

Le package `lymath` : des formules plus sémantiques

Code source disponible sur <https://github.com/bc-latex/ly-math>.

Version 0.2.0-beta développée et testée sur Mac OS X.

Christophe BAL

2019-02-21

Table des matières

1	Introduction	4
2	Comment lire cette documentation ?	4
3	Versions étoilées	4
4	A propos des arguments $\text{L}^{\text{A}}\text{T}_{\text{E}}\text{X}$, une convention à connaître	4
5	Un séparateur d'arguments par défaut	5
6	Quelques gestions d'espaces	5
6.1	Espace et fraction	5
6.2	Espace et point-virgule avec l'option <code>french</code> de <code>babel</code>	5
7	Ensembles	5
7.1	Différents types d'ensembles	5
7.1.1	Ensembles versus accolades	5
7.1.2	Ensembles pour la géométrie	6
7.1.3	Ensembles probabilistes	6
7.1.4	Ensembles de type anneau ou corps	7
7.1.5	Ensembles classiques	8
7.1.6	Ensembles classiques suffixés	8
7.1.7	Des suffixes à la carte	8
7.2	Intervalles	9
7.2.1	Intervalles réels - Notation française (?)	9
7.2.2	Intervalles réels - Notation américaine	10
7.2.3	Intervalles discrets d'entiers	10

8	Analyse	11
8.1	Constantes	11
8.1.1	Constantes classiques	11
8.1.2	Constantes latines personnelles	12
8.2	La fonction valeur absolue	12
8.3	Fonctions nommées spéciales	12
8.3.1	Un exemple d'utilisation	12
8.3.2	Fonctions nommées sans paramètre	12
8.3.3	Fonctions nommées avec un paramètre	13
8.4	Des notations complémentaires pour des suites spéciales	13
8.5	Calcul différentiel	14
8.5.1	Les opérateurs ∂ et d	14
8.5.2	Dérivation totale	14
8.5.3	Dérivation partielle	15
8.6	Calcul intégral	16
8.6.1	L'opérateur crochet – 1 ^{ère} version	16
8.6.2	L'opérateur crochet – 2 ^{nde} version	17
8.6.3	Intégrales multiples	17
8.7	Comparaison asymptotique de suites et de fonctions	18
8.7.1	Les notations \mathcal{O} et \mathcal{o}	18
8.7.2	La notation Ω	18
8.7.3	La notation Θ	19
9	Géométrie	19
9.1	Points	19
9.2	Vecteurs	20
9.2.1	Les écrire	20
9.2.2	Norme	20
9.2.3	Produit scalaire	21
9.2.4	Produit vectoriel	21
9.3	Coordonnées	22
9.4	Nommer un repère	22
9.5	Arcs circulaires	24
9.6	Angles	25
9.6.1	Angles géométriques intérieurs	25
9.6.2	Angles orientés de vecteurs	25
10	Fractions continuées	26
10.1	Fractions continuées standard	26
10.2	Fractions continuées généralisées	26
10.3	Comme une fraction continuée isolée	26
10.4	L'opérateur \mathcal{K}	27
11	Algèbre	28
11.1	Polynômes, séries formelles et compagnie	28
11.1.1	Polynômes	28
11.1.2	Fractions polynômiales	28
11.1.3	Séries formelles	28
11.1.4	Corps des fractions de séries formelles	28
11.1.5	Polynômes de Laurent et séries formelles de Laurent	29
11.1.6	Toutes les fiches techniques	29

1 Introduction

L^AT_EX est un excellent langage, pour ne pas dire le meilleur, pour rédiger des documents contenant des formules mathématiques. Malheureusement toute la puissance de L^AT_EX permet d'écrire des codes très peu sémantiques. Le modeste but du package `lymath` est de fournir quelques macros sémantiques pour la rédaction de formules mathématiques élémentaires. Considérons le code L^AT_EX suivant.

```
Sachant que $\frac{df}{dx}(x) = 4 \cos(x^2)$ sur $[a ; b]$ , nous avons :  
  
$\int_a^b \cos(x^2) dx = \left[ \frac{1}{4} f(x) \right]_a^b$.
```

Avec `lymath`, vous pouvez écrire le code suivant.

```
Sachant que $\derfrac{f}{x}(x) = 4 \cos(x^2)$ sur $\intervalC{a}{b}$, nous avons :  
  
$\int_a^b \cos(x^2) \dd{x} = \hook{\frac{1}{4} f(x)}{a}{b}$.
```

Même si certaines commandes sont plus longues à écrire que ce que permet L^AT_EX, il y a trois avantages à utiliser des commandes sémantiques.

1. La mise en forme dans votre document sera consistante.
2. Il est facile de changer une mise en forme sur l'ensemble d'un document.
3. `lymath` résout certains problèmes "complexes" pour vous.

2 Comment lire cette documentation ?

Le choix a été fait de fournir des exemples comme documentation du package suivis de fiches techniques des macros-commandes. Les exemples se présentent comme ci-dessous (*un code L^AT_EX suivi de sa mise en forme*).

```
Sachant que $\displaystyle \frac{df}{dx}(x) = 4 \cos(x^2)$ sur $[a ; b]$ , nous avons :  
$\displaystyle \int_a^b \cos(x^2) dx = \left[ \frac{1}{4} f(x) \right]_a^b$.
```

Sachant que $\frac{df}{dx}(x) = 4\cos(x^2)$ sur $[a ; b]$, nous avons : $\int_a^b \cos(x^2) dx = \left[\frac{1}{4} f(x) \right]_a^b$.

