

Exercices

Rappels et notation

I - Préliminaires :

montrons que $(\mathbb{R} \times \mathbb{R}, +, \times)$ est un corps.

* mq $(\mathbb{R} \times \mathbb{R}, +)$ est un groupe commutatif.

$$\begin{aligned} \text{i)} \quad [(a, b) + (c, d)] + (e, f) &= (a+c, b+d) + (e, f) \\ &= (a+c+e, b+d+f) \\ &= (a, b) + (c+e, d+f) \\ &= (a, b) + [(c, d) + (e, f)] \end{aligned}$$

$$\text{ii)} \quad (a, b) + (0, 0) = (0, 0) + (a, b) = (a, b)$$

$$\text{iii)} \quad (a, b) + (-a, -b) = (a-a, b-b) = (0, 0)$$

$$\begin{aligned} \text{iv)} \quad (a, b) + (c, d) &= (a+c, b+d) \\ &= (c+a, d+b) \\ &= (c, d) + (a, b) \end{aligned}$$

* mq \times est distributive par rapport à $+$ à gauche.

$$\begin{aligned} (a, b) \times [(c, d) + (e, f)] &= (a, b) \times (c+e, d+f) \\ &= (a(c+e) - b(d+f), a(d+f) + b(c+e)) \\ &= (ac+ae - bd-bf, ad+af + bc+be) \\ &= (ac - bd, ad+bc) + (ae - bf, af+be) \\ &= (a, b) \times (c, d) + (a, b) \times (e, f) \end{aligned}$$

* mq $(\mathbb{R} \times \mathbb{R}, \times)$ est un groupe commutatif.

$$\begin{aligned} \text{i)} \quad [(a, b) \times (c, d)] \times (e, f) &= (ac - bd, ad+bc) \times (e, f) \\ &= ((ac-bd)e - (ad+bc)f, (ac-bd)f + (ad+bc)e) \\ &= (ace - bde - adf - bcf, acf - bdf + ade + bce) \\ &= (a(ce - df) - b(cf + de), a(cf + de) + b(ce - df)) \\ &= (a, b) \times (ce - df, cf + de) \\ &= (a, b) \times [(c, d) \times (e, f)] \end{aligned}$$

$$\text{ii)} \quad (a, b) \times (1, 0) = (1, 0) \times (a, b) = (a, b)$$

$$\begin{aligned} \text{iii)} \quad (a, b) \times (a', b') &= (1, 0) \Leftrightarrow (aa' - bb', ab' + a'b) = (1, 0) \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} aa' - bb' = 1 \\ ab' + a'b = 0 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} a'(a + \frac{b^2}{a}) = 1 \\ b' = -\frac{a'b}{a} \end{cases} \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a' = \frac{a}{a^2+b^2} \\ b' = -\frac{b}{a^2+b^2} \end{cases}$$

$$\text{d'où: } (a,b) \times \left(\frac{a}{a^2+b^2}, -\frac{b}{a^2+b^2} \right) = (1,0)$$

$$\begin{aligned} \text{iv) } (a,b) \times (c,d) &= (ac-bd, ad+bc) \\ &= (ca-db, cb+da) \\ &= (c,d) \times (a,b) \end{aligned}$$

*mq \times est distributive par rapport à + à droite.

puisque $(\mathbb{R} \times \mathbb{R}, \times)$ est commutatif :

$$\begin{aligned} \text{donc: } [(a,b) + (c,d)] \times (e,f) &= (e,f) \times [(a,b) + (c,d)] \\ &= (e,f) \times (a,b) + (e,f) \times (c,d) \\ &= (a,b) \times (e,f) + (c,d) \times (e,f) \end{aligned}$$

Résoudre dans $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$ l'équation: $(a,b)^2 = (-1,0)$

$$\begin{aligned} (a,b)^2 = (-1,0) &\Leftrightarrow (a,b) \times (a,b) = (-1,0) \\ &\Leftrightarrow (a^2-b^2, 2ab) = (-1,0) \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} a^2-b^2 = -1 \\ 2ab = 0 \end{cases} \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a^2-b^2 = -1 \\ a=0 \text{ ou } b=0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a^2-b^2 = -1 \\ a=0 \end{cases} \text{ ou } \begin{cases} a^2-b^2 = -1 \\ b=0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -b^2 = -1 \\ a=0 \end{cases} \text{ ou } \begin{cases} a^2 = -1 \\ b=0 \end{cases} \text{ Impossible (dans } \mathbb{R} \times \mathbb{R} \text{)}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} b^2 = 1 \\ a=0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} b=1 \\ a=0 \end{cases} \text{ ou } \begin{cases} b=-1 \\ a=0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow (a,b) = (0,1) \text{ ou } (a,b) = (0,-1)$$

Exercice 2

Résoudre dans \mathbb{C} :

$$z^4 = 16\left(\frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{1}{2}i\right) \quad ; \quad z^2 + 2zi - 4i - 1 = 0$$

$$z^2 = \frac{3\sqrt{2}}{2} + i\frac{3\sqrt{2}}{2} \quad ; \quad 4z^2 + 3z + 7 = 0$$

$$z^2 = 16i$$

Solution:

$$\bullet 4z^2 + 3z + 7 = 0$$

$$\Delta = 9 - 4 \times 4 \times 7$$

$$= 9 - 112$$

$$= -103 < 0$$

$$\text{donc: } z_1 = -\frac{3+i\sqrt{103}}{8} ; z_2 = -\frac{3-i\sqrt{103}}{8}$$

$$\bullet z^4 = 16\left(\frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{1}{2}i\right)$$

$$z^4 = 16\left(\frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{1}{2}i\right)$$

