## T-PMTH-402 - Math. appliquées à l'info. Chapitre 2 - Nombres Complexes

Jean-Sébastien Lerat Jean-Sebastien.Lerat@heh.be



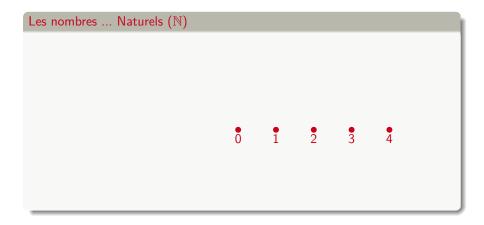
Haute École en Hainaut

2019-2020

#### Plan

- Introduction
- Porme cartésienne
  - Définition
  - Opérations
  - Exercices
- Forme polaire
  - Définition
  - Opérations
  - Exercices

- 4 Autres formes
  - Forme vectorielle
  - Forme exponentielle
  - Exercices
- 6 Application
  - Sinusoïde
  - Déplacement 3D



Les nombres ... Entiers  $(\mathbb{Z})$ 









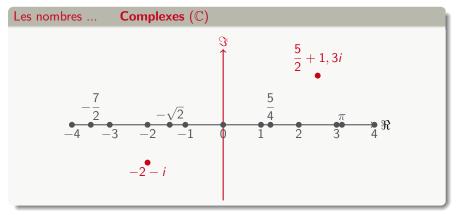


Les nombres ... Rationnels (Q)



Les nombres ... Réels  $(\mathbb{R})$ 





La plan complexe

# À quoi sert un nombre Complexe?

Par exemple, l'équation du second degré

$$4x^2 + 8x + 5 = 0$$

possède un discriminant qui vaut

$$\rho = 8^2 - 4 \times 4 \times 5 = -16$$

Avec deux solutions de la forme :

$$\frac{-8+\sqrt{\rho}}{8} \qquad \frac{-8-\sqrt{\rho}}{8}$$

# À quoi sert un nombre Complexe?

Par exemple, l'équation du second degré

$$4x^2 + 8x + 5 = 0$$

possède un discriminant qui vaut

$$\rho = 8^2 - 4 \times 4 \times 5 = -16$$

Avec deux solutions de la forme :

$$\frac{-8+\sqrt{\rho}}{8} \qquad \frac{-8-\sqrt{\rho}}{8}$$

## Imaginons un nombre i tel que $i^2 = -1$ .

<u>Attention</u> : i « représente »  $\sqrt{-1}$ , jamais écrire  $\sqrt{-1}$  car n'existe pas!

# À quoi sert un nombre Complexe?

Par exemple, l'équation du second degré

$$4x^2 + 8x + 5 = 0$$

possède un discriminant qui vaut

$$\rho = 8^2 - 4 \times 4 \times 5 = -16$$

Avec deux solutions de la forme :

$$\frac{-8+\sqrt{\rho}}{8} \qquad \frac{-8-\sqrt{\rho}}{8}$$

### Imaginons un nombre i tel que $i^2 = -1$ .

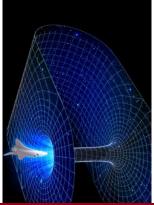
<u>Attention</u>: i « représente »  $\sqrt{-1}$ , jamais écrire  $\sqrt{-1}$  car n'existe pas!

Dans  $\mathbb{C}$ ,  $\sqrt{-16} = 4i$ , les solutions deviennent

$$-1 + \frac{1}{2}i$$
  $-1 - \frac{1}{2}i$ 

### Appréhender i



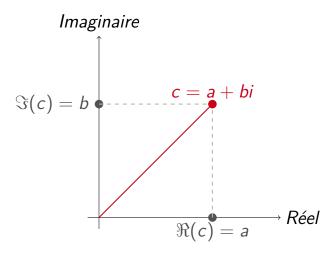


#### Plan

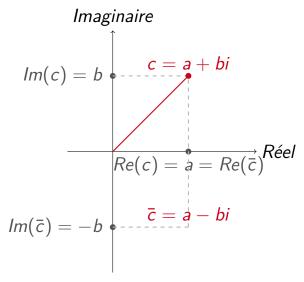
- Introduction
- Porme cartésienne
  - Définition
  - Opérations
  - Exercices
- Forme polaire
  - Définition
  - Opérations
  - Exercices

- Autres formes
  - Forme vectorielle
  - Forme exponentielle
  - Exercices
- 6 Application
  - Sinusoïde
  - Déplacement 3D

### Forme cartésienne



### Forme cartésienne



 $\bar{c}$  est appelé le conjugué de c.

$$c_1 + c_2 = (a_1 + b_1 i) + (a_2 + b_2 i)$$

$$c_1 + c_2 = (a_1 + b_1 i) + (a_2 + b_2 i)$$
  
=  $a_1 + b_1 i + a_2 + b_2 i$ 

$$c_1 + c_2 = (a_1 + b_1 i) + (a_2 + b_2 i)$$

$$= a_1 + b_1 i + a_2 + b_2 i$$

$$= a_1 + a_2 + b_1 i + b_2 i$$

$$c_1 + c_2 = (a_1 + b_1 i) + (a_2 + b_2 i)$$

$$= a_1 + b_1 i + a_2 + b_2 i$$

$$= a_1 + a_2 + b_1 i + b_2 i$$

$$= \underbrace{a_1 + a_2}_{\text{Partie rieelle}} + \underbrace{(b_1 + b_2)}_{\text{Partie imaginaire}} i$$

#### Addition

$$c_1 + c_2 = (a_1 + b_1 i) + (a_2 + b_2 i)$$

$$= a_1 + b_1 i + a_2 + b_2 i$$

$$= a_1 + a_2 + b_1 i + b_2 i$$

$$= \underbrace{a_1 + a_2}_{\text{Partie réelle}} + \underbrace{(b_1 + b_2)}_{\text{Partie imaginaire}} i$$

#### Soustraction

$$c_1 - c_2 = (a_1 + b_1 i) - (a_2 + b_2 i)$$

$$= (a_1 + b_1 i) + (-a_2 - b_2 i)$$

$$= \underbrace{a_1 - a_2}_{\text{Partie réelle}} + \underbrace{(b_1 - b_2)}_{\text{Partie imaginaire}} i \text{ par addition de deux complexes}$$

$$c_1 \times c_2 = (a_1 + b_1 i) \times (a_2 + b_2 i)$$

$$c_1 \times c_2 = (a_1 + b_1 i) \times (a_2 + b_2 i)$$
  
=  $a_1 \times a_2 + a_1 \times b_2 i + b_1 i \times a_2 + b_1 i \times b_2 i$ 

$$c_1 \times c_2 = (a_1 + b_1 i) \times (a_2 + b_2 i)$$
  
=  $a_1 \times a_2 + a_1 \times b_2 i + b_1 i \times a_2 + b_1 i \times b_2 i$   
=  $a_1 a_2 + i \times (a_1 b_2) + i \times (b_1 a_2) + b_1 i \times b_2 i$ 