3 Versions étoilées

Généralement les versions étoilées proposent des mises en forme faisant un peu moins de travail que la macro non étoilée (*il y a quelques exceptions*). Par exemple une macro utilisant des parenthèses extensibles aura une version étoilée qui n'utilisera que des parenthèses non extensibles.

4 A propos des arguments L^AT_EX, une convention à connaître

`lymath` propose des macros avec un **nombre fixé d'arguments**. Dans ce cas, la syntaxe L^AT_EX est gardée comme dans `\derfrac{f}{x}` .

Par contre, pour les macros avec un **nombre variable d'arguments**, la convention sera toujours d'utiliser un seul argument, au sens L^AT_EX, dont le contenu sera formé de morceaux séparés par des

traits verticaux | comme dans `\coord{3 | -4 | 0}` où l'unique argument `3 | -4 | 0` contient les trois morceaux 3, -4 et 0.

5 Un séparateur d'arguments par défaut

La macro `\lymathsep` définit le séparateur d'arguments dans les formules écrites. Cette documentation utilisant l'option `french` de `babel`, la valeur de `\lymathsep` est `;`. Sans ce choix, la valeur de `\lymathsep` sera `,`.

6 Quelques gestions d'espaces

6.1 Espace et fraction

Si vous utilisez `\frac` ou `\dfrac` alors de petits espaces sont automatiquement ajoutés pour éviter d'avoir des traits de fraction trop petits. Le comportement par défaut se retrouve en utilisant les macros `\stdfrac` et `\stdfrac`. Voici un exemple.

Vous avez `\frac{2}{3} = \stdfrac{2}{3}` et `\dfrac{2}{3} = \stdfrac{2}{3}`.

Vous avez $\frac{2}{3} = \frac{2}{3}$ et $\frac{2}{3} = \frac{2}{3}$.

6.2 Espace et point-virgule avec l'option `french` de `babel`

Seulement si vous utilisez `babel` avec l'option `french`, comme c'est le cas dans cette documentation, alors vous verrez le même espacement autour du point-virgule dans $A(x;y)$. Que c'est beau!

7 Ensembles

7.1 Différents types d'ensembles

7.1.1 Ensembles versus accolades

Exemple d'utilisation 1

Un ensemble de beaux nombres : `\geneset{1 ; 3 ; 5}`.

Un ensemble de beaux nombres : $\{1;3;5\}$.

Exemple d'utilisation 2

Choisissez votre camp :
`\displaystyle \geneset{\frac{1}{3} ; \frac{5}{7} ; \frac{9}{11}}`
ou
`\displaystyle \geneset*{\frac{1}{3} ; \frac{5}{7} ; \frac{9}{11}}` .

Choisissez votre camp : $\left\{ \frac{1}{3} ; \frac{5}{7} ; \frac{9}{11} \right\}$ ou $\left\{ \frac{1}{3} ; \frac{5}{7} ; \frac{9}{11} \right\}$.

Fiches techniques

`\geneset` (1 Argument)

`\geneset*` (1 Argument)

— Argument: la définition de l'ensemble.

7.1.2 Ensembles pour la géométrie

Exemple d'utilisation 1

Vous pouvez écrire sémantiquement `\geoset{C}`, `\geoset{D}` et `\geoset{d}` mais pas taper `\verb+\geoset{ABC}+`.

Vous pouvez écrire sémantiquement \mathcal{C} , \mathcal{D} et d mais pas taper `\geoset{ABC}`.

Exemple d'utilisation 2

Pour les indices, utilisez `\geoset*{C}{1}`, `\geoset*{C}{2}` `\dots`

Pour les indices, utilisez \mathcal{C}_1 , \mathcal{C}_2 ...

Fiches techniques

`\geoset` (1 Argument)

— Argument: un seul caractère ASCII indiquant un ensemble géométrique.

`\geoset*` (2 Arguments)

— Argument 1: un seul caractère ASCII indiquant \mathcal{U} dans le nom \mathcal{U}_d d'un ensemble géométrique.

— Argument 2: un texte donnant d dans le nom \mathcal{U}_d d'un ensemble géométrique.

7.1.3 Ensembles probabilistes

Exemple d'utilisation 1

Vous pouvez écrire sémantiquement `\probaset{E}` et `\probaset{G}` mais pas taper `\verb+\probaset{ABC}+`.

Vous pouvez écrire sémantiquement \mathcal{E} et \mathcal{G} mais pas taper `\probaset{ABC}`.

Exemple d'utilisation 2

Pour les indices, utilisez `\probaset*{E}{1}`, `\probaset*{E}{2}` `\dots`

Pour les indices, utilisez $\mathcal{E}_1, \mathcal{E}_2 \dots$

Fiches techniques

`\probaset` (1 Argument)

— Argument: un seul caractère ASCII majuscule indiquant un ensemble probabiliste.

`\probaset*` (2 Arguments)

— Argument 1: un seul caractère ASCII majuscule indiquant \mathcal{U} dans le nom \mathcal{U}_d d'un ensemble probabiliste.

— Argument 2: un texte donnant d dans le nom \mathcal{U}_d d'un ensemble probabiliste.

7.1.4 Ensembles de type anneau ou corps

Exemple d'utilisation 1

Vous pouvez écrire sémantiquement `\fieldset{A}`, `\fieldset{K}`, `\fieldset{h}` et `\fieldset{k}` mais pas taper `\verb+\fieldset{ABC}+`.

