

Exponentielle complexe.

mercredi 27 mai 2020 09:08

linéarisation de $\sin^2 x$.

$$\begin{aligned}\sin^2 x &= (\sin x)^2 = \left(\frac{e^{ix} - e^{-ix}}{2i} \right)^2 = \frac{(e^{ix} - e^{-ix})^2}{(2i)^2} = \frac{(e^{ix})^2 - 2e^{ix} \cdot e^{-ix} + (e^{-ix})^2}{-4} \\ &= \frac{e^{2ix} - 2e^0 + e^{-2ix}}{-4} = \frac{e^{2ix} + e^{-2ix}}{-4} + \frac{-2}{-4} = \frac{e^{2ix} + e^{-2ix}}{2} \times \left(\frac{1}{2} \right) + \frac{1}{2} \\ &= \cos 2x \times \left(-\frac{1}{2} \right) + \frac{1}{2} = \frac{1 - \cos 2x}{2}\end{aligned}$$

$$\int_0^{\pi/2} \sin^2 x \, dx = \int_0^{\pi/2} \frac{1 - \cos 2x}{2} \, dx$$

$$\begin{aligned}&= \int_0^{\pi/2} \frac{1}{2} - \frac{1}{2} \cos 2x \, dx \\ &= \left[\frac{1}{2}x - \frac{1}{4} \sin(2x) \right]_0^{\pi/2}\end{aligned}$$

$$= \frac{1}{2} \times \frac{\pi}{2} - \frac{1}{4} \sin\left(2 \times \frac{\pi}{2}\right) - \left(\frac{1}{2} \times 0 - \frac{1}{4} \sin 0 \right)$$

$$= \frac{\pi}{4} - 0 - 0 = \frac{\pi}{4}$$

Cette primitive de $\sin u$
d' où l'évaluation

Primitive de $\cos x$ est $\sin x$

, de $\sin' x \cos u$ est : $\sin u$

Exponentielle complexe.

mercredi 27 mai 2020 09:41

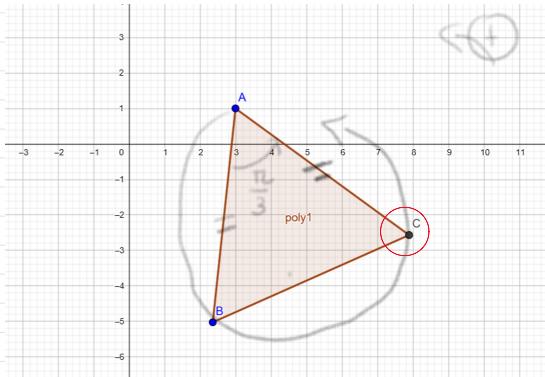
Exercice 205 page 274

205. Dans le repère $(O; \vec{u}, \vec{v})$ on considère trois points distincts Ω, M et M' d'affixes respectives ω, z et z' , tels que $\Omega M = \Omega M'$ et $(\overrightarrow{\Omega M}; \overrightarrow{\Omega M'}) = \theta$ (2π).

1. Donner la forme exponentielle du nombre complexe : $\frac{z' - \omega}{z - \omega}$.

2. En déduire que $z' = e^{i\theta}(z - \omega) + \omega$.

3. Application : On considère les points A et B d'affixes respectives $z_A = 3 + i$ et $z_B = 2 - 5i$. Déterminer l'affixe du point C tel que ABC soit un triangle équilatéral de sens direct.



$$1) \left| \frac{z' - \omega}{z - \omega} \right| = \frac{|z' - \omega|}{|z - \omega|} = \frac{|\Omega M'|}{|\Omega M|} = 1 \quad \text{car } \Omega M = \Omega M' \quad \text{et } \theta = \pi$$

$$\left| \frac{z' - \omega}{z - \omega} \right| = \left| \frac{z - \bar{\omega}}{z - \bar{\omega}} \right| = \Omega M' \quad \begin{array}{l} \text{affixe} \\ \text{de } \Omega \\ , \\ \text{affixe} \\ \text{de } \Omega \end{array}$$

$$\arg\left(\frac{z' - \omega}{z - \omega}\right) = \left(\overrightarrow{\Omega \bar{\Omega}}, \overrightarrow{\Omega \bar{\Omega}}\right) = \theta \pmod{2\pi}$$

$$\text{donc } \frac{z' - \omega}{z - \omega} = 1 \times e^{i\theta} = e^{i\theta}$$

$$2) z' - \omega = e^{i\theta} \times (z - \omega) \quad \boxed{z' = e^{i\theta} (z - \omega) + \omega}$$

$$3) \Omega M = \Omega M' \text{ et } (\overrightarrow{\Omega \bar{\Omega}}, \overrightarrow{\Omega \bar{\Omega}}) = \theta \pmod{2\pi}$$