$$c_{1} \times c_{2} = (a_{1} + b_{1}i) \times (a_{2} + b_{2}i)$$

$$= a_{1} \times a_{2} + a_{1} \times b_{2}i + b_{1}i \times a_{2} + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$= a_{1}a_{2} + i \times (a_{1}b_{2}) + i \times (b_{1}a_{2}) + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$= a_{1}a_{2} + (a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})i + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$c_{1} \times c_{2} = (a_{1} + b_{1}i) \times (a_{2} + b_{2}i)$$

$$= a_{1} \times a_{2} + a_{1} \times b_{2}i + b_{1}i \times a_{2} + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$= a_{1}a_{2} + i \times (a_{1}b_{2}) + i \times (b_{1}a_{2}) + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$= a_{1}a_{2} + (a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})i + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$= a_{1}a_{2} + (a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})i + b_{1}b_{2}i^{2}$$

$$c_{1} \times c_{2} = (a_{1} + b_{1}i) \times (a_{2} + b_{2}i)$$

$$= a_{1} \times a_{2} + a_{1} \times b_{2}i + b_{1}i \times a_{2} + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$= a_{1}a_{2} + i \times (a_{1}b_{2}) + i \times (b_{1}a_{2}) + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$= a_{1}a_{2} + (a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})i + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$= a_{1}a_{2} + (a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})i + b_{1}b_{2}i^{2}$$

$$= a_{1}a_{2} + (a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})i + b_{1}b_{2} \times (-1) car i^{2} = -1$$

$$c_{1} \times c_{2} = (a_{1} + b_{1}i) \times (a_{2} + b_{2}i)$$

$$= a_{1} \times a_{2} + a_{1} \times b_{2}i + b_{1}i \times a_{2} + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$= a_{1}a_{2} + i \times (a_{1}b_{2}) + i \times (b_{1}a_{2}) + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$= a_{1}a_{2} + (a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})i + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$= a_{1}a_{2} + (a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})i + b_{1}b_{2}i^{2}$$

$$= a_{1}a_{2} + (a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})i + b_{1}b_{2} \times (-1) car i^{2} = -1$$

$$= a_{1}a_{2} + (a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})i - b_{1}b_{2}$$

$$c_{1} \times c_{2} = (a_{1} + b_{1}i) \times (a_{2} + b_{2}i)$$

$$= a_{1} \times a_{2} + a_{1} \times b_{2}i + b_{1}i \times a_{2} + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$= a_{1}a_{2} + i \times (a_{1}b_{2}) + i \times (b_{1}a_{2}) + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$= a_{1}a_{2} + (a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})i + b_{1}i \times b_{2}i$$

$$= a_{1}a_{2} + (a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})i + b_{1}b_{2}i^{2}$$

$$= a_{1}a_{2} + (a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})i + b_{1}b_{2} \times (-1) car i^{2} = -1$$

$$= a_{1}a_{2} + (a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})i - b_{1}b_{2}$$

$$= \underbrace{a_{1}a_{2} - b_{1}b_{2}}_{\text{Partie réelle}} + \underbrace{(a_{1}b_{2} + b_{1}a_{2})}_{\text{Partie imaginaire}} i$$

$$\frac{c_1}{c_2} = \frac{a_1 + b_1 i}{a_2 + b_2 i}$$

$$\frac{c_1}{c_2} = \frac{a_1 + b_1 i}{a_2 + b_2 i}$$

$$= \frac{(a_1 + b_1 i) \times (a_2 - b_2 i)}{(a_2 + b_2 i) \times (a_2 - b_2 i)}$$
multiplication par le conjugué de  $c_2$ 

$$\begin{array}{ll} \frac{c_1}{c_2} & = & \frac{a_1 + b_1 i}{a_2 + b_2 i} \\ & = & \frac{(a_1 + b_1 i) \times (a_2 - b_2 i)}{(a_2 + b_2 i) \times (a_2 - b_2 i)} \\ & \qquad \qquad multiplication \ par \ le \ conjugu\'e \ de \ c_2 \\ & = & \frac{a_1 a_2 + b_1 b_2 + (-a_1 b_2 + b_1 a_2) i}{a_2 a_2 + b_2 b_2 + (-a_2 b_2 + b_2 a_2) i} \\ & \qquad \qquad multiplication \ de \ deux \ complexes \end{array}$$

$$\frac{c_1}{c_2} = \frac{a_1 + b_1 i}{a_2 + b_2 i}$$

$$= \frac{(a_1 + b_1 i) \times (a_2 - b_2 i)}{(a_2 + b_2 i) \times (a_2 - b_2 i)}$$

$$= ultiplication par le conjugué de c_2$$

$$= \frac{a_1 a_2 + b_1 b_2 + (-a_1 b_2 + b_1 a_2) i}{a_2 a_2 + b_2 b_2 + (-a_2 b_2 + b_2 a_2) i}$$

$$= ultiplication de deux complexes$$

$$= \frac{a_1 a_2 + b_1 b_2 + (b_1 a_2 - a_1 b_2) i}{a_2^2 + b_2^2}$$

### Forme cartésienne – Exercices

- Résoudre les équations suivantes:
  - (a)  $x^2 + 1 = 0$
  - (b)  $3x^2 + 7 = 0$
  - (c)  $\frac{x^2}{2} x = -2$

  - (d)  $-x^2 3x = 3$ (e)  $x^3 + 7x^2 + 9x + 63 = 0$
  - (f)  $x^4 + 15x^2 = 16$
- Trouver le conjugué de :
  - (a) -11 8i
  - (b) -0,3333i+1
  - (c)  $cos(\omega t) + sin(\omega t)i$

- Identifier  $\Re(c)$  et  $\Im(c)$ :
  - (a) 0
  - (b) -6 + i (c)  $i^2$

  - (d)  $\frac{1+i}{2}$
- Exprimer sous la forme a + bi:

(a) 
$$(4-8i)-(3+2i)$$

(b) 
$$\frac{3}{3+2i}+\frac{1}{5-i}$$

(c) 
$$(7-2i)(5+6i)$$

(d) 
$$\frac{4}{(3+i)^3}$$

(e) 
$$\frac{5+3i}{2+2i}$$

### Forme cartésienne – Exercices

- Résoudre les équations suivantes :
  - (a)  $x^2 + 1 = 0$   $x = \pm i$
  - (b)  $3x^2 + 7 = 0$   $x = \frac{\pm \sqrt{84}i}{6}$
  - (c)  $\frac{x^2}{2} x = -2 \ x = 1 \pm \sqrt{3}i$
  - (d)  $-x^2 3x = 3 \ x = -\frac{3 \pm \sqrt{3}i}{2}$
  - (e)  $x^3 + 7x^2 + 9x + 63 = 0$  $x = -7, \pm 3i$
  - (f)  $x^4 + 15x^2 = 16 \ x = \pm 1, \pm 4i$
- 2 Trouver le conjugué de :
  - (a) -11 8i 11 + 8i
  - (b) -0.3333i + 11 + 0.3333i
  - (c)  $cos(\omega t) + sin(\omega t)i$  $cos(\omega t) - sin(\omega t)i$