Vous pouvez écrire sémantiquement $\mathbb{A}, \mathbb{K}, \mathbb{h}$ et \mathbb{k} mais pas taper `\fieldset{ABC}`.

Exemple d'utilisation 2

Pour les indices, utilisez `\fieldset*{k}{1}`, `\fieldset*{k}{2}` `\dots`

Pour les indices, utilisez $\mathbb{k}_1, \mathbb{k}_2 \dots$

Fiches techniques

`\fieldset` (1 Argument)

— Argument: soit l'une des lettres \mathbb{h} et \mathbb{k} , soit un seul caractère ASCII majuscule indiquant un ensemble de type anneau ou corps.

`\fieldset*` (2 Arguments)

— Argument 1: un seul caractère ASCII indiquant \mathbb{U} dans le nom \mathbb{U}_d d'un ensemble de type anneau ou corps.

— Argument 2: un texte donnant d dans le nom \mathbb{U}_d d'un ensemble de type anneau ou corps.

7.1.5 Ensembles classiques

Vous pouvez utiliser directement \emptyset , \mathbb{N} , \mathbb{Z} , \mathbb{D} , \mathbb{Q} , \mathbb{R} , \mathbb{C} , \mathbb{H} et \mathbb{O} .

Vous pouvez utiliser directement \emptyset , \mathbb{N} , \mathbb{Z} , \mathbb{D} , \mathbb{Q} , \mathbb{R} , \mathbb{C} , \mathbb{H} et \mathbb{O} .

7.1.6 Ensembles classiques suffixés

Il est facile de taper \mathbb{R}_n , \mathbb{R}_p , \mathbb{R}_s , \mathbb{R}_{sn} et \mathbb{R}_{sp} .

Il est facile de taper \mathbb{R}_- , \mathbb{R}_+ , \mathbb{R}^* , \mathbb{R}_-^* et \mathbb{R}_+^* .

Nous avons utilisé les suffixes **n** pour **N**egatif, **p** pour **P**ositif, et **s** pour **s**tar, soit "étoile" en anglais. Il y a aussi les suffixes composites **sn** et **sp**.

Notez qu'il est interdit d'utiliser \mathbb{C}_n pour \mathbb{C}_- car l'ensemble \mathbb{C} ne possède pas de structure ordonnée standard. Jetez un oeil à la section suivante pour apprendre à taper \mathbb{C}_- si vous en avez besoin. L'interdiction est ici purement sémantique !

Remarque. La table 1 de la présente page montre les associations autorisées entre ensembles classiques et suffixes.

TABLE 1 – Suffixes

	n	p	s	sn	sp
\mathbb{N}			×		
\mathbb{Z}	×	×	×	×	×
\mathbb{D}	×	×	×	×	×
\mathbb{Q}	×	×	×	×	×
\mathbb{R}	×	×	×	×	×
\mathbb{C}			×		
\mathbb{H}			×		
\mathbb{O}			×		

7.1.7 Des suffixes à la carte

Exemple d'utilisation

Il est tout de même possible d'écrire \mathbb{C}_n ou \mathbb{H}_{sp} . Il y a aussi \mathbb{P}_n avec une autre mise en forme.

Il est tout de même possible d'écrire \mathbb{C}_- ou \mathbb{H}_+^* . Il y a aussi $\mathcal{P}_{\leq 0}$ avec une autre mise en forme.

Fiches techniques

`\specialset` (2 Arguments)

`\specialset*` (2 Arguments)

— Argument 1: l'ensemble à "suffixer".

— Argument 2: l'un des suffixes `n`, `p`, `s`, `sn` ou `sp`.

7.2 Intervalles

7.2.1 Intervalles réels - Notation française (?)

Exemple d'utilisation 1

Dans cet exemple, la syntaxe fait référence à **O**-pened et **C**-losed pour "ouvert" et "fermé" en anglais. Nous verrons que **CC** et **OO** sont contractés en **C** et **O**.

Dans `$I =]a ; b] = \intervalOC{a}{b}$`, vous constatez que la macro utilisée résout un problème d'espacement vis à vis du signe `=$` .

Dans `I =]a ; b] =]a ; b]`, vous constatez que la macro utilisée résout un problème d'espacement vis à vis du signe `=` .

Exemple d'utilisation 2

Les crochets s'étendent verticalement automatiquement. Pour empêcher cela, il suffit d'utiliser la version étoilée de la macro. Dans ce cas, les crochets restent tout de même un peu plus grands que des crochets utilisés directement. Voici un exemple.

`$\displaystyle \intervalC{ \frac{1}{2} }{ 1^{2^3} } }`
`= [\frac{1}{2} ; 1^{2^3}]`
`= \intervalC*{ \frac{1}{2} }{ 1^{2^3} } $`

$$\left[\frac{1}{2} ; 1^{2^3} \right] = [\frac{1}{2} ; 1^{2^3}] = [\frac{1}{2} ; 1^{2^3}]$$

Fiches techniques

Pour toutes les macros ci-dessous, la version non étoilée produit des délimiteurs qui s'étirent si besoin verticalement, tandis que la version étoilée ne le fait pas.

`\intervalCO` (2 Arguments)

`\intervalCO*` (2 Arguments)

— Argument 1: borne inférieure a de l'intervalle $[a ; b[$.

— Argument 2: borne supérieure b de l'intervalle $[a ; b[$.

`\intervalC` (2 Arguments)

`\intervalC*` (2 Arguments)

— Argument 1: borne inférieure a de l'intervalle $[a ; b]$.