$$= 16\left(\cos\left(\frac{\pi}{6}\right) + i\sin\left(\frac{\pi}{6}\right)\right)$$

$$= 16e^{i\frac{\pi}{6}}$$

$$\text{posons: } z = re^{i\theta}$$

$$\begin{cases} r^4 = 16 \\ 4\theta = \frac{\pi}{6} + 2K\pi \text{ avec } 0 \leq K < 4 \end{cases}$$

$$\begin{cases} r = 2 \\ 4\theta = \frac{\pi}{6} + 2K\pi \text{ avec } 0 \leq K < 4 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} r = 2 \\ 4\theta = \frac{\pi}{6} + 2K\pi \text{ avec } 0 \leq K < 4 \end{cases}$$

$$\text{donc: } z_0 = 2e^{i\frac{\pi}{24}} ; z_1 = 2e^{i\frac{13\pi}{24}} ; z_2 = 2e^{i\frac{25\pi}{24}} ; z_3 = 2e^{i\frac{37\pi}{24}}$$

$$\bullet z^2 = \frac{9\sqrt{2}}{2} + i\frac{9\sqrt{2}}{2}$$

$$z^2 = \frac{9\sqrt{2}}{2} + i\frac{9\sqrt{2}}{2}$$

$$= 9\left(\frac{\sqrt{2}}{2} + i\frac{\sqrt{2}}{2}\right)$$

$$= 9\left(\cos\left(\frac{\pi}{4}\right) + i\sin\left(\frac{\pi}{4}\right)\right)$$

$$= 9e^{i\frac{\pi}{4}}$$

$$\begin{cases} r^2 = 9 \\ 2\theta = \frac{\pi}{4} + 2K\pi ; 0 \leq K < 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} r = 3 \\ 2\theta = \frac{\pi}{4} + 2K\pi ; 0 \leq K < 1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} r^2 = 9 \\ 2\theta = \frac{\pi}{4} + 2K\pi ; 0 \leq K < 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} r = 3 \\ 2\theta = \frac{\pi}{4} + 2K\pi ; 0 \leq K < 1 \end{cases}$$

$$\text{donc: } z_0 = 3e^{i\frac{\pi}{8}} ; z_1 = 3e^{i\frac{9\pi}{8}}$$

$$\bullet z^2 = 16i$$

$$z^2 = 16i$$

$$= 16(0 + i1)$$

$$= 16\left(\cos\left(\frac{\pi}{2}\right) + i\sin\left(\frac{\pi}{2}\right)\right)$$

$$= 16e^{i\frac{\pi}{2}}$$

$$\begin{cases} r^2 = 16 \\ 2\theta = \frac{\pi}{2} + 2K\pi ; 0 \leq K < 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} r = 4 \\ 2\theta = \frac{\pi}{2} + 2K\pi ; 0 \leq K < 1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} r^2 = 16 \\ 2\theta = \frac{\pi}{2} + 2K\pi ; 0 \leq K < 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} r = 4 \\ 2\theta = \frac{\pi}{2} + 2K\pi ; 0 \leq K < 1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} r = 4 \\ 2\theta = \frac{\pi}{2} + 2K\pi ; 0 \leq K < 1 \end{cases}$$

$$\begin{cases} r = 4 \\ 2\theta = \frac{\pi}{2} + 2K\pi ; 0 \leq K < 1 \end{cases}$$

donc: $z_0 = 4e^{i\frac{\pi}{4}}$; $z_1 = 4e^{i\frac{5\pi}{4}}$

2ème méthode: on pose: $z = a + ib$

$$z^2 = 16i \Rightarrow (a+ib)^2 = 16i$$

$$\Rightarrow a^2 + 2iab - b^2 = 16i$$

$$\Rightarrow \begin{cases} a^2 - b^2 = 0 \\ 2ab = 16 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} a^2 = b^2 \\ ab = 8 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} a = b \\ ab = 8 \end{cases} \quad \text{ou} \quad \begin{cases} a = -b \\ ab = 8 \end{cases} \quad \text{Impossible (car } a \text{ et } b \text{ m même signe)}$$

$$\Rightarrow a = b = \pm 2\sqrt{2}$$

donc: $z_1 = 2\sqrt{2} + 2\sqrt{2}i$; $z_2 = -2\sqrt{2} - 2\sqrt{2}i$

$$\bullet z^2 + 2iz - 4i - 1 = 0$$

$$\Delta = (2i)^2 - 4(-4i - 1)$$

$$= -4 + 16i + 4$$

$$= 16i$$

on pose: $t^2 = 16i$

d'où: $x_0 = 4e^{i\frac{\pi}{4}} = 4\frac{\sqrt{2}}{2} + i\frac{4\sqrt{2}}{2}$

$$x_1 = 4e^{i\frac{5\pi}{4}} = -4\frac{\sqrt{2}}{2} - i\frac{4\sqrt{2}}{2}$$

donc:

$$\begin{aligned} z_2 &= \frac{-b + x_0}{2a} \\ &= \frac{-2i + \frac{4\sqrt{2}}{2} + i\frac{4\sqrt{2}}{2}}{2} \\ &= -i + \sqrt{2} + i\sqrt{2} \\ &= \sqrt{2} + (\sqrt{2} - 1)i \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} z_2 &= \frac{-b + x_1}{2a} \\ &= \frac{-2i - \frac{4\sqrt{2}}{2} - i\frac{4\sqrt{2}}{2}}{2} \\ &= -i - \sqrt{2} - i\sqrt{2} \\ &= -\sqrt{2} - (\sqrt{2} + 1)i \end{aligned}$$

2ème méthode: $z^2 + 2iz - 4i - 1 = 0$

$$z^2 + 2iz - 1 - 4i = 0$$

$$(z+i)^2 - 4i = 0$$

$$(z+i)^2 - t^2 = 0 \quad \text{avec } t = 4i$$

$$(z+i-t)(z+i+t) = 0$$

$$z+i-t = 0 \quad \text{ou} \quad z+i+t = 0$$

$$z = t - i \quad \text{ou} \quad z = -t - i$$

Chapitre préliminaire :

Rappel et Notations

I. L'ensemble des nombres complexes :

1. Un nombre complexe :

Un nombre complexe peut être vu de différente manière, il provient de l'impossibilité de trouver une solution dans \mathbb{R} de l'équation $x^2 = -1$.