- **3** Identifier  $\Re(c)$  et  $\Im(c)$ :
  - (a)  $0 \Re = 0, \Im = 0$
  - (b)  $-6 + i \Re = -6, \Im = 1$
  - (c)  $i^2 \Re = -1, \Im = 0$
  - (d)  $\frac{1+i}{2} \Re = \frac{1}{2}, \Im = \frac{1}{2}$
- **Output** Exprimer sous la forme a + bi:
  - (a) (4-8i)-(3+2i)1-10i
  - (b)  $\frac{3}{3+2i} + \frac{1}{5-i} \frac{23-11i}{26}$
  - (c) (7-2i)(5+6i) 47 + 32i
  - (d)  $\frac{4}{(3+i)^3} \frac{9-13i}{125}$
  - (e)  $\frac{5+3i}{2+2i} 2 \frac{1}{2}i$

### Forme cartésienne – Solution – 1(f)

$$x^{4} + 15x^{2} = 16$$

$$x^{4} + 15x^{2} - 16 = 0$$

$$(1)^{4} + 15(1)^{2} - 16 = 0 \Rightarrow 1 \text{ est une solution \'evidente}$$

$$(-1)^{4} + 15(-1)^{2} - 16 = 0 \Rightarrow -1 \text{ est une solution \'evidente}$$

$$x^{4} + 15^{2} - 16 = (x - s_{1})(x - s_{2})(x - s_{3})(x - s_{4})$$

$$x^{4} + 15^{2} - 16 = (x + 1)(x - 1)(x - s_{3})(x - s_{4})$$

$$x^{4} + 15^{2} - 16 = (x^{2} - 1)(x^{2} + s_{3}s_{4} - (s_{3} + s_{4})x)$$

$$x^{4} + 15^{2} - 16 = x^{4} - \underbrace{(s_{3} + s_{4})}_{0} x^{3} + \underbrace{(s_{3}s_{4} - 1)}_{15} x^{2}$$

$$+ \underbrace{(s_{3} + s_{4})}_{0} x - \underbrace{s_{3}s_{4}}_{16}$$

### Forme cartésienne – Solution – 1(f)

$$s_{3} + s_{4} = 0 \Rightarrow s_{3} = -s_{4}$$

$$s_{3}s_{4} = 16$$

$$s_{3} = \sqrt{16} = -s_{4}$$

$$ou$$

$$s_{3} = \sqrt{16}i = -s_{4}$$

$$4^{4} + 15 \times 4^{2} - 16 = 480 \neq 0$$

$$(4i)^{4} + 15 \times (4i)^{2} - 16 = 0$$

### Forme cartésienne – Solution – 1(f)

$$s_{3} + s_{4} = 0 \Rightarrow s_{3} = -s_{4}$$

$$s_{3}s_{4} = 16$$

$$s_{3} = \sqrt{16} = -s_{4}$$

$$ou$$

$$s_{3} = \sqrt{16}i = -s_{4}$$

$$4^{4} + 15 \times 4^{2} - 16 = 480 \neq 0$$

$$(4i)^{4} + 15 \times (4i)^{2} - 16 = 0$$

# Forme cartésienne – Solution – 4(d)

$$\frac{4}{(3+i)^3} = \frac{4}{(3+i)^2(3+i)}$$

$$= \frac{4}{(3^2+i^2+2\times3\times i)(3+i)}$$

$$= \frac{4}{(8+6i)(3+i)}$$

$$= \frac{4}{8\times3+8i+6i\times3+6i\times i}$$

$$= \frac{4}{24+8i+18i+6i^2}$$

$$= \frac{4}{24+26i-6}$$

$$= \frac{4}{18+26i}$$

# Forme cartésienne – Solution – 4(d)

$$\frac{4}{(3+i)^3} = \frac{4}{18+26i} \frac{18-26i}{18-26i}$$

$$= \frac{4(18-26i)}{(18+26i)(18-26i)}$$

$$= \frac{72-104i}{18^2-26i\times18+18\times26i-(26i)^2}$$

$$= \frac{72-104i}{324-(26^2i^2)}$$

$$= \frac{72-104i}{324+676}$$

$$= \frac{72-104i}{1000}$$

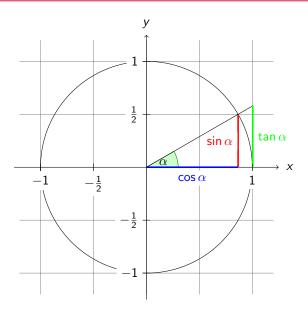
$$= 0,072+0,104i$$

### Plan

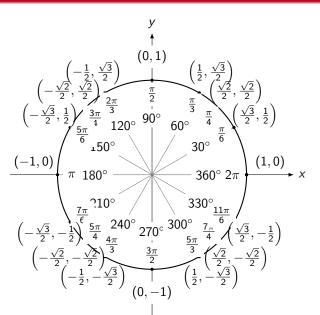
- Introduction
- Porme cartésienne
  - Définition
  - Opérations
  - Exercices
- Forme polaire
  - Définition
  - Opérations
  - Exercices

- Autres formes
  - Forme vectorielle
  - Forme exponentielle
  - Exercices
- 6 Application
  - Sinusoïde
  - Déplacement 3D

### Rappel – Trigonométrie – 1/3



### Rappel – Trigonométrie – 2/3



# Rappel – Trigonométrie – 3/3

### Pair/impair

- $\bullet \ \sin(-x) = -\sin(x)$
- cos(-x) = cos(x)
- tan(-x) = -tan(x)

### Pythagore

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

#### Co-fonction

- $\bullet \ \sin(\frac{\pi}{2} x) = \cos(x)$
- $\cos(\frac{\pi}{2} x) = \sin(x)$

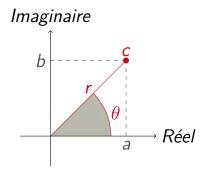
### Somme et produit :

- $sin(x) sin(y) = \frac{1}{2} [cos(x y) cos(x + y)]$
- $cos(x) cos(y) = \frac{1}{2} [cos(x y) + cos(x + y)]$
- $sin(x) cos(y) = \frac{1}{2} [sin(x+y) + sin(x-y)]$

#### Somme et différence

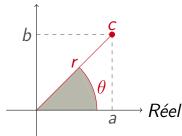
- sin(x + y) = sin(x) cos(y) + cos(x) sin(y)
- $\bullet \ \sin(x-y) = \sin(x) \cos(y) \cos(x) \sin(y)$
- cos(x+y) = cos(x) cos(y) sin(x) sin(y)
- cos(x-y) = cos(x) cos(y) + sin(x) sin(y)
- $tan(x + y) = \frac{tan(x) + tan(y)}{1 tan(x) tan(y)}$
- $tan(x y) = \frac{tan(x) tan(y)}{1 + tan(x) tan(y)}$

Le module r et l'argument  $\theta$ .



Le module r et l'argument  $\theta$ .