— Argument 2: borne supérieure b de l'intervalle $[a ; b]$.

`\interval0 (2 Arguments)`
`\interval0* (2 Arguments)`

- Argument 1: borne inférieure a de l'intervalle $]a ; b[$.
- Argument 2: borne supérieure b de l'intervalle $]a ; b[$.

`\interval0C (2 Arguments)`
`\interval0C* (2 Arguments)`

- Argument 1: borne inférieure a de l'intervalle $]a ; b]$.
- Argument 2: borne supérieure b de l'intervalle $]a ; b]$.

7.2.2 Intervalles réels - Notation américaine

Exemple d'utilisation

Dans cet exemple, la syntaxe fait référence à **P**-arenthèse.

Aux États Unis, un intervalle semi-fermé s'écrit `\intervalPC{a}{b} = (a ; b]` et un intervalle ouvert se tape `\intervalP{a}{b} = (a ; b)`.

Aux États Unis, un intervalle semi-fermé s'écrit $(a ; b] = (a ; b]$ et un intervalle ouvert se tape $(a ; b) = (a ; b)$.

Fiches techniques

Pour toutes les macros ci-dessous, la version non étoilée produit des délimiteurs qui s'étirent si besoin verticalement, tandis que la version étoilée ne le fait pas.

`\intervalCP (2 Arguments)`
`\intervalCP* (2 Arguments)`

- Argument 1: borne inférieure a de l'intervalle $[a ; b)$.
- Argument 2: borne supérieure b de l'intervalle $[a ; b)$.

`\intervalP (2 Arguments)`
`\intervalP* (2 Arguments)`

- Argument 1: borne inférieure a de l'intervalle $(a ; b)$.
- Argument 2: borne supérieure b de l'intervalle $(a ; b)$.

`\intervalPC (2 Arguments)`
`\intervalPC* (2 Arguments)`

- Argument 1: borne inférieure a de l'intervalle $(a ; b]$.
- Argument 2: borne supérieure b de l'intervalle $(a ; b]$.

7.2.3 Intervalles discrets d'entiers

Exemple d'utilisation

Dans l'exemple, la syntaxe fait référence à \mathbb{Z} l'ensemble des entiers relatifs.

Par définition, $\mathbb{Z}\text{intervalC}\{-1\}\{4\} = \{-1 ; 0 ; 1 ; 2 ; 3 ; 4 \}$. Donc nous avons $\mathbb{Z}\text{intervalC}\{-1\}\{4\} = \mathbb{Z}\text{interval0}\{-2\}\{5\}$.

Par définition, $\llbracket -1 ; 4 \rrbracket = \{-1 ; 0 ; 1 ; 2 ; 3 ; 4\}$. Donc nous avons $\llbracket -1 ; 4 \rrbracket = \llbracket -2 ; 5 \rrbracket$.

Fiches techniques

Pour toutes les macros ci-dessous, la version non étoilée produit des délimiteurs qui s'étirent si besoin verticalement, tandis que la version étoilée ne le fait pas.

$\backslash\text{ZintervalC0}$ (2 Arguments)

$\backslash\text{ZintervalC0}^*$ (2 Arguments)

— Argument 1: borne inférieure a de l'intervalle $\llbracket a ; b \rrbracket$.

— Argument 2: borne supérieure b de l'intervalle $\llbracket a ; b \rrbracket$.

$\backslash\text{ZintervalC}$ (2 Arguments)

$\backslash\text{ZintervalC}^*$ (2 Arguments)

— Argument 1: borne inférieure a de l'intervalle $\llbracket a ; b \rrbracket$.

— Argument 2: borne supérieure b de l'intervalle $\llbracket a ; b \rrbracket$.

$\backslash\text{Zinterval0}$ (2 Arguments)

$\backslash\text{Zinterval0}^*$ (2 Arguments)

— Argument 1: borne inférieure a de l'intervalle $\llbracket a ; b \rrbracket$.

— Argument 2: borne supérieure b de l'intervalle $\llbracket a ; b \rrbracket$.

$\backslash\text{Zinterval0C}$ (2 Arguments)

$\backslash\text{Zinterval0C}^*$ (2 Arguments)

— Argument 1: borne inférieure a de l'intervalle $\llbracket a ; b \rrbracket$.

— Argument 2: borne supérieure b de l'intervalle $\llbracket a ; b \rrbracket$.

8 Analyse

8.1 Constantes

8.1.1 Constantes classiques

La liste complète

Voici la liste des constantes classiques où $\tau = 2\pi$ est la benjamine : γ , π , τ , e , i , j and k .

Voici la liste des constantes classiques où $\tau = 2\pi$ est la benjamine : γ , π , τ , e , i , j and k .

Remarque. Faites attention car $\{\backslash\text{Large } \pi \neq \pi\}$ produit $\pi \neq \pi$. Comme vous le constatez, les symboles ne sont pas identiques. Ceci est vraie pour toutes les constantes grecques.

8.1.2 Constantes latines personnelles

Exemple d'utilisation

Il est aisé d'écrire $\text{\ct{a}} x^2 + \text{\ct{b}} x + \text{\ct{c}}$ au lieu de $a x^2 + b x + c$ afin de souligner que $\text{\ct{a}}$, $\text{\ct{b}}$ et $\text{\ct{c}}$ sont des constantes.

Il est aisé d'écrire $\text{\textbf{a}}x^2 + \text{\textbf{b}}x + \text{\textbf{c}}$ au lieu de $ax^2 + bx + c$ afin de souligner que **a**, **b** et **c** sont des constantes.

