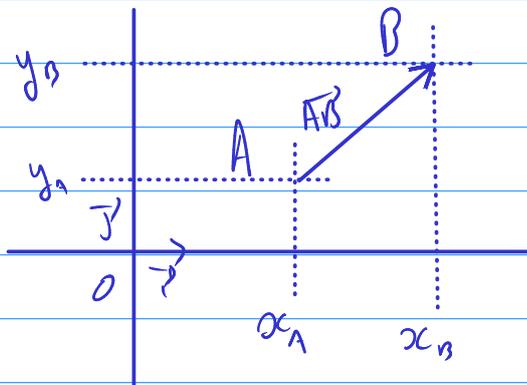


CMX: Maths

* Nombres complexes et géom



$$\vec{AB} \begin{pmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \end{pmatrix} \quad z_{\vec{AB}} = (x_B - x_A) + i(y_B - y_A)$$

$$z_{\vec{AB}} = z_B - z_A \Rightarrow AB = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2} = |z_{\vec{AB}}|$$

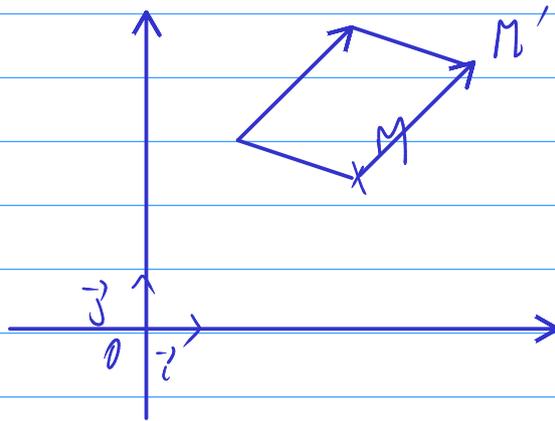
$$AB = |z_B - z_A|$$

Si \vec{v}^1 et \vec{v}^2 ont pour affixe z et z' ;

$$\text{alors } \theta = (\vec{v}^1, \vec{v}^2) = \arg\left(\frac{z'}{z}\right) [2\pi]$$

$$(\vec{AB}, \vec{A'B'}) = \arg\left(\frac{z_{B'} - z_{A'}}{z_B - z_A}\right)$$

Quelques transformations géométriques



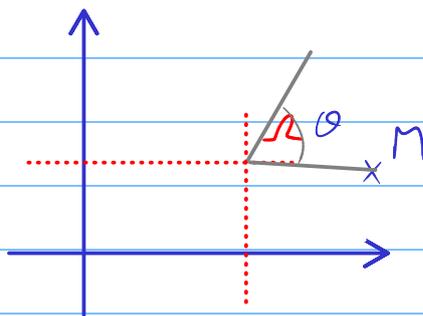
translation de vecteur \vec{u} d'affixe z_0 .

Soit z l'affixe de M
 z' l'affixe de M'
 $t_{\vec{u}}$ la transl. de vecteur \vec{u}

$$M' = t_{\vec{u}}(M) \Leftrightarrow \overrightarrow{MM'} = \vec{u} \Leftrightarrow z' - z = z_0 \Leftrightarrow z' = z + z_0$$

$$\vec{u} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} \quad M = (-1; 2) \Rightarrow z' = -1 + 2i + 2 + 3i = 5i + 1 \quad M'(1, 5)$$

* Rotation de centre Ω , d'affixe ω et d'angle $\theta \in \mathbb{R}$



$$M' = \text{Rot}_{\Omega, \theta}(M) \Leftrightarrow \begin{cases} (\widehat{\Omega M'}; \Omega M) = \theta \\ \Omega M = \Omega M' \end{cases}$$

$$M, M' \neq \Omega$$

$$(\widehat{\Omega M'}; \widehat{\Omega M}) = \theta [2\pi] \Leftrightarrow \arg\left(\frac{z' - \omega}{z - \omega}\right) = \theta [2\pi]$$

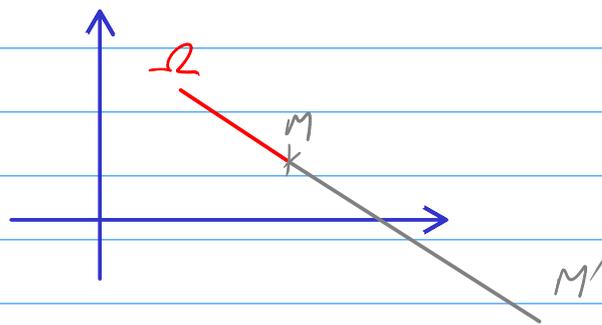
$$\Omega M = \Omega M' \Leftrightarrow |z - \omega| = |z' - \omega| \Leftrightarrow \left|\frac{z' - \omega}{z - \omega}\right| = 1$$

$$M' = \text{Rot}_{\Omega, \theta}(M) \Leftrightarrow \frac{z' - \omega}{z - \omega} = e^{i\theta} \Leftrightarrow z' = \omega + e^{i\theta}(z - \omega)$$

Si $\Omega = (0; 0)$, alors $\omega = 0$ et on obtient :

$$z' = e^{i\theta} \times z$$

* Homothétie de centre Ω d'affixe ω et de rapport $k \in \mathbb{R}$



$H_{\mathbb{R}, k}$ l'homothétie de centre Ω et de rapport k

$$\begin{aligned} M' = H_{\mathbb{R}, k}(M) &\Leftrightarrow \overrightarrow{\Omega M'} = k \overrightarrow{\Omega M} \\ &\Leftrightarrow z' - \omega = k(z - \omega) \\ &\Leftrightarrow z' = \omega + k(z - \omega) \end{aligned}$$

Lieu de points.