### *Imaginaire*



### Conversion

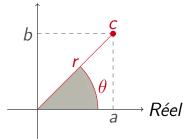
$$r = \sqrt{a^2 + b^2}$$

$$cos(\theta) = \frac{a}{r}$$

$$sin(\theta) = \frac{b}{r}$$

Le module r et l'argument  $\theta$ .

### *Imaginaire*

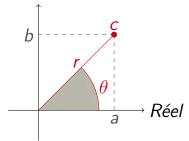


### Conversion

$$r = \sqrt{a^2 + b^2}$$
  $cos(\theta) = \frac{a}{r}$   $sin(\theta) = \frac{b}{r}$   $\Rightarrow tan(\theta) = \frac{b}{a}$   $car tan(x) = \frac{sin(x)}{cos(x)}$ 

Le module r et l'argument  $\theta$ .

### *Imaginaire*



### Conversion

$$r = \sqrt{a^2 + b^2}$$

$$\implies \tan(\theta) = \frac{b}{a}$$

$$cos(\theta) = \frac{a}{r}$$

$$car tan(x) = \frac{\sin(x)}{\cos(x)}$$

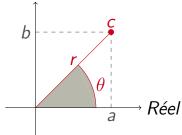
$$sin(\theta) = \frac{b}{r}$$

$$\implies \theta = arctan\left(\frac{b}{a}\right)$$

$$\Longrightarrow \theta = \arctan\left(\frac{b}{a}\right)$$

Le module r et l'argument  $\theta$ .





### Conversion

$$a + bi = r(\frac{a}{r} + i\frac{b}{r}) = r(\cos(\theta) + i \times \sin(\theta))$$

 $\implies r \times cis(\theta)$  en abrégé.

$$c_1 + c_2 = r_1(\cos(\theta_1) + \sin(\theta_1)i) + r_2(\cos(\theta_2) + \sin(\theta_2)i)$$

$$c_1 + c_2 = r_1(\cos(\theta_1) + \sin(\theta_1)i) + r_2(\cos(\theta_2) + \sin(\theta_2)i)$$
  
=  $r_1\cos(\theta_1) + r_1\sin(\theta_1)i + r_2\cos(\theta_2) + r_2\sin(\theta_2)i$ 

$$c_1 + c_2 = r_1(\cos(\theta_1) + \sin(\theta_1)i) + r_2(\cos(\theta_2) + \sin(\theta_2)i)$$

$$= r_1\cos(\theta_1) + r_1\sin(\theta_1)i + r_2\cos(\theta_2) + r_2\sin(\theta_2)i$$

$$= \underbrace{r_1\cos(\theta_1) + r_2\cos(\theta_2)}_{r\cos(\theta)} + \underbrace{(r_1\sin(\theta_1) + r_2\sin(\theta_2))}_{r\sin(\theta)}i$$

$$c_{1} + c_{2} = r_{1}(\cos(\theta_{1}) + \sin(\theta_{1})i) + r_{2}(\cos(\theta_{2}) + \sin(\theta_{2})i)$$

$$= r_{1}\cos(\theta_{1}) + r_{1}\sin(\theta_{1})i + r_{2}\cos(\theta_{2}) + r_{2}\sin(\theta_{2})i$$

$$= \underbrace{r_{1}\cos(\theta_{1}) + r_{2}\cos(\theta_{2})}_{r\cos(\theta)} + \underbrace{(r_{1}\sin(\theta_{1}) + r_{2}\sin(\theta_{2}))}_{r\sin(\theta)}i$$

$$(r\cos(\theta))^2 = (r_1\cos(\theta_1) + r_2\cos(\theta_2))^2$$

$$c_{1} + c_{2} = r_{1}(\cos(\theta_{1}) + \sin(\theta_{1})i) + r_{2}(\cos(\theta_{2}) + \sin(\theta_{2})i)$$

$$= r_{1}\cos(\theta_{1}) + r_{1}\sin(\theta_{1})i + r_{2}\cos(\theta_{2}) + r_{2}\sin(\theta_{2})i$$

$$= \underbrace{r_{1}\cos(\theta_{1}) + r_{2}\cos(\theta_{2})}_{r\cos(\theta)} + \underbrace{(r_{1}\sin(\theta_{1}) + r_{2}\sin(\theta_{2}))}_{r\sin(\theta)}i$$

$$(r\cos(\theta))^2 = (r_1\cos(\theta_1) + r_2\cos(\theta_2))^2$$
  
 $r^2\cos^2(\theta) = r_1^2\cos^2(\theta_1) + r_2^2\cos^2(\theta_2) + 2r_1\cos(\theta_1)r_2\cos(\theta_2)$ 

$$c_{1} + c_{2} = r_{1}(\cos(\theta_{1}) + \sin(\theta_{1})i) + r_{2}(\cos(\theta_{2}) + \sin(\theta_{2})i)$$

$$= r_{1}\cos(\theta_{1}) + r_{1}\sin(\theta_{1})i + r_{2}\cos(\theta_{2}) + r_{2}\sin(\theta_{2})i$$

$$= \underbrace{r_{1}\cos(\theta_{1}) + r_{2}\cos(\theta_{2})}_{r\cos(\theta)} + \underbrace{(r_{1}\sin(\theta_{1}) + r_{2}\sin(\theta_{2}))}_{r\sin(\theta)}i$$

$$(r\cos(\theta))^2 = (r_1\cos(\theta_1) + r_2\cos(\theta_2))^2$$
  
 $r^2\cos^2(\theta) = r_1^2\cos^2(\theta_1) + r_2^2\cos^2(\theta_2) + 2r_1\cos(\theta_1)r_2\cos(\theta_2)$ 

$$(r\sin(\theta))^2 = (r_1\sin(\theta_1) + r_2\sin(\theta_2))^2$$
  
 $r^2\sin^2(\theta) = r_1^2\sin^2(\theta_1) + r_2^2\sin^2(\theta_2) + 2r_1\sin(\theta_1)r_2\sin(\theta_2)$ 

$$\begin{array}{lcl} r^2 cos^2(\theta) + r^2 sin^2(\theta) & = & r_1^2 cos^2(\theta_1) + r_2^2 cos^2(\theta_2) + 2r_1 cos(\theta_1) r_2 cos(\theta_2) \\ & & + r_1^2 sin^2(\theta_1) + r_2^2 sin^2(\theta_2) + 2r_1 sin(\theta_1) r_2 sin(\theta_2) \\ r^2 & = & r_1^2 + r_2^2 + 2r_1 r_2 cos(\theta_1 - \theta_2) \end{array}$$

$$r^{2}\cos^{2}(\theta) + r^{2}\sin^{2}(\theta) = r_{1}^{2}\cos^{2}(\theta_{1}) + r_{2}^{2}\cos^{2}(\theta_{2}) + 2r_{1}\cos(\theta_{1})r_{2}\cos(\theta_{2}) + r_{1}^{2}\sin^{2}(\theta_{1}) + r_{2}^{2}\sin^{2}(\theta_{2}) + 2r_{1}\sin(\theta_{1})r_{2}\sin(\theta_{2})$$