Fiche technique

\ct (1 Argument)

— Argument: un texte utilisant l'alphabet latin.

8.2 La fonction valeur absolue

Un exemple d'utilisation

Il est facile d'écrire $\text{\abs{2}}$ ou $\text{\displaystyle \abs{\frac{3}{5}}}$ voire aussi $\text{\displaystyle \abs*{\frac{3}{5}}}$ si vous préférez des petits traits verticaux.

Il est facile d'écrire $|2|$ ou $\left|\frac{3}{5}\right|$ voire aussi $|\frac{3}{5}|$ si vous préférez des petits traits verticaux.

Remarque. Le code L^AT_EX vient directement de ce poste : <https://tex.stackexchange.com/a/43009/6880>.

Fiches techniques

\abs (1 Argument)

\abs* (1 Argument)

— Argument: l'expression à laquelle on applique la fonction valeur absolue.

8.3 Fonctions nommées spéciales

8.3.1 Un exemple d'utilisation

Quelques fonctions nommées supplémentaires (voir la liste ecomplète ci-dessous) : \ch x \neq ch x , \ppcm(x;y) , $\text{\lg x = \logb{2} x}$ and $\text{\expb{6} y}$.

Quelques fonctions nommées supplémentaires (voir la liste ecomplète ci-dessous) : $\text{ch } x \neq \text{ch } x$, $\text{ppcm}(x;y)$, $\text{lg } x = \log_2 x$ and $\text{exp}_6 y$.

8.3.2 Fonctions nommées sans paramètre

Toutes les macros suivantes n'ont aucun paramètre.

<code>\ch</code>	<code>\sh</code>	<code>\th</code>
<code>\ach</code>	<code>\ash</code>	<code>\ath</code>
<code>\arccosh</code>	<code>\arcsinh</code>	<code>\arctanh</code>
<code>\acos</code>	<code>\asin</code>	<code>\atan</code>
<code>\pgcd</code>	<code>\ppcm</code>	

8.3.3 Fonctions nommées avec un paramètre

La liste complète

Toutes les macros suivantes ont un seul paramètre.

`\expb` (1 paramètre) `\logb` (1 paramètre)

Fiches techniques

`\expb` (1 Argument)

`\logb` (1 Argument)

— Argument : la base de l'exponentielle ou du logarithme.

8.4 Des notations complémentaires pour des suites spéciales

Exemple d'utilisation

Parfois nous avons besoin d'écrire $\text{\seqplus{F}{1}{2}}$ ou $\text{\hypergeo{F}{1}{2}}$ et le fou (? \,) aime vraiment $\text{\suprgeo{F}{1}{2}{3}{4}}$.

Parfois nous avons besoin d'écrire F_1^2 ou ${}_1F_2$ et le fou (?) aime vraiment ${}_1F_2^3$.

Fiches techniques

`\seqplus` (2 Arguments)

— Argument 1 : l'exposant à droite.

— Argument 2 : l'indice à droite.

`\hypergeo` (2 Arguments)

— Argument 1 : l'indice à gauche.

— Argument 2 : l'indice à droite.

`\suprgeo` (4 Arguments)

— Argument 1 : l'indice à gauche.

— Argument 2 : l'indice à droite.

— Argument 3 : l'exposant à droite.

— Argument 4 : l'exposant à gauche.

8.5 Calcul différentiel

8.5.1 Les opérateurs ∂ et d

Exemple d'utilisation

Vous pouvez écrire `\dd{x}` et `\pp{t}` et aussi `\dd[5]{x}` ou `\pp[n]{x}`.

Vous pouvez écrire dx et ∂t et aussi d^5x ou $\partial^n x$.

Fiches techniques

`\dd [1 Option] (1 Argument)`

`\pp [1 Option] (1 Argument)`

— Option: utilisée, cette option sera mise en exposant du symbole ∂ ou d .

— Argument: la variable de différentiation à droite du symbole ∂ ou d .

8.5.2 Dérivation totale

Exemple d'utilisation 1

`\displaystyle \derpow*{f} (a) = \derpow{f} (a)`
`= \derfrac{f}{x} (a)`
`= \dersub{f}{x} (a)`

$$f'(a) = f^{(1)}(a) = \frac{df}{dx}(a) = d_x f(a)$$

Exemple d'utilisation 2

`\displaystyle \derpow*[3]{f}(a) = \derpow[3]{f} (a)`
`= \derfrac[3]{f}{x} (a)`
`= \dersub[3]{f}{x} (a)`

et

`\displaystyle \derpow*[10]{\cos} a = \derfrac[10]{\cos}{x} (a)` avec beaucoup trop de primes à gauche.

$$f'''(a) = f^{(3)}(a) = \frac{d^3 f}{dx^3}(a) = d_x^3 f(a) \text{ et } \cos^{''''''''} a = \frac{d^{10} \cos}{dx^{10}}(a) \text{ avec beaucoup trop de primes à gauche.}$$

Exemple d'utilisation 3

```
Si  $\displaystyle f(x) = \frac{1}{x^2+3}$  alors nous avons :  
 $\displaystyle \operatorname{derpow}[3]{f}(a)$   
 $= \operatorname{derfrac}[3]{\left( \frac{1}{x^2+3} \right)}{x}(a)$ .
```

$$\text{Si } f(x) = \frac{1}{x^2+3} \text{ alors nous avons : } f^{(3)}(a) = \frac{d^3}{dx^3} \left(\frac{1}{x^2+3} \right) (a).$$

Fiches techniques

`\derpow` [1 Option] (1 Argument)

`\derpow*` [1 Option] (1 Argument)

— Option: utilisée, cette option sera l'exposant de dérivation mis entre des parenthèses pour la version non étoilée, et le nombre de primes pour la version étoilée.