On peut définir \mathbb{C} comme l'ensemble des couples (a, b) de \mathbb{R}^2 muni des opérations :

• Addition : $(a, b) + (c, d) = (a + c, b + d)$

• Multiplication : $(a, b) \times (c, d) = (ac - bd, ad + bc)$

Algébriquement, nous pouvons montrer que \mathbb{C} muni de ces deux lois est un corps commutatif (tout polynôme non constant à coefficients dans \mathbb{C} admet au moins une solution).

De plus, on a : $(0, 1)^2 = (0, 1) \times (0, 1)$
 $= (-1, 0)$

en posant $i = (0, 1)$ et en définissant un homomorphisme surjectif :

$$\begin{aligned} p: \mathbb{R}^2 &\longrightarrow \mathbb{R} \\ (a, b) &\longmapsto a \end{aligned}$$

on identifie \mathbb{R} par $p(\mathbb{R}^2)$:

$$p_1(1, 0) = 1 \quad ; \quad p_2(0, 1) = i$$

$$(x, y) = (x, 0) + (0, y) = x(1, 0) + y(0, 1) = x + iy$$

$$\mathbb{R}^2 \simeq \mathbb{C}$$

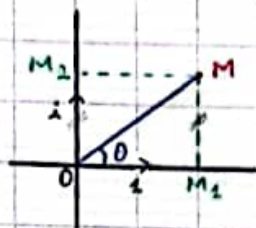
Géométriquement, lorsqu'on rapporte le plan complexe à un repère (O, I, J) avec $OI = 1$ et $OJ^2 = -1$,

Le nombre complexe $z = x + iy$ est représenté par un point unique M tel que $M_1(x, 0)$ est la projection de M sur (O, OI) et $M_2(0, y)$ est la projection de M sur (O, OJ) .

• (x, y) sont les affixes de M , notons : $x = \operatorname{Re}(z)$ et $y = \operatorname{Im}(z)$

• \mathbb{C} est un \mathbb{C} -espace vectoriel de dimension 1 ; c'est aussi un \mathbb{R} -espace vectoriel de dimension 2, engendré par $\{(1, 0), (0, 1)\}$

- Donc, on peut rapporter l'espace complexe \mathbb{C} à un plan vectoriel, et on a:

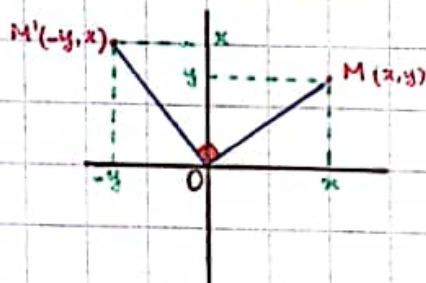


Lorsqu'on considère que le repère est orthonormé, on a:

$$\begin{aligned} OM^2 &= OM_1^2 + M_1M^2 \\ &= OM_1^2 + OM_2^2 \\ &= x^2 + y^2 \end{aligned}$$

d'où: $OM = \sqrt{x^2 + y^2}$

- Par conséquent: $z = |z| \left(\frac{x}{|z|} + i \frac{y}{|z|} \right)$ avec: $\frac{x^2}{|z|^2} + \frac{y^2}{|z|^2} = 1$
posons: $\frac{x}{|z|} = \cos \theta$ et $\frac{y}{|z|} = \sin \theta$ avec: $\theta = (\overrightarrow{OM_1}, \overrightarrow{OM})$
- C'est ainsi, on trouve l'écriture trigonométrique (forme polaire) d'un nombre complexe: $z = r(\cos \theta + i \sin \theta)$ avec: $r \in \mathbb{R}^+$ et $0 \leq \theta < 2\pi$
- Lorsqu'on multiplie le nombre complexe par i nous transformons son image M par une rotation de centre O et d'angle $\frac{\pi}{2}$:



Analytiquement:

- Soient $z = x + iy$ avec $(x, y) \in \mathbb{R}^2$,

On définit le conjugué de z par $\bar{z} = x - iy$, et on a:

$$|z|^2 = z\bar{z} = x^2 + y^2$$

- Soient z_1 et z_2 deux nombres complexes,

On définit $d(z_1, z_2) = |z_1 - z_2|$ la distance entre z_1 et z_2 (voir TD 1)

a - Opérations:

Soient $z_1 = x_1 + iy_1$ et $z_2 = x_2 + iy_2$ deux nombres complexes,

Selon la construction algébrique, on définit:

$$\bullet z_1 + z_2 = (x_1 + x_2) + i(y_1 + y_2); \quad (\operatorname{Re}(z_1 + z_2) = \operatorname{Re}(z_1) + \operatorname{Re}(z_2) \text{ et } \operatorname{Im}(z_1 + z_2) = \dots \\ \dots \operatorname{Im}(z_1) + \operatorname{Im}(z_2))$$

$$\bullet z_1 \times z_2 = (x_1 x_2 - y_1 y_2) + i(x_1 y_2 + x_2 y_1); \quad (\operatorname{Re}(z_1 z_2) = \operatorname{Re}(z_1) \operatorname{Re}(z_2) - \operatorname{Im}(z_1) \operatorname{Im}(z_2) \\ \text{et } \operatorname{Im}(z_1 z_2) = \operatorname{Re}(z_1) \operatorname{Im}(z_2) + \operatorname{Re}(z_2) \operatorname{Im}(z_1))$$

$$\bullet z_1 - z_2 = (x_1 - x_2) + i(y_1 - y_2);$$

$$\bullet \frac{z_1}{z_2} = \frac{x_1 + i y_1}{x_2 + i y_2} \\ = \frac{(x_1 + i y_1)(x_2 - i y_2)}{(x_2 + i y_2)(x_2 - i y_2)} \\ = \frac{x_1 x_2 + y_1 y_2}{x_2^2 + y_2^2} + i \frac{x_2 y_1 - x_1 y_2}{x_2^2 + y_2^2}$$

$$\bullet z_1 = z_2 \Leftrightarrow x_1 = x_2 \text{ et } y_1 = y_2$$

b - Convergence d'une suite :

On dit qu'une suite (z_n) converge vers z et on note :

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} z_n = z \text{ ou } z_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} z \Leftrightarrow \lim_{n \rightarrow +\infty} |z_n - z| = 0 \\ \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0, \exists n_0 \in \mathbb{N}, \forall n \geq n_0, |z_n - z| < \varepsilon$$

Proposition :

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} z_n = z \Leftrightarrow \lim_{n \rightarrow +\infty} \operatorname{Re}(z_n) = \operatorname{Re}(z) \text{ et } \lim_{n \rightarrow +\infty} \operatorname{Im}(z_n) = \operatorname{Im}(z) \quad (\text{Voir Recherche})$$

• Les règles du calcul concernant la limite d'une somme, d'une différence, d'un produit ou d'un quotient restent valables. (Voir Recherche)

• Infini Complexe : Le plan achevé $\bar{\mathbb{C}}$ s'obtient du plan complexe \mathbb{C} par adjonction d'un point ∞ à l'infini : $\bar{\mathbb{C}} = \mathbb{C} \cup \{\infty\}$

Définition :

$$z_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} \infty \Leftrightarrow |z_n| \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} +\infty$$

Proposition :

$$\bullet z_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} \infty \text{ si et seulement si } \frac{1}{z_n} \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} 0$$

$$\bullet z_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} \infty \text{ et } w_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} a \text{ implique } z_n + w_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} \infty$$

$$\bullet z_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} \infty \text{ et } w_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} a \neq 0 \text{ implique } z_n w_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} \infty$$

• Toute suite de points de $\bar{\mathbb{C}}$ contient donc une sous-suite convergente vers un point de $\bar{\mathbb{C}}$.

• De plus muni de la distance d , $(\bar{\mathbb{C}}, d)$ est un espace métrique complet, c-à-d que le critère de Cauchy est validé : $(z_n)_{n \in \mathbb{N}} \text{ CV} \Leftrightarrow \lim_{n, m \rightarrow +\infty} |z_n - z_m| = 0$

Définition :

- Le disque ouvert de centre a et de rayon r est :

$$D(a, r) = \{z \in \mathbb{C} / |z - a| < r\} \quad (a \in D(a, r))$$

- Le disque fermé de centre a et de rayon r est :

$$\bar{D}(a, r) = \{z \in \mathbb{C} / |z - a| \leq r\} \quad (a \in \bar{D}(a, r))$$

- Le disque pointé de centre a et de rayon r est :

$$D'(a, r) = \{z \in \mathbb{C} / 0 < |z - a| < r\} \quad (a \notin D'(a, r))$$

II - Fonction continue :

1 - Limite de fonction :

On dit que $f(z)$ tend vers une limite l lorsque z tend vers z_0 , et on écrit :

$$\lim_{z \rightarrow z_0} f(z) = l \Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0, \exists \delta > 0, \forall z \in \mathbb{C}, |z - z_0| < \delta \Rightarrow |f(z) - l| < \varepsilon$$

Proposition :

- Quand la limite existe, elle est unique.

Soit f une fonction complexe,

Soit $z_0 \in \mathbb{C}$,

Supposons que f admet l et l' comme limites en z_0 avec $l \neq l'$,

Soit $\varepsilon = \frac{|l - l'|}{4} > 0$,

$$\exists \delta_1 > 0, \forall z \in \mathbb{C}, |z - z_0| < \delta_1 \Rightarrow |f(z) - l| < \varepsilon$$

$$\exists \delta_2 > 0, \forall z \in \mathbb{C}, |z - z_0| < \delta_2 \Rightarrow |f(z) - l'| < \varepsilon$$

On pose : $\delta = \min(\delta_1, \delta_2)$

donc pour tout $z \in \mathbb{C}$ tel que $|z - z_0| < \delta$:

$$|l - l'| = |l - f(z) + f(z) - l'|$$

$$\leq |f(z) - l| + |f(z) - l'|$$

$$< \varepsilon + \varepsilon$$

$$< 2\varepsilon$$

$$\text{d'où : } |l - l'| < \frac{|l - l'|}{2} \quad \text{"Absurde"}$$

$$\text{Ainsi : } l = l'$$

d'où l'unicité.

- Les propriétés classiques concernant la limite d'une somme, d'un produit, d'un rapporteur de deux fonctions, s'étendent du cas réel au cas complexe. (Voir Recherche)

2. Fonction continue :

- Soit z_0 un point où la fonction f prend la valeur $f(z_0)$.

