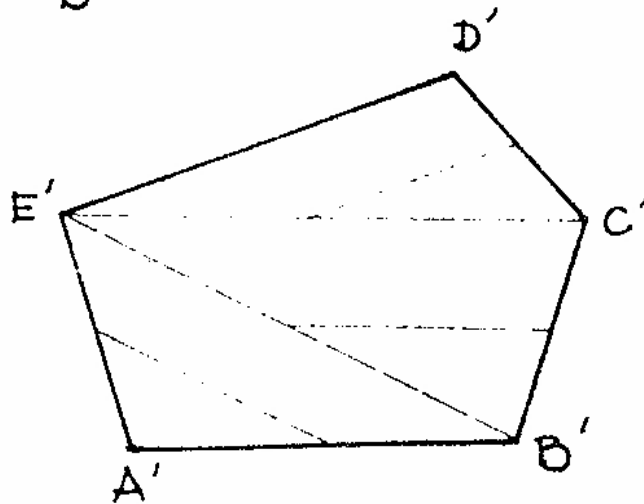
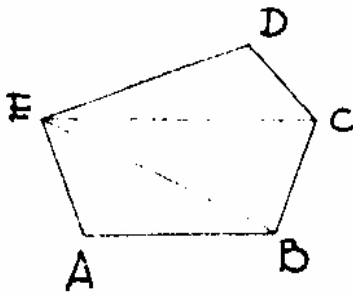
- 1 - Tracer le triangle ABC donné ;
- 2 - Le rapport 4 à 9 signifie que chaque côté du triangle ABC doit être multiplié par $9/4$, soit 2,25 pour obtenir les côtés du triangle A'B'C' ; les angles restent les mêmes ;
- 3 - Tracer la droite B'C' égale à $BC \times 2,25$;
- 4 - De B', reporter l'angle β et tracer la direction de B'A' ;
- 5 - Tracer la droite B'A' égale à $BA \times 2,25$;
déterminer le point A' ;
- 6 - De A', reporter l'angle α et tracer la droite A'C' ;
- 7 - Vérifier que A'C' est égale à $AC \times 2,25$, que les côtés sont bien parallèles à ceux du triangle initial ; vérifier la valeur du troisième angle.

Pour construire un polygône semblable à un polygône donné, il suffit de procéder comme décrit plus haut après avoir divisé le polygône en triangles.

Solution



Sur un segment donné $B'C'$, construire un triangle semblable à un triangle donné ABC.



Sur un segment donné $A'B'$, construire un polygone semblable à un polygone donné ABCDE.

<p style="text-align: center;">MATHÉMATIQUE APPLIQUÉE</p> <p style="text-align: center;">EVALUATION DE FIN DE MODULE</p>
--

ÉNONCÉ

TRACES GEOMETRIQUES : Test n° 1 - durée 60 minutes.

Dessiner sur feuille de format A4, disposée horizontalement.

Tracé au crayon sur papier.

Toutes les lignes de construction doivent figurer en traits fins et les résultats en traits forts.

Le coin inférieur gauche de la feuille est l'origine des coordonnées.

1 - Soit la droite AB .

A (80;90) et B (230;90)

Par B, tracer la perpendiculaire à AB.