— Argument: la fonction à différencier.

`\derfrac` [1 Option] (2 Arguments)

`\derfrac*` [1 Option] (2 Arguments)

`\dersub` [1 Option] (2 Arguments)

— Option: utilisée, cette option sera l'exposant de dérivation.

— Argument 1: la fonction à dériver.

— Argument 2: la variable.

8.5.3 Dérivation partielle

Exemple d'utilisation 1

```
 $\displaystyle \operatorname{partialfrac}{f}{x}(a;b)$   
 $= \operatorname{partialsub}{f}{x}(a;b)$   
 $= \operatorname{partialprime}{f}{x}(a;b)$ 
```

$$\frac{\partial f}{\partial x}(a;b) = \partial_x f(a;b) = f'_x(a;b)$$

Exemple d'utilisation 2

```
 $\displaystyle \operatorname{partialfrac}[3]{G}{f^2 | v}(a;b)$   
 $= \operatorname{partialfrac}{G}{f^2 | v}(a;b)$   
 $= \operatorname{partialsub}{G}{f^2 | v}(a;b)$   
 $= \operatorname{partialprime}{G}{f^2 | v}(a;b)$ 
```

$$\frac{\partial^3 G}{\partial f^2 \partial v}(a;b) = \frac{\partial G}{\partial f^2 \partial v}(a;b) = \partial_{f(2)v} G(a;b) = G'_{f(2)v}(a;b)$$

Exemple d'utilisation 3

Si $\displaystyle f(x;y) = \frac{\cos(xy)}{x^2+y^2}$ alors nous avons
$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2 \partial y} = \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} \left(\frac{\cos(xy)}{x^2 + y^2} \right).$$

Si $f(x;y) = \frac{\cos(xy)}{x^2 + y^2}$ alors nous avons $\frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} \left(\frac{\cos(xy)}{x^2 + y^2} \right).$

Fiches techniques

`\partialfrac` [1 Option] (2 Arguments)

`\partialfrac*` [1 Option] (2 Arguments)

— Option: utilisée, cette option sera l'exposant total de dérivation mis en exposant de ∂ .

— Argument 1: la fonction à dériver partiellement.

— Argument 2: les variables utilisées pour la dérivation partielle en utilisant la syntaxe suivante :
par exemple, $x \mid y^3 \mid \dots$ indique de dériver suivant x une fois, puis suivant y trois fois... etc.

`\partialsub` (2 Arguments)

`\partialprime` (2 Arguments)

— Argument 1: la fonction à dériver partiellement.

— Argument 2: les variables utilisées pour la dérivation partielle en utilisant la syntaxe suivante :
par exemple, $x \mid y^3 \mid \dots$ indique de dériver suivant x une fois, puis suivant y trois fois... etc.

8.6 Calcul intégral

8.6.1 L'opérateur crochet – 1^{ère} version

Exemple d'utilisation 1

Par définition, $\displaystyle \int_a^b f(x) \, dx = [F(x)]_a^b$ où $[F(x)]_a^b = F(b) - F(a)$.

Par définition, $\int_a^b f(x) \, dx = [F(x)]_a^b$ où $[F(x)]_a^b = F(b) - F(a)$.

Exemple d'utilisation 2

Par défaut, les crochets s'étirent verticalement si besoin, mais si cela vous dérange, vous pouvez faire appel à la version étoilée de la macro comme dans l'exemple suivant

$$\left[\frac{x-1}{5+x^2} \right]_a^b = \left[\frac{x-1}{5+x^2} \right]_a^b.$$

$$\left[\frac{x-1}{5+x^2} \right]_a^b = \left[\frac{x-1}{5+x^2} \right]_a^b.$$

Fiches techniques

`\hook` (3 Arguments)

`\hook*` (3 Arguments)

- Argument 1 : le contenu entre les crochets.
- Argument 2 : la borne inférieure affichée en indice.
- Argument 3 : la borne supérieure affichée en exposant.

8.6.2 L'opérateur crochet – 2^{de} version

Exemple d'utilisation 1

Vous pouvez utiliser `\vhook{F(x)}{a}{b}` au lieu de `\hook{F(x)}{a}{b}`.

Vous pouvez utiliser $F(x)|_a^b$ au lieu de $[F(x)]_a^b$.

Exemple d'utilisation 2

Tout comme avec la première version de l'opérateur crochet, vous pouvez utiliser une version étoilée pour empêcher l'étirement verticalement du trait vertical. Voici un exemple.

`\displaystyle \vhook{\frac{x - 1}{5 + x^2}}{a}{b}`
`= \vhook*{\frac{x - 1}{5 + x^2}}{a}{b}`.

$$\left. \frac{x - 1}{5 + x^2} \right|_a^b = \left. \frac{x - 1}{5 + x^2} \right|_a^b.$$

Fiches techniques

`\vhook` (3 Arguments)

`\vhook*` (3 Arguments)

- Argument 1 : le contenu avant le trait vertical.
- Argument 2 : la borne inférieure affichée en indice.
- Argument 3 : la borne supérieure affichée en exposant.

8.6.3 Intégrales multiples

Le package réduit les espacements entres des symboles \int successifs. Voici un exemple.

