

## Programme de colle - Semaine 8

---

### Notation

On adoptera les principes suivants pour noter les étudiants :

- × si l'étudiant sait répondre à la question de cours, il aura une note  $> 8$ .
- × si l'étudiant ne sait pas répondre à la question de cours ou s'il y a trop d'hésitations, il aura une note  $\leq 8$ .

### Questions de cours

#### • Lien argument / forme algébrique

Soit  $z \in \mathbb{C}^*$ . Alors il existe  $(x, y) \in \mathbb{R}^2$  tel que :  $z = x + iy$ .

On note  $\theta$  un argument de  $z$ .

$$\cos(\theta) = \frac{x}{|z|} \quad \sin(\theta) = \frac{y}{|z|}$$

*Démonstration.*

Soit  $z \in \mathbb{C}^*$ . Alors il existe  $(x, y) \in \mathbb{R}^2$  tel que :  $z = x + iy$ . On note  $M$  le point d'affixe  $z$  et  $\theta$  un argument de  $z$ .

- Par définition du produit scalaire :

$$\begin{aligned} & \langle \vec{u}, \overrightarrow{OM} \rangle \\ &= \|\vec{u}\| \times \|\overrightarrow{OM}\| \times \cos\left(\left(\vec{u}, \overrightarrow{OM}\right)\right) \\ &= \|\vec{u}\| \times |z| \times \cos(\theta) && \text{(par définition du module et} \\ & && \text{d'un argument de } z) \\ &= 1 \times |z| \cos(\theta) && \text{(car } (O, \vec{u}, \vec{v}) \text{ est} \\ & && \text{un repère (ortho)normé)} \end{aligned}$$

Par ailleurs :

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad \overrightarrow{OM} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

Ainsi, par propriété du produit scalaire :

$$\langle \vec{u}, \overrightarrow{OM} \rangle = 1 \times x + 0 \times y = x$$

On en déduit :  $x = |z| \cos(\theta)$ . Or, comme  $z \neq 0$ , alors :  $|z| \neq 0$ . D'où :

$$\cos(\theta) = \frac{x}{|z|}$$

- Par définition du produit scalaire :

$$\begin{aligned}
 & \langle \vec{v}, \overrightarrow{OM} \rangle \\
 &= \|\vec{v}\| \times \|\overrightarrow{OM}\| \times \cos\left(\left(\vec{v}, \overrightarrow{OM}\right)\right) \\
 &= 1 \times |z| \times \cos\left(\left(\vec{v}, \overrightarrow{OM}\right)\right) && \text{(mêmes arguments que le point précédent)} \\
 &= |z| \cos\left(\frac{\pi}{2} - \theta\right) \\
 &= |z| \sin(\theta)
 \end{aligned}$$

Par ailleurs :

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad \overrightarrow{OM} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

Ainsi, par propriété du produit scalaire :

$$\langle \vec{v}, \overrightarrow{OM} \rangle = 0 \times x + 1 \times y = y$$

On en déduit :  $y = |z| \sin(\theta)$ . Or, comme  $z \neq 0$ , alors :  $|z| \neq 0$ . D'où :

$$\sin(\theta) = \frac{y}{|z|}$$

□

## • Un calcul de somme

Soit  $x \in \mathbb{R}$ . Soit  $n \in \mathbb{N}$ .

$$C_n = \sum_{k=0}^n \cos(kx) = \begin{cases} n+1 & \text{si } x \equiv 0 [2\pi] \\ \frac{\sin\left(\left(n+1\right)\frac{x}{2}\right)}{\sin\left(\frac{x}{2}\right)} \times \cos\left(n\frac{x}{2}\right) & \text{si } x \not\equiv 0 [2\pi] \end{cases}$$

*Démonstration.*

- Tout d'abord :

$$C_n = \sum_{k=0}^n \cos(kx) = \sum_{k=0}^n \operatorname{Re}\left(e^{ikx}\right) = \operatorname{Re}\left(\sum_{k=0}^n e^{ikx}\right)$$

- On note alors :  $S_n = \sum_{k=0}^n e^{ikx}$ . Or :

$$S_n = \sum_{k=0}^n e^{ikx} = \sum_{k=0}^n (e^{ix})^k$$

Deux cas se présentent.

× si  $x \equiv 0 [2\pi]$ , alors :  $e^{ix} = 1$ . D'où :

$$S_n = \sum_{k=0}^n 1 = n+1$$

× si  $x \not\equiv 0 [2\pi]$ , alors :  $e^{ix} \neq 1$ . D'où :

$$\begin{aligned}
 S_n &= \frac{1 - e^{i(n+1)x}}{1 - e^{ix}} \\
 &= \frac{e^{i \frac{n+1}{2} x}}{e^{i \frac{x}{2}}} \times \frac{e^{-i(n+1) \frac{x}{2}} - e^{i(n+1) \frac{x}{2}}}{e^{-i \frac{x}{2}} - e^{i \frac{x}{2}}} \\
 &= e^{in \frac{x}{2}} \times \frac{\cancel{-2i} \sin\left((n+1) \frac{x}{2}\right)}{\cancel{-2i} \sin\left(\frac{x}{2}\right)} \quad (\text{par formules d'Euler}) \\
 &= \frac{\sin\left((n+1) \frac{x}{2}\right)}{\sin\left(\frac{x}{2}\right)} \times e^{in \frac{x}{2}}
 \end{aligned}$$