On dit que $f(z)$ est continue en z_0 si et seulement si : $\lim_{z \rightarrow z_0} f(z) = f(z_0)$

c-à-d : $\forall \epsilon > 0, \exists \delta > 0, \forall z \in \mathbb{C}, |z - z_0| < \delta \Rightarrow |f(z) - f(z_0)| < \epsilon$

- La fonction $f(z)$ est continue dans Ω si et seulement si elle est continue en tout point de Ω , où Ω est une partie de \mathbb{C} .

Remarque :

Le point à l'infini est définie par l'image de l'origine par la transformation $t = \frac{1}{z}$

- $\lim_{z \rightarrow \infty} f(z) = p$ si et seulement si $\forall \epsilon > 0, \exists \delta > 0, \forall z \in \mathbb{C}, |z| > \delta \Rightarrow |f(z) - p| < \epsilon$

- $\lim_{z \rightarrow z_0} f(z) = \infty$ si et seulement si $\forall \epsilon > 0, \exists \delta > 0, \forall z \in \mathbb{C}, |z - z_0| < \delta \Rightarrow |f(z)| > \epsilon$

- Notons que : Si $\lim_{z \rightarrow z_0} f(z) = p$ alors : $\lim_{z \rightarrow z_0} \overline{f(z)} = \overline{p}$ (Voir Recherche)

Proposition :

Soient $E \subset \mathbb{C}$ un ensemble, $z_0 \in E$, et $f: E \rightarrow \mathbb{C}$,

Les énoncés suivants sont équivalents :

1/ $\forall \epsilon > 0, \exists n(\epsilon, z_0) \in \mathbb{N}, \forall z \in E, |z - z_0| < \frac{1}{n} \Rightarrow |f(z) - f(z_0)| < \epsilon$

2/ Pour toute suite $(z_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de points de E convergeant vers z_0 , la suite $(f(z_n))_{n \in \mathbb{N}}$ converge vers $f(z_0)$

3/ L'image réciproque de tout ouvert de $f(E)$ est un ouvert de E .

Remarque :

Si le nombre $n(\epsilon, z_0)$ peut être choisi indépendamment de z_0 , on dit que f est uniformément continue sur E

Chapitre 1: Forme différentielle et Holomorphe

I - Dérivé et forme différentielle:

1 - Dérivé d'une fonction complexe:

Soit U un ouvert de \mathbb{C} et $z_0 \in U$,

Une fonction $f: U \rightarrow \mathbb{C}$ est dite \mathbb{C} -dérivable en z_0 si le nombre

$\lim_{z \rightarrow z_0} \frac{f(z) - f(z_0)}{z - z_0} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(z_0 + h) - f(z_0)}{h}$ (tel que $z \in U \setminus \{z_0\}$, et $h \in \mathbb{C} \setminus \{0\}$) existe et fini.

Cette limite, notée $f'(z_0)$, est appelée la dérivée de f en z_0 .

2 - Différentiabilité d'une fonction complexe:

La fonction f est différentiable en z si il existe un nombre complexe $f'(z)$ tel que, $\forall h \in \mathbb{C}$, $f(z+h) = f(z) + f'(z)h + o(|h|)$

Remarque:

Les règles de dérivation (somme, produit, quotient) sont les mêmes que celles utilisées en analyse réelle.

II - Holomorphe:

1 - Définition:

Une fonction f est dite holomorphe dans Ω si elle est dérivable en tout point de Ω .

Remarque:

On note $H(\Omega)$ (ou $\mathcal{O}(\Omega)$) l'ensemble de fonctions holomorphes.

Exercices:

- Montrer que:
- $H(\Omega)$ est un espace vectoriel.
 - $H(\Omega)$ est un anneau.
 - $H(\Omega)$ est un sous-algèbre de $C^1(\Omega)$.

Proposition:

Toute fonction dérivable en \mathbb{C} est continue; la réciproque est fautive.

f est dérivable en a ,

d'où f est dérivable en tout point de \mathbb{C} ,

Soit $z_0 \in \mathbb{C}$,

donc: f est dérivable en z_0 ,

$$\text{on a: } \lim_{z \rightarrow z_0} (f(z) - f(z_0)) = \lim_{z \rightarrow z_0} \frac{f(z) - f(z_0)}{z - z_0} (z - z_0) \\ = \left(\lim_{z \rightarrow z_0} \frac{f(z) - f(z_0)}{z - z_0} \right) \left(\lim_{z \rightarrow z_0} (z - z_0) \right) \\ = f'(z_0) \cdot 0$$

$$\text{d'où: } \lim_{z \rightarrow z_0} (f(z) - f(z_0)) = 0$$

$$\text{donc: } \lim_{z \rightarrow z_0} f(z) = f(z_0)$$

Alors: f est continue

Exemples:

Soit: $f: \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ (f est continue)
 $z \mapsto \bar{z}$

montrer que f n'est pas dérivable en z_0 :

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(z_0 + h) - f(z_0)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\overline{z_0 + h} - \bar{z}_0}{h} \\ = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\bar{z}_0 + \bar{h} - \bar{z}_0}{h} \\ = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\bar{h}}{h} \\ = \begin{cases} 1 & \text{si } \operatorname{Re}(h) = 0 \rightarrow \frac{\bar{h}}{h} = \frac{\overline{h_1 + ih_2}}{h_1 + ih_2} = \frac{h_1 - ih_2}{h_1 + ih_2} = 1 \\ -1 & \text{si } \operatorname{Im}(h) = 0 \rightarrow \frac{\bar{h}}{h} = \frac{h_1 - ih_2}{h_1 + ih_2} = \frac{h_1 - ih_2}{h_1 + ih_2} = -1 \end{cases}$$

donc: f n'est pas dérivable en z_0 ,

Remarque:

Malgré que $\mathbb{C} \approx \mathbb{R}^2$, la dérivabilité d'une fonction en \mathbb{R}^2 n'implique pas qu'elle est dérivable en \mathbb{C} .