Traduire que M' est l'image de M par la rotation de centre Ω et d'angle θ



ABC est équilatéral direct équivalent à C est l'image de B par la rotation de centre A et d'angle $\frac{2\pi}{3}$.

$$\Omega \rightarrow A$$

$$\Pi \rightarrow B$$

$$\Pi' \rightarrow C$$

$$z_C = e^{i\frac{2\pi}{3}} \times (z_B - z_A) + z_A$$

$$z_C = \left(\cos \frac{2\pi}{3} + i \sin \frac{2\pi}{3} \right) \otimes (2 - 5i - 3 - i) + 3 + i$$

$$z_C = \left(\frac{1}{2} + i \times \frac{\sqrt{3}}{2} \right) \times (-1 - 6i) + 3 + i$$

$$z_C = -\frac{1}{2} - 3i - i \frac{\sqrt{3}}{2} - 6i \times \frac{\sqrt{3}}{2} + 3 + i$$

$$z_C = -\frac{1}{2} + 3 + 3\sqrt{3} + i \left(-3 - \frac{\sqrt{3}}{2} + 1 \right)$$

$$\boxed{z_C = \frac{5}{2} + 3\sqrt{3} + i \left(-2 - \frac{\sqrt{3}}{2} \right)}$$

Exponentielle complexe.

mercredi 27 mai 2020 10:55

Formule de duplication

Formule de Flavie avec $n=2$.

$$(\cos \theta + i \sin \theta)^2 = \cos 2\theta + i \sin 2\theta.$$

$$\begin{aligned} (\cos \theta + i \sin \theta)^2 &= (\cos \theta)^2 + 2 \cos \theta \times i \sin \theta + (i \sin \theta)^2 \\ &= \cos^2 \theta - \sin^2 \theta + i \times 2 \cos \theta \sin \theta \end{aligned}$$

$$\text{donc } \left\{ \begin{array}{l} \cos 2\theta = \cos^2 \theta - \sin^2 \theta \\ \sin 2\theta = 2 \cos \theta \sin \theta \end{array} \right.$$

Formule de Flavie avec $n=3$

$$(\cos \theta + i \sin \theta)^3 = \cos 3\theta + i \sin 3\theta.$$

Hors programme pour préparer le supérieur : compléments non diffusés pendant la séance

: Calculer $\cos(\frac{\pi}{5})$, $\sin(\frac{\pi}{5})$, $\cos(\frac{2\pi}{5})$, $\sin(\frac{2\pi}{5})$. Posons $\theta = \frac{\pi}{5}$. On a $\sin(5\theta) = 0$. Or :

$$\begin{aligned} \sin(5\theta) &= \operatorname{Im}(\cos(\theta) + i \sin(\theta))^5 = 5 \times \cos^4(\theta) \times \sin(\theta) - 10 \times \cos^2(\theta) \times \sin^3(\theta) + \sin^5(\theta) \\ &= 5(1-\sin^2(\theta))^2 \times \sin(\theta) - 10(1-\sin^2(\theta)) \times \sin^3(\theta) + \sin^5(\theta) \\ &= 5\sin(\theta) - 20\sin^3(\theta) + 16\sin^5(\theta) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow 16\sin^4(\theta) - 20\sin^2(\theta) + 5 = 0$$

$$\text{On trouve } \sin^2(\theta) = \frac{10 \pm \sqrt{20}}{16} = \frac{5 \pm \sqrt{5}}{8}$$