`\displaystyle`
`\int \int \int F(x;y;z) \dd{x} \dd{y} \dd{z}`
`= \int_{a}^{b} \int_{c}^{d} \int_{e}^{f} F(x;y;z) \dd{x} \dd{y} \dd{z}`

$$\iiint F(x;y;z) dx dy dz = \int_a^b \int_c^d \int_e^f F(x;y;z) dx dy dz$$

Remarque. Par défaut, L^AT_EX affiche $\int \int \int F(x;y;z) dx dy dz = \int_a^b \int_c^d \int_e^f F(x;y;z) dx dy dz$.

8.7 Comparaison asymptotique de suites et de fonctions

8.7.1 Les notations \mathcal{O} et \mathcal{o}

Exemple d'utilisation 1

Vous pouvez utiliser les symboles `\bigO{}` et `\smallO{}` créés par Landau.

Vous pouvez utiliser les symboles \mathcal{O} et \mathcal{o} créés par Landau.

Exemple d'utilisation 2

Vous pouvez écrire `\bigO{x} \neq \smallO{x}` et `e^{t + \smallO{t}} = e^{\bigO{t}}`.

Vous pouvez écrire $\mathcal{O}(x) \neq \mathcal{o}(x)$ et $e^{t+\mathcal{o}(t)} = e^{\mathcal{O}(t)}$.

Fiches techniques

`\bigO` (1 Argument)

`\smallO` (1 Argument)

— Argument: non vide, cet argument sera mis entre des parenthèses après \mathcal{O} ou \mathcal{o} .

8.7.2 La notation Ω

Exemple d'utilisation 1

Vous pouvez utiliser le symbole `\bigomega{}` créé par Hardy et Littlewood.

Vous pouvez utiliser le symbole Ω créé par Hardy et Littlewood.

Exemple d'utilisation 2

`f(n) = \bigomega{g(n)}` signifie :
`\exists (m, n_0)` tel que `n \geqslant n_0` implique `f(n) \geqslant m g(n)`.

$f(n) = \Omega(g(n))$ signifie : $\exists(m, n_0)$ tel que $n \geqslant n_0$ implique $f(n) \geqslant mg(n)$.

Fiche technique

`\bigomega` (1 Argument)

— Argument: non vide, cet argument sera mis entre des parenthèses après Ω .

8.7.3 La notation Θ

Exemple d'utilisation 1

Voici le dernier symbole `\bigtheta{}` qui peut rendre service.

Voici le dernier symbole Θ qui peut rendre service.

Exemple d'utilisation 2

`$f(n) = \bigtheta{g(n)}$` signifie : $\exists (m, M, n_0)$ tel que $n \geq n_0$ implique $m g(n) \leq f(n) \leq M g(n)$.

$f(n) = \Theta(g(n))$ signifie : $\exists (m, M, n_0)$ tel que $n \geq n_0$ implique $mg(n) \leq f(n) \leq Mg(n)$.

Fiche technique

`\bigtheta` (1 Argument)

— Argument : non vide, cet argument sera mis entre des parenthèses après Θ .

9 Géométrie

9.1 Points

Exemple d'utilisation 1

`\pt{I}` indique un point nommé "I".

I indique un point nommé "I".

Exemple d'utilisation 2

Une liste de points : `$\pt*{I}{1}$, $\pt*{I}{2}$ \dots`

Une liste de points : $I_1, I_2 \dots$

Fiches techniques

`\pt` (1 Argument)

— Argument : un texte donnant le nom d'un point.

`\pt*` (2 Arguments)

— Argument 1 : un texte indiquant UP dans le nom UP_{down} d'un point.

— Argument 2 : un texte indiquant *down* dans le nom UP_{down} d'un point.

9.2 Vecteurs

9.2.1 Les écrire

Exemple d'utilisation 1

Voici un vecteur $\vec{ABCDEFG}$ avec beaucoup de lettres et vous pouvez écrire $\vec{e_{rot}}$ au lieu de $\vec{e_{rot}}$.

Voici un vecteur $\overrightarrow{ABCDEFG}$ avec beaucoup de lettres et vous pouvez écrire $\vec{e_{rot}}$ au lieu de $\overrightarrow{e_{rot}}$.

Exemple d'utilisation 2

Vous pouvez écrire \vec{i} and $\vec{j^2}$ sans point.

Vous pouvez écrire \vec{i} and $\vec{j_2}$ sans point.

Fiches techniques

$\vec{} (1 \text{ Argument})$

— Argument: un texte donnant le nom d'un vecteur.

$\vec* (2 \text{ Arguments})$

— Argument 1: un texte indiquant *up* dans le nom $\vec{up_{down}}$ d'un vecteur.

— Argument 2: un texte indiquant *down* dans le nom $\vec{up_{down}}$ d'un vecteur.

9.2.2 Norme

Exemple d'utilisation

Nous pouvons écrire $\|\vec{i}\|$, $\|\frac{2}{7} \vec{e_k}\|$, ou $\|\frac{2}{7} \vec{e_k}\|$ avec de petites barres verticales.

Nous pouvons écrire $\|\vec{i}\|$, $\left\|\frac{2}{7} \vec{e_k}\right\|$, ou $\|\frac{2}{7} \vec{e_k}\|$ avec de petites barres verticales.

Remarque. Le code L^AT_EX vient directement de ce message : <https://tex.stackexchange.com/a/43009/6880>.

Fiches techniques

$\| (1 \text{ Argument})$

$\|* (1 \text{ Argument})$

— Argument: le vecteur sur lequel appliquer la norme.