III - Opérations sur les fonctions holomorphes:

1 - Proposition:

Soit U un ouvert de \mathbb{C} ,

Soient f et g deux fonctions holomorphes sur U ,

Alors:

- 1/ $f+g$ est holomorphe sur U ;
- 2/ fg est holomorphe sur U ;
- 3/ $\frac{f}{g}$ est holomorphe sur $U \setminus A$ avec $A = \{z \in \mathbb{C} / g(z) = 0\}$;
- 4/ Si f est holomorphe au voisinage de z_0 , et g au voisinage de $f(z_0)$, alors $g \circ f$ est holomorphe au voisinage de z_0 ;
- 5/ Les règles usuelles de dérivation s'appliquent.

$$(f+g)' = f' + g'$$

$$\left(\frac{f}{g}\right)' = -\frac{g'}{g^2}$$

$$(fg)' = f'g + fg'$$

$$\left(\frac{f}{g}\right)' = \frac{f'g - fg'}{g^2}$$

$$(\lambda f)' = \lambda f'$$

$$(g \circ f)' = f' \cdot g' \circ f$$

2 - Ensemble connexes

On dit qu'une partie $E \subset \mathbb{C}$ est connexe si elle vérifie l'une des propositions équivalentes suivantes :

- 1/ Il n'existe pas de partition de E en deux ouverts disjoints non vides.
- 2/ Il n'existe pas de partition de E en deux fermés disjoints non vides.
- 3/ Les seules parties ouvertes et fermées de E sont \emptyset et E .
- 4/ Toute application continue de E dans $\{0, 1\}$ est constante.

3 - Théorème :

Soient U un ouvert connexe de \mathbb{C} et $f: U \rightarrow \mathbb{C}$ un holomorphe.

Si $f' = 0$, alors f est constante sur U .

4 - Corollaire :

Soit U un ouvert de \mathbb{C} ,

Une fonction holomorphe sur U dont la dérivée est nulle et constante sur chaque composante connexe de U .

IV - Linéarité de la différentielle :

Soit f une fonction sur \mathbb{C} holomorphe, et considérons l'application :

$$\begin{array}{ccc} df: \mathbb{C} & \longrightarrow & \mathbb{C} \\ z & \longmapsto & f'(z_0)z \end{array} \quad \text{au voisinage de } z_0$$

Cette application df est linéaire

Trois espaces d'applications linéaires intérieurement :

- $L_{\mathbb{R}}(\mathbb{C}, \mathbb{C})$ espace vectoriel sur \mathbb{R} :

Les applications \mathbb{R} -linéaires de \mathbb{C} dans \mathbb{C} (où \mathbb{C} est identifié à \mathbb{R}^2 , en effet : $\mathbb{C} \simeq \mathbb{R}^2$). Donc, c'est identique à l'espace des applications \mathbb{R} -linéaires de \mathbb{R}^2 dans \mathbb{R}^2 noté $L_{\mathbb{R}}(\mathbb{R}^2, \mathbb{R}^2)$.

La différentielle $df(x_0, y_0)$ d'une application $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, définie par : $f(x+h_1, y+h_2) = f(x, y) + df(x_0, y_0)(h_1, h_2) + o(\|h_1, h_2\|)$ appartient à cet espace.

- $L_{\mathbb{C}}(\mathbb{C}, \mathbb{C})$ espace vectoriel sur \mathbb{C} :

Les applications \mathbb{R} -linéaires de \mathbb{C} dans \mathbb{C} (dimension = 2). Notons d_x et d_y les applications qui à $z = x + iy$ associe $\operatorname{Re}(z)$ et $\operatorname{Im}(z)$ respectivement, c-à-d: $\operatorname{Re}(z) = d_x(z) = d_x(x + iy) = x$ et $\operatorname{Im}(z) = d_y(z) = y$

Comme:
$$\begin{cases} d_x(1) = 1 & ; & d_x(i) = 0 \\ d_y(1) = 0 & ; & d_y(i) = 1 \end{cases}$$

Le couple (d_x, d_y) forme une \mathbb{C} -base de $L_{\mathbb{R}}^{\mathbb{C}}(\mathbb{C}, \mathbb{C})$

La considération de $d_z = d_x + id_y$ et $\bar{d}_z = d_x - id_y$ permet de désigner le couple (d_z, \bar{d}_z) comme étant \mathbb{C} -base du \mathbb{C} -espace vectoriel $L_{\mathbb{R}}^{\mathbb{C}}(\mathbb{C}, \mathbb{C})$

• $L_{\mathbb{C}}^{\mathbb{C}}(\mathbb{C}, \mathbb{C})$ espace vectoriel sur \mathbb{C} (dimension = 1):

Les applications de la forme $z \mapsto dz$ avec $d \in \mathbb{C}$,

Donc: d_z est une base de $L_{\mathbb{C}}^{\mathbb{C}}(\mathbb{C}, \mathbb{C})$

La multiplication par $f'(z_0)$ définit une similitude du plan complexe de rapport $|f'(z_0)|$ et d'angle $\arg f'(z_0)$

1. Applications \mathbb{C} -linéaires:

Les fonctions de \mathbb{C} dans \mathbb{C} et \mathbb{C} -linéaire sont de la forme $f(z) = dz$ tel que: $dz = (ax - by) + i(bx + ay)$

On peut définir $\tilde{f} \in L(\mathbb{R}^2, \mathbb{R}^2)$ par:

$$\tilde{f}: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \rho \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

2. Lemme:

Une application $f: \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ est \mathbb{C} -linéaire si et seulement si l'application $\tilde{f}: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ qui lui est associée est \mathbb{R} -linéaire et dont la matrice dans une base de \mathbb{R}^2 est de la forme $\begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix}$

3. Proposition:

Soient $f: U \rightarrow \mathbb{C}$ et $z_0 \in U$

f est holomorphe en z_0 si et seulement si \tilde{f} est \mathbb{R} -différentiable en z_0 et sa différentielle $d_{z_0} f$ au z_0 est une application \mathbb{C} -linéaire.