$$r^{2} = r_{1}^{2} + r_{2}^{2} + 2r_{1}r_{2}\cos(\theta_{1} - \theta_{2})$$

$$r = \sqrt{r_{1}^{2} + r_{2}^{2} + 2r_{1}r_{2}\cos(\theta_{1} - \theta_{2})}$$

$$\begin{array}{lcl} r^2 cos^2(\theta) + r^2 sin^2(\theta) & = & r_1^2 cos^2(\theta_1) + r_2^2 cos^2(\theta_2) + 2r_1 cos(\theta_1) r_2 cos(\theta_2) \\ & & + r_1^2 sin^2(\theta_1) + r_2^2 sin^2(\theta_2) + 2r_1 sin(\theta_1) r_2 sin(\theta_2) \\ r^2 & = & r_1^2 + r_2^2 + 2r_1 r_2 cos(\theta_1 - \theta_2) \\ r & = & \sqrt{r_1^2 + r_2^2 + 2r_1 r_2 cos(\theta_1 - \theta_2)} \end{array}$$

$$tan(\theta) = \frac{rsin(\theta)}{rcos(\theta)}$$

$$\begin{array}{lcl} r^2 cos^2(\theta) + r^2 sin^2(\theta) & = & r_1^2 cos^2(\theta_1) + r_2^2 cos^2(\theta_2) + 2r_1 cos(\theta_1) r_2 cos(\theta_2) \\ & & + r_1^2 sin^2(\theta_1) + r_2^2 sin^2(\theta_2) + 2r_1 sin(\theta_1) r_2 sin(\theta_2) \\ r^2 & = & r_1^2 + r_2^2 + 2r_1 r_2 cos(\theta_1 - \theta_2) \\ r & = & \sqrt{r_1^2 + r_2^2 + 2r_1 r_2 cos(\theta_1 - \theta_2)} \end{array}$$

$$tan(\theta) = \frac{rsin(\theta)}{rcos(\theta)}$$
$$= \frac{r_1sin(\theta_1) + r_2sin(\theta_2)}{r_1cos(\theta_1) + r_2cos(\theta_2)}$$

$$\begin{array}{lcl} r^2 cos^2(\theta) + r^2 sin^2(\theta) & = & r_1^2 cos^2(\theta_1) + r_2^2 cos^2(\theta_2) + 2r_1 cos(\theta_1) r_2 cos(\theta_2) \\ & & + r_1^2 sin^2(\theta_1) + r_2^2 sin^2(\theta_2) + 2r_1 sin(\theta_1) r_2 sin(\theta_2) \\ r^2 & = & r_1^2 + r_2^2 + 2r_1 r_2 cos(\theta_1 - \theta_2) \\ r & = & \sqrt{r_1^2 + r_2^2 + 2r_1 r_2 cos(\theta_1 - \theta_2)} \end{array}$$

$$tan(\theta) = \frac{rsin(\theta)}{rcos(\theta)}$$

$$= \frac{r_1sin(\theta_1) + r_2sin(\theta_2)}{r_1cos(\theta_1) + r_2cos(\theta_2)}$$

$$\theta = arctan\left(\frac{r_1sin(\theta_1) + r_2sin(\theta_2)}{r_1cos(\theta_1) + r_2cos(\theta_2)}\right)$$

$$c_1 - c_2 = r_1(\cos(\theta_1) + \sin(\theta_1)i) - r_2(\cos(\theta_2) + \sin(\theta_2)i)$$
  
par addition de deux complexes :

$$c_1 - c_2 = r_1(\cos(\theta_1) + \sin(\theta_1)i) - r_2(\cos(\theta_2) + \sin(\theta_2)i)$$

$$par \ addition \ de \ deux \ complexes :$$

$$= r_1(\cos(\theta_1) + \sin(\theta_1)i) + (-r_2)(\cos(\theta_2) + \sin(\theta_2)i)$$

$$c_{1} - c_{2} = r_{1}(\cos(\theta_{1}) + \sin(\theta_{1})i) - r_{2}(\cos(\theta_{2}) + \sin(\theta_{2})i)$$

$$par \ addition \ de \ deux \ complexes :$$

$$= r_{1}(\cos(\theta_{1}) + \sin(\theta_{1})i) + (-r_{2})(\cos(\theta_{2}) + \sin(\theta_{2})i)$$

$$r = \sqrt{r_{1}^{2} + r_{2}^{2} + 2r_{1}r_{2}(\cos(\theta_{2} - \theta_{1}))}$$

$$c_1 - c_2 = r_1(\cos(\theta_1) + \sin(\theta_1)i) - r_2(\cos(\theta_2) + \sin(\theta_2)i)$$

$$par \ addition \ de \ deux \ complexes :$$

$$= r_1(\cos(\theta_1) + \sin(\theta_1)i) + (-r_2)(\cos(\theta_2) + \sin(\theta_2)i)$$

$$r = \sqrt{r_1^2 + r_2^2 + 2r_1r_2(\cos(\theta_2 - \theta_1))}$$

$$\theta = \arctan\left(\frac{r_1\sin(\theta_1) - r_2\sin(\theta_2)}{r_1\cos(\theta_1) - r_2\cos(\theta_2)}\right)$$

$$c_1 \times c_2 = r_1(\cos(\theta_1) + \sin(\theta_1)i) \times r_2(\cos(\theta_2) + \sin(\theta_2)i)$$

$$c_1 \times c_2 = r_1(\cos(\theta_1) + \sin(\theta_1)i) \times r_2(\cos(\theta_2) + \sin(\theta_2)i)$$
  
=  $r_1r_2(\cos(\theta_1)\cos(\theta_2) + \cos(\theta_1)\sin(\theta_2)i$   
 $+\sin(\theta_1)i \times \cos(\theta_2) + \sin(\theta_1)i \times \sin(\theta_2)i)$ 

$$c_1 \times c_2 = r_1(\cos(\theta_1) + \sin(\theta_1)i) \times r_2(\cos(\theta_2) + \sin(\theta_2)i)$$

$$= r_1r_2(\cos(\theta_1)\cos(\theta_2) + \cos(\theta_1)\sin(\theta_2)i$$

$$+ \sin(\theta_1)i \times \cos(\theta_2) + \sin(\theta_1)i \times \sin(\theta_2)i)$$

$$= r_1r_2(\cos(\theta_1)\cos(\theta_2) + i \times [\cos(\theta_1)\sin(\theta_2) + \sin(\theta_1) \times \cos(\theta_2))$$

$$+ \sin(\theta_1)\sin(\theta_2)i^2]$$

$$c_{1} \times c_{2} = r_{1}(\cos(\theta_{1}) + \sin(\theta_{1})i) \times r_{2}(\cos(\theta_{2}) + \sin(\theta_{2})i)$$

$$= r_{1}r_{2}(\cos(\theta_{1})\cos(\theta_{2}) + \cos(\theta_{1})\sin(\theta_{2})i$$