- On en déduit que :
  - si  $x \equiv 0 [2\pi]$ , alors :  $C_n = \operatorname{Re}(S_n) = n + 1$ .
  - si  $x \not\equiv 0 [2\pi]$ , alors :

$$C_n = \operatorname{Re}(S_n) = \frac{\sin\left((n+1) \frac{x}{2}\right)}{\sin\left(\frac{x}{2}\right)} \times \cos\left(n \frac{x}{2}\right)$$

□

### • Calcul d'intégrales

On demandera à l'étudiant de calculer deux intégrales utilisant deux méthodes distinctes parmi les suivantes :

- primitive à vue,
- intégration par parties,
- changement de variables.

Par exemple :

a)  $\int_2^3 \frac{1}{x (\ln(x))^3} dx$

b)  $\int_0^{\frac{\pi}{2}} x \cos(x) dx$

c)  $\int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin^3(x) \cos^3(x) dx$

# Connaissances exigibles

## Nombres complexes

- Écriture algébrique d'un nombre complexe : définition et unicité
- Partie réelle, partie imaginaire d'un nombre complexe : définition, linéarité
- Propriétés de  $+$  et  $\times$  : associativité de  $+$  et  $\times$ , commutativité de  $+$  et  $\times$ , distributivité de  $\times$  sur  $+$ , éléments neutres pour  $+$  et  $\times$ , existence d'opposés et d'inverses, intégrité.
- Résolution d'équations de degré 1 dans  $\mathbb{C}$ .
- Conjugué d'un nombre complexe :
  - × définition
  - × propriétés : caractère involutif, linéarité, compatibilité avec le produit, avec l'inverse, avec le quotient
  - × lien avec la partie réelle et la partie imaginaire
- Résolution d'équations faisant intervenir un nombre complexe et son conjugué.
- Factorielle,  $p$ -combinaison et coefficient binomial
  - × définitions
  - × propriétés classiques sur les coefficients binomiaux (dont triangle de Pascal et formule de Vandermonde)
- Formule du binôme de Newton et variante
- Bijection entre  $\mathbb{C}$  et  $\mathbb{R}^2$
- Image d'un nombre complexe
- Affixe d'un point, d'un vecteur, du milieu d'un segment
- Module d'un nombre complexe
  - × définition
  - × propriétés : positivité, séparation, compatibilité avec le produit, l'inverse, le quotient
  - × module du conjugué
  - × inégalités triangulaires
- Ensemble  $\mathbb{U}$ 
  - × définition
  - × propriétés : stabilité par produit, par passage à l'inverse
- Angle orienté
- Argument d'un nombre complexe
  - × définition
  - × lien avec la partie réelle et la partie imaginaire
  - × propriétés : argument de  $\lambda z$ , de  $\bar{z}$ , de  $z_1 z_2$ , de  $\frac{1}{z}$ , de  $\frac{z_1}{z_2}$  caractérisation de  $z \in \mathbb{R}^*$  et  $z \in i\mathbb{R}$
  - × caractérisation de l'alignement de 3 points 2 à 2 distincts
  - × caractérisation d'un angle droit
- Interprétations géométriques :
  - × du conjugué
  - × du module
  - × d'un argument
  - × de l'inégalité triangulaire
  - × des ensembles  $\{z \in \mathbb{C} \mid |z - a| = r\}$ ,  $\{z \in \mathbb{C} \mid |z - a| \leq r\}$  et  $\{z \in \mathbb{C} \mid |z - a| < r\}$

- Forme trigonométrique / exponentielle d'un nombre complexe
- Propriétés de la fonction  $f : t \mapsto e^{it}$ 
  - × non surjectivité (si on considère  $f$  à valeurs dans  $\mathbb{C}$ )
  - × non injectivité
  - × propriété de morphisme de groupes
  - × formule de Moivre
  - × formules d'Euler
- Technique de mise en facteur de l'exponentielle de l'angle moitié
- Calculs de  $\sum_{k=0}^n \cos(kx)$ ,  $\sum_{k=0}^n \sin(kx)$
- Factorisation et linéarisation d'expressions trigonométriques

### Calcul d'intégrales sur un segment

- Intégration à vue
- Intégration par parties
- Changement de variables (les élèves doivent être capables de repérer des changements de variables affines et certains changement de variables usuels du type  $t = \cos(x)$  ou  $t = \sin(x)$ )



On sanctionnera fortement les points suivants :

- × toute confusion d'objets,
- × toute confusion variable libre / liée (ou muette),
- × tout oubli d'introduction de variable (cela rejoint le point précédent),
- × toute erreur de logique (absence ou erreur de connecteur logique par exemple),
- × tout manque de réflexe dans l'utilisation des structures de démonstration.