4. Théorème: "Cauchy Riemann"

Soit $U \subset \mathbb{C}$ un ouvert, et soit $z_0 = x_0 + iy_0 \in U$ et f une fonction telle que $f = P + iQ$

Les propriétés suivantes sont équivalentes:

- 1) La fonction $f: U \rightarrow \mathbb{C}$ est différentiable en z_0
- 2) L'application $\tilde{f}: U \rightarrow \mathbb{R}^2$ est \mathbb{R} -différentiable, et vérifie les conditions de Cauchy-Riemann :

$$\begin{cases} \frac{\partial \tilde{P}}{\partial x}(x_0, y_0) = \frac{\partial \tilde{Q}}{\partial y}(x_0, y_0) \\ \frac{\partial \tilde{P}}{\partial y}(x_0, y_0) = -\frac{\partial \tilde{Q}}{\partial x}(x_0, y_0) \end{cases}$$

- 3) L'application \tilde{f} est \mathbb{R} -différentiable en (x_0, y_0) , et sa matrice jacobienne est la représentation d'une similitude directe : $df_z(x_0, y_0) = \begin{pmatrix} \operatorname{Re} f'(z_0) & -\operatorname{Im} f'(z_0) \\ \operatorname{Im} f'(z_0) & \operatorname{Re} f'(z_0) \end{pmatrix}$

Chapitre 2 :

Intégration complexe

I. Arcs paramétriques :

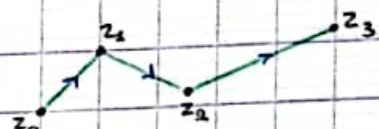
1. Définitions :

- On appelle arc paramétré, une application γ continue, définie sur un intervalle $[t_0, t_1]$ compact et à valeur dans \mathbb{C} .
- L'origine de l'arc γ est un point $z_0 = \gamma(t_0)$ et son extrémité est le point $z_1 = \gamma(t_1)$.
- Lorsque $z_0 = z_1$, on dit que γ est un lacet.
- Le support de γ est l'ensemble des points $\gamma(t)$ avec $t \in [t_0, t_1]$, on le note $\text{supp}(\gamma)$.

Exemples :

1) lignes polygonales :

$$\gamma(t) = \begin{cases} (1-t)z_0 + tz_1 \\ (1-t)z_1 + tz_2 \\ (1-t)z_2 + tz_3 \end{cases}$$



2) Cercle d'équation $x^2 + y^2 = R^2$ avec $R > 0$

on définit le lacet γ par : $\gamma = Re^{it}$ tel que $0 \leq t \leq 2\pi$

2. Remarques :

- L'orientation d'un arc est primordial dans le traitement de l'intégration dans le corps \mathbb{C} . C'est pour cela on définit le sens direct à partir de l'origine et par l'arc $\gamma(t) = Re^{it}$.
- Le sens inverse par l'arc $\gamma(t) = Re^{-it}$.
- Le fait de prendre $0 \leq t \leq 2\pi$ signifie que l'arc est parcouru une seule fois, on dit que c'est un lacet simple ou une courbe de Jordan.

3. Opérations sur les chemins :

a. Cas 1 :

Soient $\gamma_1 : [a_1, b_1] \rightarrow \mathbb{C}$ et $\gamma_2 : [a_2, b_2] \rightarrow \mathbb{C}$ deux chemins tel que $\gamma_1(b_1) = \gamma_2(a_2)$. Le chemin juxtaposé $\gamma_2 + \gamma_1$ (concaténé) de cette ordre est le chemin défini sur $[a_1, b_1 + b_2 - a_2]$ par :

$$(\gamma_2 + \gamma_1)(t) = \begin{cases} \gamma_1(t) & \text{si } t \in [a_1, b_1] \\ \gamma_2(t_2 + a_2 - b_1) & \text{si } t \in [b_1, b_1 + b_2 - a_2] \end{cases}$$

Dans ce cas : $\text{Im}(\gamma_2 + \gamma_1) = \text{Im}(\gamma_2) \cup \text{Im}(\gamma_1)$; Im signifie le chemin

b - Cas 2 : 2e chemin opposé :

Soit $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{C}$ un chemin,

On définit le chemin opposé δ par : $\delta: [a, b] \rightarrow \mathbb{C}$

$$\delta = -\gamma$$

$$t \mapsto \gamma(a+b-t)$$

Exemple :

La courbe $C = \{e^{it}; t \in [0, \frac{\pi}{2}]\} \cup \{(1-t)i + t(-1+i); t \in [0, 1]\}$ est un composé d'un arc et un segment.