$$+ \sin(\theta_{1})i \times \cos(\theta_{2}) + \sin(\theta_{1})i \times \sin(\theta_{2})i)$$

$$= r_{1}r_{2}(\cos(\theta_{1})\cos(\theta_{2}) + i \times [\cos(\theta_{1})\sin(\theta_{2}) + \sin(\theta_{1}) \times \cos(\theta_{2}))$$

$$+ \sin(\theta_{1})\sin(\theta_{2})i^{2}]$$

$$= r_{1}r_{2}(\cos(\theta_{1})\cos(\theta_{2}) - \sin(\theta_{1}) \times \sin(\theta_{2})$$

$$+ i \times [\cos(\theta_{1})\sin(\theta_{2}) + \sin(\theta_{1}) \times \cos(\theta_{2}))]$$

$$c_{1} \times c_{2} = r_{1}(\cos(\theta_{1}) + \sin(\theta_{1})i) \times r_{2}(\cos(\theta_{2}) + \sin(\theta_{2})i)$$

$$= r_{1}r_{2}(\cos(\theta_{1})\cos(\theta_{2}) + \cos(\theta_{1})\sin(\theta_{2})i$$

$$+ \sin(\theta_{1})i \times \cos(\theta_{2}) + \sin(\theta_{1})i \times \sin(\theta_{2})i)$$

$$= r_{1}r_{2}(\cos(\theta_{1})\cos(\theta_{2}) + i \times [\cos(\theta_{1})\sin(\theta_{2}) + \sin(\theta_{1}) \times \cos(\theta_{2}))$$

$$+ \sin(\theta_{1})\sin(\theta_{2})i^{2}]$$

$$= r_{1}r_{2}(\cos(\theta_{1})\cos(\theta_{2}) - \sin(\theta_{1}) \times \sin(\theta_{2})$$

$$+ i \times [\cos(\theta_{1})\sin(\theta_{2}) + \sin(\theta_{1}) \times \cos(\theta_{2}))]$$

$$= \underbrace{r_{1}r_{2}(\cos(\theta_{1} + \theta_{2}) + i \times (\sin(\theta_{1} + \theta_{2}))}_{r}$$

#### Division

$$\begin{array}{ll} \frac{c_1}{c_2} &=& \frac{r_1(\cos(\theta_1) + \sin(\theta_1)i)}{r_2(\cos(\theta_2) + \sin(\theta_2)i)} \\ &=& \frac{r_1}{r_2}[\cos(\theta_1) + \sin(\theta_1)i)(\cos(\theta_2) - \sin(\theta_2)i] \\ &=& \frac{r_1}{r_2}[\cos(\theta_1)\cos(\theta_2) - \cos(\theta_1)\sin(\theta_2)i + \sin(\theta_1)i \times \cos(\theta_2) \\ && -\sin(\theta_1)i \times \sin(\theta_2)i] \\ &=& \frac{r_1}{r_2}[\cos(\theta_1)\cos(\theta_2) - \sin(\theta_1) \times \sin(\theta_2)i^2 \\ && +i(\sin(\theta_1) \times \cos(\theta_2) - \cos(\theta_1)\sin(\theta_2))] \\ &=& \frac{r_1}{r_2}\left[\cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2)\right] \\ && + i \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \times \sin(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos(\theta_1 - \theta_2) \\ && + i \cos($$

# Forme polaire – Exercices

Exprimer sous forme polaire:

	_	/=
(a)	) 3 –	- √3,

(a) 
$$3 - \sqrt{3}i$$
  
(b)  $-1 + 1i$ 

Exprimer sous forme cartésienne :

(a) 
$$4(cos(45^{\circ}) + sin(45^{\circ})i)$$

(b) 
$$5 \times cis(\frac{\pi}{3})$$

Trouver la solution de :

(a) 
$$(4 \times cis(45^{\circ})) + (5 \times cis(\frac{\pi}{3}))$$

(b) 
$$(4 \times cis(45^{\circ})) \times (5 \times cis(\frac{\pi}{3}))$$

Degré	0°	30°	45°	60°	90°
Radian	0	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{\pi}{2}$
cos(angle)	1	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{1}{2}$	0
sin(angle)	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	1
tan(angle)	0	$\frac{\sqrt{3}}{3}$	1	$\sqrt{3}$	

# Forme polaire – Solution 1(a)

$$3 - \sqrt{3}i = r \times cis(\theta)$$

$$tan(\theta) = -\frac{\sqrt{3}}{3}$$

$$\theta = arctan(-\frac{\sqrt{3}}{3})$$

$$\theta = -30^{\circ}$$

$$\theta = 330^{\circ}$$

$$r = \sqrt{3^2 + \sqrt{3}^2}$$

$$r = \sqrt{9 + 3}$$

$$r = \sqrt{12}$$

$$r = 2\sqrt{3}$$

$$3 - \sqrt{3}i = 2\sqrt{3}cis(330^{\circ})$$

# Forme polaire – Solution 2(a)

$$4cis(45^{\circ}) = a + bi$$

$$\frac{b}{a} = \tan(45^{\circ})$$

$$\frac{b}{a} = 1$$

$$b = a$$

$$\sqrt{a^2 + b^2} = 4$$

$$a^2 + b^2 = 16$$

$$a^2 = 8 = b^2 comme b = a$$

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

$$4cis(45^{\circ}) = 2\sqrt{2} + 2\sqrt{2}i$$

# Forme polaire – Solution 3(a)

$$(4 \times cis(45^{\circ})) + (5 \times cis(\frac{\pi}{3})) = (4 \times cis(45^{\circ})) + (5 \times cis(60^{\circ}))$$

$$r = \sqrt{r_1^2 + r_2^2 + 2r_1r_2cos(\theta_1 - \theta_2)}$$

$$= \sqrt{4^2 + 5^2 + 2 \times 4 \times 5cos(45^\circ - 60^\circ)}$$

$$= \sqrt{41 + 40cos(-15^\circ)}$$

$$= \sqrt{41 + 40 \times 0,96592582628}$$

$$= \sqrt{79,6370330512}$$

$$\approx 8,923958373457376$$

# Forme polaire – Solution 3(a)

$$\theta = \arctan\left(\frac{r_1 sin(\theta_1) + r_2 sin(\theta_2)}{r_1 cos(\theta_1) + r_2 cos(\theta_2)}\right)$$

$$= \arctan\left(\frac{4 sin(45^\circ) + 5 sin(60^\circ)}{4 cos(45^\circ) + 5 cos(60^\circ)}\right)$$

$$= \arctan\left(\frac{4\frac{\sqrt{2}}{2} + 5\frac{\sqrt{3}}{2}}{4\frac{\sqrt{2}}{2} + 5\frac{1}{2}}\right)$$

$$= \arctan(1.3434647741399612)$$

$$\approx 53.3380661^\circ$$

$$(4 \times cis(45^{\circ})) + (5 \times cis(\frac{\pi}{3})) \approx 8,923 \ cis(53.338^{\circ})$$