La même formule s'applique pour $\theta = \frac{2\pi}{5}$. Donc :

$$\sin^2(\frac{\pi}{5}) = \frac{5 - \sqrt{5}}{8}$$

$$\sin^2(\frac{2\pi}{5}) = \frac{5 + \sqrt{5}}{8}$$

$$\Rightarrow \sin(\frac{\pi}{5}) = \frac{\sqrt{5 - \sqrt{5}}}{2\sqrt{2}}$$

$$\sin(\frac{2\pi}{5}) = \frac{\sqrt{5 + \sqrt{5}}}{2\sqrt{2}}$$

On en déduit :

$$\cos(\frac{\pi}{5}) = \frac{\sqrt{6+2\sqrt{5}}}{4} = \frac{\sqrt{5+1}}{4}$$

On en déduit :

$$\cos\left(\frac{\pi}{5}\right) = \frac{\sqrt{6+2\sqrt{5}}}{4} = \frac{\sqrt{5}+1}{4}$$

$$\cos\left(\frac{2\pi}{5}\right) = \frac{\sqrt{5}-1}{4}$$

Produit scalaire

mercredi 27 mai 2020 11:04

Exercice 50 question 1 page 311

Si dans un R.O.M $(O; \vec{i}, \vec{j})$: $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ alors $\vec{u} \cdot \vec{v} = x x' + y y'$

Ex: $\vec{u} \begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ -1 \end{pmatrix}$ $\vec{v} \begin{pmatrix} 2\sqrt{3} \\ 2 \end{pmatrix}$ dans un R.O.M donc $\vec{u} \cdot \vec{v} = \sqrt{3} \times 2\sqrt{3} + (-1) \times 2 = 6 - 2 = 4$.

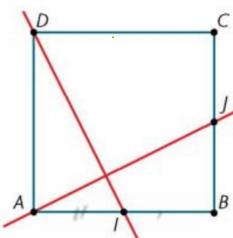
$\vec{u} \begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ -1 \end{pmatrix}$ $\vec{v} \begin{pmatrix} 4\sqrt{3} \\ 6 \end{pmatrix}$ dans un R.O.M dans $\vec{u} \cdot \vec{v} = \sqrt{3} \times 4\sqrt{3} + (-1) \times 6 = 12 - 6 = 6$.

Exercice 53 page 311

53. ABCD est un carré de côté 1 avec le point I milieu du segment [AB] et le point J milieu du segment [BC].

Démontrer que les droites (DI) et (AJ) sont orthogonales de deux façons :

- en choisissant puis utilisant un repère orthonormé;
- sans utiliser de repère.



On travaille dans le repère $(A; \vec{AB}, \vec{AD})$

$$A(0; 0) \quad B(1; 0) \quad D(0; 1)$$

$$C(1; 1) \quad I\left(\frac{1}{2}; 0\right) \quad J\left(1; \frac{1}{2}\right)$$

$$\vec{DI} \begin{pmatrix} \frac{1}{2} - 0 \\ 0 - 1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{AJ} \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{1}{2} \end{pmatrix}$$

$$\vec{DI} \cdot \vec{AJ} = \frac{1}{2} \times 1 + (-1) \times \frac{1}{2} = 0$$

On peut conclure que \vec{DI} et \vec{AJ} sont orthogonaux donc (DI) et (AJ) orthogonales.

grâce à la relation de Chado.

$$\vec{DI} \cdot \vec{AJ} = (\vec{DA} + \vec{AI}) \cdot (\vec{AB} + \vec{BJ})$$

$$= \underbrace{\vec{DA} \cdot \vec{AB}}_{=0} + \underbrace{\vec{DA} \cdot \vec{BJ}}_{\text{car } \vec{DA} \text{ et } \vec{AB} \text{ orthog}} + \underbrace{\vec{AI} \cdot \vec{AB}}_{=0} + \underbrace{\vec{AI} \cdot \vec{BJ}}_{\text{car } \vec{AI} \parallel \vec{BJ}}$$

$$= -\underbrace{\vec{DA} \times \vec{BJ}}_{\text{car } \vec{DA} \text{ et } \vec{BJ} \text{ sont colinéaires de sens contraire}} + \underbrace{\vec{AI} \times \vec{AB}}_{\text{car } \vec{AI} \text{ et } \vec{AB} \text{ sont colinéaires de m\^eme sens}}$$

$$= -1 \times \frac{1}{2} + \frac{1}{2} \times 1 = 0$$

ABCD est un carré de côté 1
donc $AB = AD = 1$

$$I = m[\vec{AB}] \text{ donc } AI = \frac{1}{2}$$

$$J = m[\vec{BC}] \text{ donc } BJ = \frac{1}{2}$$