4 - Définition :

Soit $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{C}$ un chemin de classe C^1 par morceaux,

On appelle longueur de γ le nombre $L(\gamma) = \int_a^b |\gamma'(t)| dt$

II - Intégration le long d'un chemin (ou une courbe ou un viligne) :

1 - Définition :

Soit D un chemin non vide de \mathbb{C} , et soit C une courbe paramétrique par un chemin de classe C^1 $\gamma: [a, b] \rightarrow D$

$$t \mapsto \gamma(t)$$

et soit f une fonction de D vers \mathbb{C} continue sur tout point du chemin

C . On appelle intégrale de f le long de la courbe C , et on la note

$$\int_C f(z) dz, \text{ le nombre complexe : } \int_C f(z) dz = \int_a^b f(\gamma(t)) \gamma'(t) dt$$

2 - Propriétés des intégrales :

Les propriétés classiques d'intégration dans \mathbb{R} restent valables pour l'intégration sur un chemin dans \mathbb{C} :

$$1) \int_\gamma (F_1(z) + F_2(z)) dz = \int_\gamma F_1(z) dz + \int_\gamma F_2(z) dz$$

$$2) \int_\gamma \lambda F(z) dz = \lambda \int_\gamma F(z) dz \text{ avec } \lambda \in \mathbb{C}$$

$$3) \int_{\gamma_1 + \gamma_2} F(z) dz = \int_{\gamma_1} F(z) dz + \int_{\gamma_2} F(z) dz$$

$$4) \int_{-\gamma} F(z) dz = - \int_\gamma F(z) dz$$

Sous la condition d'existence et γ un chemin de \mathbb{C} .

3 - Lemme :

$$\text{on a : } \left| \int_C F(z) dz \right| \leq L(\gamma) \sup_{z \in \text{supp}(\gamma)} |F(z)|$$

III - Fonctions analytiques :

1 - Définition :

Soient U un ouvert de \mathbb{C} et $f: U \rightarrow \mathbb{C}$ et $z_0 \in U$

- on dit que f est analytique en z_0 si $\exists r > 0$, $D(z_0, r) \subset U$, et il existe une série entière $\sum_{k=0}^{\infty} a_k z^k$ de rayon de convergence $\geq r$ telle que :

$$f(z) = \sum_{k=0}^{\infty} a_k (z - z_0)^k, \forall z \in D(z_0, r)$$

- on dit que f est analytique sur U si f est analytique en tout point de U

? 2 - Proposition :

- Si f est analytique sur U , alors f est différentiable sur U
- le développement en série de f coïncide avec son développement en Taylor, et on a : $f(z) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(z_0)}{n!} (z - z_0)^n$

3 - Définition :

Une fonction analytique sur \mathbb{C} s'appelle une fonction entière.

4 - Théorème :

Soient U et V deux ouverts de \mathbb{C} , $f: U \rightarrow V$ et $g: V \rightarrow \mathbb{C}$ deux fonctions telles que f (resp g) est analytique sur U (resp V)

Alors : $g \circ f$ est analytique sur U

IV - Primitive sur un ouvert étoilé :

1 - Ensemble étoilé :

Soit E une partie de \mathbb{C} (plan complexe). On appelle le centre de E , tout point $z_0 \in E$ qui vérifie la condition suivante : $\forall z \in E, [z_0, z] \subset E$.
S'il en est ainsi, on dit que E est étoilé par rapport à z_0 .

- Un ensemble est dit étoilé s'il a au moins un centre
- Un ensemble convexe est étoilé (car toutes ses points sont des centres)
- Un ensemble peut avoir plusieurs centres.

Exemple :

- \mathbb{C}^* n'est pas étoilé
- Le disque $D(0, r)$ est étoilé, et tout point de $D(0, r)$ est un centre

2 - Primitive d'une fonction :

Soit f une fonction complexe définie sur un ouvert U . On appelle

primitive de f dans Ω , toute fonction F définie et holomorphe dans Ω telle que: $F' = f$

Si F est une primitive de f , il en est de même pour $F + c$, $\forall c \in \mathbb{C}$

3- Proposition:

Soit f une fonction complexe continue sur un ouvert $\Omega \subset \mathbb{C}$, et soit F une primitive de f . Etant donné un chemin d'origine z_0 et d'extrémité z , on a $\int_{\gamma} f(z) dz = F(z) - F(z_0)$

4- Remarque:

L'intégrale ne dépend pas du chemin parcourus par z

5- Proposition:

Une fonction admet une primitive dans un ouvert Ω de \mathbb{C} \Leftrightarrow Pour tout γ un lacet de Ω $\int_{\gamma} f(z) dz = 0$

6- Changement de paramètre ou changement de circuit:

Soit un chemin $\gamma: [t_0, t_1] \rightarrow \mathbb{C}$ et soit φ une fonction de classe C^1 qui, surjectivement sur un intervalle $[u_0, u_1]$ avec $u_0 < u_1$, et de sorte que $\varphi(u_0) = t_0$ et $\varphi(u_1) = t_1$, on peut lui faire correspondre un autre chemin $\delta = \gamma \circ \varphi$. On dit que δ est obtenu par changement de paramètre: $\int_{t_0}^{t_1} f(t) dt = \int_{u_0}^{u_1} f(\varphi(u)) \varphi'(u) du$

? 7- Proposition:

Soit f une fonction complexe continue dans un ouvert étoilé Ω . Pour que f admette des primitives dans Ω , il suffit qu'on ait $\int_{\gamma} f(z) dz = 0$ pour tout circuit triangulaire γ tracé dans Ω

V- Primitive sur un domaine:

1- Définition d'un domaine:

On appelle domaine, un ouvert $\Omega \subset \mathbb{C}$ tel que deux points quelconques de Ω puissent toujours être reliés par un chemin tracé dans Ω

2- Lemme:

Si f est une fonction complexe continue sur un domaine D , deux primitives de f dans D diffèrent d'une constante.

? 3- Proposition:

Soit f une fonction complexe continue dans un domaine D . Pour

que f ait des primitives dans D , il suffit qu'on a: $\int_{\gamma} f(z) dz = 0$
avec γ un circuit tracé dans D