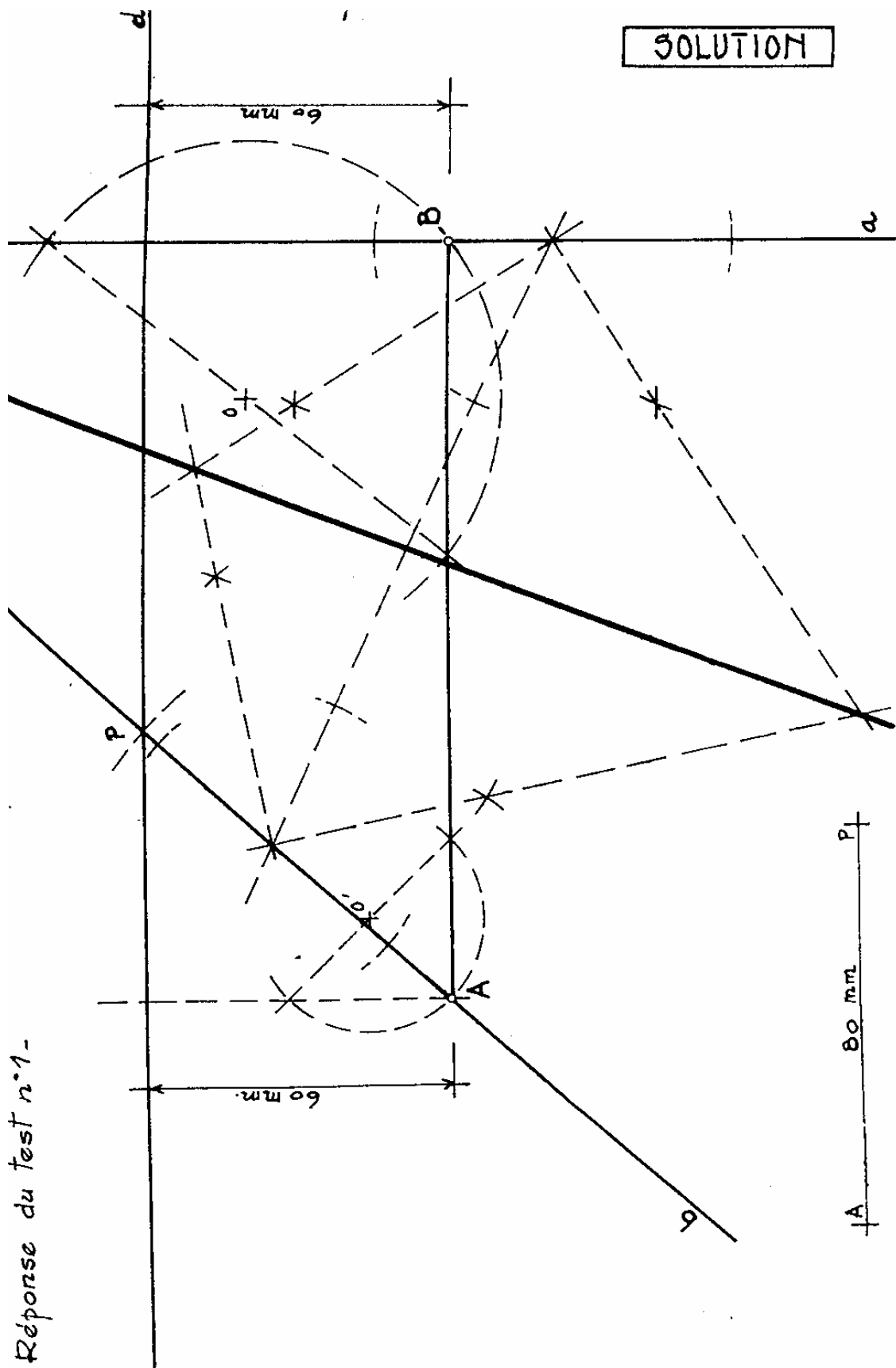
2 - Tracer la droite d, parallèle à la droite AB, à une distance de 60 mm vers le haut de la feuille.

3 - Déterminer sur la droite d un point P qui soit à 80 mm de A, mais le plus près possible de B.

Les points A et P déterminent la droite a.

4 - Tracer la bissectrice de l'angle formé par les droites a et b

SOLUTION



Réponse du test n°1-

LISTE BIBLIOGRAPHIQUE

AUTEUR	TITLE	EDITION
SERGE MILLES et JEAN LAGOFUN	MATEMATIQUE APPLIQUEE	1992
LUCIEN LAPOINTE et GILLES MEYER	MATHEMATIQUE APPLIQUE AUX TRAVAUX PUBLIQUE, BÂTIMENTS ET LEVERS URBAINS	1991