Soient A, B deux points du plan, $k \in \mathbb{R}_+^*$,

L'ensemble des points M dans le plan tq $\frac{MA}{MB} = k$

- * La médiatrice du segment $[A;B]$ si $K=1$
- * Un cercle sinon.

Chapitre 4: Polynômes / Fract^o rationnelles

Dans le chapitre, $K = \mathbb{R}$ ou \mathbb{C} .

On appelle polynômes à coefficients dans K une expression du type:

$$P(X) = a_0 + a_1 X + a_2 X^2 + \dots + a_n X^n, \quad a_i \in K \text{ et } n \in \mathbb{N}$$

Le degré de P est le plus grand entier $n \in \mathbb{N}$, tel que $a_n \neq 0$.

$$P(X) = 1 + 3X + X^4 + 5X^6 \quad \deg(P) = 6$$

$$Q(X) = 2,$$

$$\deg(Q) = 0$$

$$R(X) = 0$$

$$\deg(R) = -\infty \text{ (convention).}$$

Notat^o:

$K[X]$ désigne l'ensemble des polynômes à coeff dans K .

$K_n[X]$ désigne l'ensemble des polynômes à coeff dans K . et degré $\leq n$

Opérat^o sur les polynômes

$$\text{Soit } P(X) = \sum_{k=0}^n a_k X^k, \quad Q(X) = \sum_{k=0}^m b_k X^k$$

$$P(X) + Q(X) = \sum_{k=0}^n (a_k + b_k) X^k.$$

$$\lambda \in K, \lambda P(X) = \sum_{k=0}^n \lambda a_k X^k$$

$$P(X)Q(X) = \sum_{k=0}^{2n} c_k X^k, \quad c_k = \sum_{i+j=k} a_i b_j$$

$$P(X) = 1 + 2X + X^2$$

$$Q(X) = 2 - 2X + 3X^2 + 4X^4$$

$$\begin{aligned} 2P(X) + Q(X) &= 2 + 4X + 2X^2 + 2 - 2X + 3X^2 + 4X^4 \\ &= 4 + 2X + 5X^2 + 4X^4 \end{aligned}$$

$$P(X)Q(X) = (1 + 2X + X^2)(2 - 2X + 3X^2 + 4X^4)$$

$$\begin{aligned} &= 2 - 2X + 3X^2 + 4X^4 + 4X - 4X^2 + 6X^3 + 8X^5 + 2X^2 - 2X^3 + 3X^4 + 4X^6 \\ &= 2 + 2X + X^2 + 4X^3 + 7X^4 + 8X^5 + 4X^6 \end{aligned}$$

$$P(X)Q(X) = 2 + 2X$$

$$a_0 b_0; \quad a_0 b_1 + a_1 b_0; \quad a_0 b_2 + a_1 b_1 + a_2 b_0; \quad \dots$$

Remarque :

$$\textcircled{1} \deg(P+Q) \leq \max(\deg P, \deg Q)$$

$$\deg(P+Q) = \max(\deg P, \deg Q) \Leftrightarrow \begin{cases} \deg(P) \neq \deg(Q) \text{ ou} \\ \deg P = \deg Q \text{ et } a_n \neq b_n \end{cases}$$

où a_n et b_n sont les coeff dominants.

$$\textcircled{2} \deg(PQ) = \deg P + \deg Q$$

$$\textcircled{3} \forall \lambda \in \mathbb{K}^*, \deg(\lambda P) = \deg(P).$$

Théorème de la division euclidienne quotient ← reste.

Soit $A, B \in \mathbb{K}[X]$, $B \neq 0$, $\exists!$ $(Q, R) \in \mathbb{K}[X]^2$ tq :

$$A(X) = B(X)Q(X) + R(X) \text{ et } \deg(R) < \deg(B).$$

$$A(X) = X^4 + 2X^2 + X - 1$$

$$B(X) = X^2 - X + 1$$

$$\begin{array}{r|l}
 X^4 + 2X^2 + X - 1 & X^2 - X + 1 \\
 \hline
 X^4 - X^3 + X^2 & \\
 \hline
 +X^3 + X^2 + X - 1 & \\
 -X^3 - X^2 + X & \\
 \hline
 2X^2 - 1 & \\
 -2X^2 - 2X + 2 & \\
 \hline
 2X + 1 &
 \end{array}$$