## Forme polaire – Solutions 1(b), 2(b) et 3(b)

#### De manière similaire :

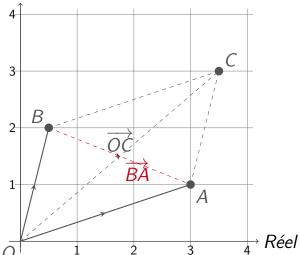
- 1b  $\sqrt{2} \ cis(135^{\circ})$
- 2b  $\frac{1}{2} (5 + 5\sqrt{3}i)$
- 3b 20 cis(105°)

#### Plan

- Introduction
- Porme cartésienne
  - Définition
  - Opérations
  - Exercices
- Forme polaire
  - Définition
  - Opérations
  - Exercices

- 4 Autres formes
  - Forme vectorielle
  - Forme exponentielle
  - Exercices
- 6 Application
  - Sinusoïde
  - Déplacement 3D

## *Imaginaire*



Beaucoup de fonctions peuvent s'exprimer par un développement en série. Par exemple:

$$e^{x} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{3}}{3!} + \dots$$

$$sin(x) = x - \frac{x^{3}}{3!} + \frac{x^{5}}{5!} + \dots$$

$$cos(x) = 1 - \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{4}}{4!} + \dots$$

$$c = r(\cos(\theta) + i \times \sin(\theta))$$

Beaucoup de fonctions peuvent s'exprimer par un développement en série. Par exemple:

$$e^{x} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{3}}{3!} + \dots$$

$$sin(x) = x - \frac{x^{3}}{3!} + \frac{x^{5}}{5!} + \dots$$

$$cos(x) = 1 - \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{4}}{4!} + \dots$$

$$c = r(\cos(\theta) + i \times \sin(\theta))$$

$$c = r \left[ \left( 1 - \frac{\theta^2}{2!} + \frac{\theta^4}{4!} + \dots \right) + i \times \sin(\theta) \right]$$

Beaucoup de fonctions peuvent s'exprimer par un développement en série. Par exemple:

$$e^{x} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{3}}{3!} + \dots$$

$$sin(x) = x - \frac{x^{3}}{3!} + \frac{x^{5}}{5!} + \dots$$

$$cos(x) = 1 - \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{4}}{4!} + \dots$$

$$c = r(\cos(\theta) + i \times \sin(\theta))$$

$$= r \left[ \left( 1 - \frac{\theta^2}{2!} + \frac{\theta^4}{4!} + \dots \right) + i \left( \theta - \frac{\theta^3}{3!} + \frac{\theta^5}{5!} + \dots \right) \right]$$

Beaucoup de fonctions peuvent s'exprimer par un développement en série. Par exemple:

$$e^{x} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{3}}{3!} + \dots$$

$$sin(x) = x - \frac{x^{3}}{3!} + \frac{x^{5}}{5!} + \dots$$

$$cos(x) = 1 - \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{4}}{4!} + \dots$$

$$c = r(\cos(\theta) + i \times \sin(\theta))$$

$$= r \left[ \left( 1 - \frac{\theta^2}{2!} + \frac{\theta^4}{4!} + \dots \right) + i \left( \theta - \frac{\theta^3}{3!} + \frac{\theta^5}{5!} + \dots \right) \right]$$

$$= r \left[ 1 - \frac{\theta^2}{2!} + \frac{\theta^4}{4!} + \dots + i \left( \theta - \frac{\theta^3}{3!} + \frac{\theta^5}{5!} + \dots \right) \right]$$

Beaucoup de fonctions peuvent s'exprimer par un développement en série. Par exemple:

$$e^{x} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{3}}{3!} + \dots$$

$$sin(x) = x - \frac{x^{3}}{3!} + \frac{x^{5}}{5!} + \dots$$

$$cos(x) = 1 - \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{4}}{4!} + \dots$$

$$c = r(\cos(\theta) + i \times \sin(\theta))$$

$$= r \left[ \left( 1 - \frac{\theta^2}{2!} + \frac{\theta^4}{4!} + \dots \right) + i \left( \theta - \frac{\theta^3}{3!} + \frac{\theta^5}{5!} + \dots \right) \right]$$

$$= r \left[ 1 - \frac{\theta^2}{2!} + \frac{\theta^4}{4!} + \dots + i\theta - i \frac{\theta^3}{3!} + i \frac{\theta^5}{5!} + \dots \right]$$

Beaucoup de fonctions peuvent s'exprimer par un développement en série. Par exemple:

$$e^{x} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{3}}{3!} + \dots$$

$$sin(x) = x - \frac{x^{3}}{3!} + \frac{x^{5}}{5!} + \dots$$

$$cos(x) = 1 - \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{4}}{4!} + \dots$$

$$c = r \left[ 1 - \frac{\theta^2}{2!} + \frac{\theta^4}{4!} + \dots + i\theta - i\frac{\theta^3}{3!} + i\frac{\theta^5}{5!} + \dots \right]$$
$$= r \left[ 1 + i\theta - \frac{\theta^2}{2!} - i\frac{\theta^3}{3!} + \frac{\theta^4}{4!} + i\frac{\theta^5}{5!} + \dots \right]$$

Beaucoup de fonctions peuvent s'exprimer par un développement en série. Par exemple :

$$e^{x} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{3}}{3!} + \dots$$

$$sin(x) = x - \frac{x^{3}}{3!} + \frac{x^{5}}{5!} + \dots$$

$$cos(x) = 1 - \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{4}}{4!} + \dots$$

$$c = r \left[ 1 - \frac{\theta^2}{2!} + \frac{\theta^4}{4!} + \dots + i\theta - i\frac{\theta^3}{3!} + i\frac{\theta^5}{5!} + \dots \right]$$

$$= r \left[ 1 + i\theta - \frac{\theta^2}{2!} - i\frac{\theta^3}{3!} + \frac{\theta^4}{4!} + i\frac{\theta^5}{5!} + \dots \right]$$

$$= r \left[ 1 + i\theta + i^2\frac{\theta^2}{2!} + i^2 \times i\frac{\theta^3}{3!} + i^4\frac{\theta^4}{4!} + i^4 \times i\frac{\theta^5}{5!} + \dots \right]$$

Beaucoup de fonctions peuvent s'exprimer par un développement en série. Par exemple:

$$e^{x} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{3}}{3!} + \dots$$

$$sin(x) = x - \frac{x^{3}}{3!} + \frac{x^{5}}{5!} + \dots$$

$$cos(x) = 1 - \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{4}}{4!} + \dots$$

$$c = r \left[ 1 + i\theta + i^2 \frac{\theta^2}{2!} + i^2 \times i \frac{\theta^3}{3!} + i^4 \frac{\theta^4}{4!} + i^4 \times i \frac{\theta^5}{5!} + \dots \right]$$
$$= r \left[ 1 + i\theta + i^2 \frac{\theta^2}{2!} + i^3 \frac{\theta^3}{3!} + i^4 \frac{\theta^4}{4!} + i^5 \frac{\theta^5}{5!} + \dots \right]$$

Beaucoup de fonctions peuvent s'exprimer par un développement en série. Par exemple:

$$e^{x} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{3}}{3!} + \dots$$

$$sin(x) = x - \frac{x^{3}}{3!} + \frac{x^{5}}{5!} + \dots$$

$$cos(x) = 1 - \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{4}}{4!} + \dots$$

$$c = r \left[ 1 + i\theta + i^2 \frac{\theta^2}{2!} + i^2 \times i \frac{\theta^3}{3!} + i^4 \frac{\theta^4}{4!} + i^4 \times i \frac{\theta^5}{5!} + \dots \right]$$

$$= r \left[ 1 + i\theta + i^2 \frac{\theta^2}{2!} + i^3 \frac{\theta^3}{3!} + i^4 \frac{\theta^4}{4!} + i^5 \frac{\theta^5}{5!} + \dots \right]$$

$$= r \left[ 1 + i\theta + \frac{i^2 \theta^2}{2!} + \frac{i^3 \theta^3}{3!} + \frac{i^4 \theta^4}{4!} + \frac{i^5 \theta^5}{5!} + \dots \right]$$

Beaucoup de fonctions peuvent s'exprimer par un développement en série. Par exemple:

$$e^{x} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{3}}{3!} + \dots$$

$$sin(x) = x - \frac{x^{3}}{3!} + \frac{x^{5}}{5!} + \dots$$

$$cos(x) = 1 - \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{4}}{4!} + \dots$$

$$c = r \left[ 1 + i\theta + i^2 \frac{\theta^2}{2!} + i^2 \times i \frac{\theta^3}{3!} + i^4 \frac{\theta^4}{4!} + i^4 \times i \frac{\theta^5}{5!} + \dots \right]$$

$$= r \left[ 1 + i\theta + i^2 \frac{\theta^2}{2!} + i^3 \frac{\theta^3}{3!} + i^4 \frac{\theta^4}{4!} + i^5 \frac{\theta^5}{5!} + \dots \right]$$

$$= r \left[ 1 + i\theta + \frac{i^2 \theta^2}{2!} + \frac{i^3 \theta^3}{3!} + \frac{i^4 \theta^4}{4!} + \frac{i^5 \theta^5}{5!} + \dots \right]$$

Beaucoup de fonctions peuvent s'exprimer par un développement en série. Par exemple:

$$e^{x} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{3}}{3!} + \dots$$

$$sin(x) = x - \frac{x^{3}}{3!} + \frac{x^{5}}{5!} + \dots$$

$$cos(x) = 1 - \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{4}}{4!} + \dots$$

$$c = r \left[ 1 + i\theta + i^2 \frac{\theta^2}{2!} + i^2 \times i \frac{\theta^3}{3!} + i^4 \frac{\theta^4}{4!} + i^4 \times i \frac{\theta^5}{5!} + \dots \right]$$

$$= r \left[ 1 + i\theta + i^2 \frac{\theta^2}{2!} + i^3 \frac{\theta^3}{3!} + i^4 \frac{\theta^4}{4!} + i^5 \frac{\theta^5}{5!} + \dots \right]$$

$$= r \left[ 1 + i\theta + \frac{i^2 \theta^2}{2!} + \frac{i^3 \theta^3}{3!} + \frac{i^4 \theta^4}{4!} + \frac{i^5 \theta^5}{5!} + \dots \right]$$

Beaucoup de fonctions peuvent s'exprimer par un développement en série. Par exemple:

$$e^{x} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{3}}{3!} + \dots$$

$$sin(x) = x - \frac{x^{3}}{3!} + \frac{x^{5}}{5!} + \dots$$

$$cos(x) = 1 - \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{4}}{4!} + \dots$$

#### Tout complexe c peut donc s'écrire sous la forme

$$r \times e^{i\theta}$$

#### Autres formes - Exercices

- Changer de forme :
  - (a)  $6 \times cis(30^{\circ})$  en forme exp.
  - (b)  $e^{1+\frac{\pi}{2}i}$  en forme cart.
  - (c)  $1 + \sqrt{3}i$  en forme exp.
- Donner la valeur de :
  - (a) module de  $3e^{\frac{\pi}{4}i}$
  - (b) argument de  $3e^{\frac{\pi}{4}i}$
  - (c)  $Re(2e^{-\pi i})$
  - (d)  $\Im(2e^{-\pi i})$

#### Autres formes - Exercices

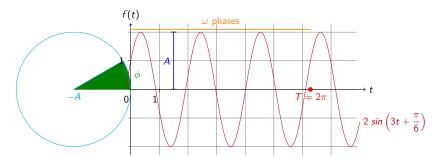
- Changer de forme :
  - (a)  $6 \times cis(30^{\circ})$  en forme exp.  $6e^{\frac{pi}{6}i}$
  - (b)  $e^{1+\frac{\pi}{2}i}$  en forme cart.  $e^{1+i\frac{\pi}{2}} = e^1 e^{i\frac{\pi}{2}} = e \operatorname{cis}(\frac{\pi}{2}) = e \left[ \cos(\frac{\pi}{2}) + i\sin(\frac{\pi}{2}) \right] = e * [0+i \ 1] = e i$ 
    - (c)  $1 + \sqrt{3}i$  en forme exp.  $r = \sqrt{1^2 + \sqrt{3}^2} = \sqrt{4} = 2$   $tan(\theta) = \frac{\sqrt{3}}{1}, \theta = \frac{\pi}{3}$   $2e^{\frac{\pi}{3}i}$
- Onner la valeur de :
  - (a) module de  $3e^{\frac{\pi}{4}i}$  3
  - (b) argument de  $3e^{\frac{\pi}{4}i}$
  - (c)  $Re(2e^{-\pi i})$   $Re(2e^{-\pi i}) = Re(-2e^{\pi i}) = Re(-2[cos(\pi) + i sin(\pi)]) = Re(-2[cos(\pi)]) = Re(-2) = -2$
  - (d)  $\Im(2e^{-\pi i})$  De manière similaire : = 0

#### Plan

- Introduction
- Forme cartésienne
  - Définition
  - Opérations
  - Exercices
- Forme polaire
  - Définition
  - Opérations
  - Exercices

- Autres formes
  - Forme vectorielle
  - Forme exponentielle
  - Exercices
- S Application
  - Sinusoïde
  - Déplacement 3D

### Application – Forme d'onde sinusoïdale



En électronique, on renomme i en j car i correspond à l'intensité.

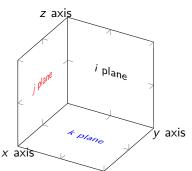
$$2\sin\left(3t+\frac{\pi}{6}\right)$$

## Application - Déplacement 3D

Un quaternion q est de la forme

$$q = a + b i + c ij + d k,$$
  $a, b, c, d \in \mathbb{R}$ 

où  $i^2=j^2=k^2=ijk=-1\ i,\ j$  et k sont les unités fondamentales des quaternions. Un quaternion est un peu comme un complexe à plusieurs composantes imaginaires.



Il est plus facile de travailler dans un plan donné ainsi qu'effectuer des rotations.