9.2.3 Produit scalaire

Exemple d'utilisation 1

En mathématique, il est usage d'écrire un produit scalaire avec un point via $\dotprod{\vect{i}}{\vect{j}}$.

En mathématique, il est usage d'écrire un produit scalaire avec un point via $\vec{i} \cdot \vec{j}$.

Exemple d'utilisation 2

Dans l'exemple suivant, le préfixe **a** est pour **a**-ngle.

Les physiciens pourront utiliser
 $\displaystyle \adotprod{\frac{1}{2}}{\vect{i}}{\vect{j}}$
ou
 $\displaystyle \adotprod*{\frac{1}{2}}{\vect{i}}{\vect{j}}$.

Les physiciens pourront utiliser $\left\langle \frac{1}{2} \vec{i} \mid \vec{j} \right\rangle$ ou $\langle \frac{1}{2} \vec{i} \mid \vec{j} \rangle$.

Fiches techniques

\dotprod (2 Arguments)

— Argument 1: le premier vecteur.

— Argument 2: le second vecteur.

\adotprod (2 Arguments) où **a** = **a**-ngle

$\adotprod*$ (2 Arguments)

— Argument 1: le premier vecteur.

— Argument 2: le second vecteur.

9.2.4 Produit vectoriel

Exemple d'utilisation

Un produit vectoriel peut s'écrire via $\crossprod{\vect{i}}{\vect{j}}$.

Un produit vectoriel peut s'écrire via $\vec{i} \wedge \vec{j}$.

Fiche technique

\crossprod (2 Arguments)

— Argument 1: le premier vecteur.

— Argument 2: le second vecteur.

9.3 Coordonnées

Exemple d'utilisation 1

On peut choisir d'écrire
 $\displaystyle \text{\pt{I}} \text{\coord{\frac{1}{3} | -4 | 0}}$
ou bien
 $\displaystyle \text{\pt{I}} \text{\coord*{\frac{1}{3} | -4 | 0}}$.

On peut choisir d'écrire $I\left(\frac{1}{3}; -4; 0\right)$ ou bien $I(\frac{1}{3}; -4; 0)$.

Exemple d'utilisation 2

Dans l'exemple suivant, le préfixe v est pour **v**-ertical.

Pour les vecteurs, on peut préférer $\text{\vect{i}} \text{\vcoord{3 | -4 | 0}}$, voire $\text{\vect{i}} \text{\vcoord*{3 | -4 | 0}}$, à la place de $\text{\vect{i}} \text{\coord{3 | -4 | 0}}$ afin de bien différencier les coordonnées de points de celles de vecteurs.

Pour les vecteurs, on peut préférer $\vec{i} \begin{pmatrix} 3 \\ -4 \\ 0 \end{pmatrix}$, voire $\vec{i} \begin{bmatrix} 3 \\ -4 \\ 0 \end{bmatrix}$, à la place de $\vec{i}(3; -4; 0)$ afin de bien différencier les coordonnées de points de celles de vecteurs.

Fiches techniques

`\coord` (1 Argument)

`\coord*` (1 Argument)

— **Argument**: l'argument est une suite de "morceaux" séparés par des barres | , chaque morceau étant une coordonnée. Il peut n'y avoir qu'un seul morceau.

`\vcoord` (1 Argument) où **v** = **v**-ertical

`\vcoord*` (1 Argument) pour des crochets à la place de parenthèses

— **Argument**: l'argument est une suite de "morceaux" séparés par des barres | , chaque morceau étant une coordonnée. Il peut n'y avoir qu'un seul morceau.

9.4 Nommer un repère

Exemple d'utilisation 1 – La méthode basique

Commençons par la manière la plus basique d'écrire un repère (*nous verrons d'autres méthodes qui peuvent être plus efficaces*).

Dans le plan, trois points $\text{\pt{O}}$, $\text{\pt{I}}$ and $\text{\pt{J}}$ non alignés définissent un repère cartésien $\text{\axes{\pt{O} | \pt{I} | \pt{J}}}$.

Dans le plan, trois points O, I and J non alignés définissent un repère cartésien (O;I,J).

Exemple d'utilisation 2 – La méthode basique en version étoilée

Dans l'exemple ci-dessous, on voit que la version étoilée produit des petites parenthèses.

```
\displaystyle \axes{\pt{0} | \frac{7}{3} \vect{i} | \vect{j}}$  
ou  
\displaystyle \axes*{\pt{0} | \frac{7}{3} \vect{i} | \vect{j}}$
```

$\left(O; \frac{7}{3} \vec{i}, \vec{j}\right)$ ou $(O; \frac{7}{3} \vec{i}, \vec{j})$

Exemple d'utilisation 3 – La méthode basique en dimension quelconque

Il faut au minimum deux "morceaux" séparés par des barres |, cas de la dimension 1, mais il n'y a pas de maximum, cas d'une dimension quelconque $n > 0$.

```
\axes{\pt{0} | \vect*{i}{1} | \vect*{i}{2} | \vect*{i}{3} | \dots |  
 \vect*{i}{9} | \vect*{i}{10} | \vect*{i}{11} | \vect*{i}{12}}$
```

$(O; \vec{i}_1, \vec{i}_2, \vec{i}_3, \dots, \vec{i}_9, \vec{i}_{10}, \vec{i}_{11}, \vec{i}_{12})$

Exemple d'utilisation 4 – Repère affine

Dans l'exemple suivant, le préfixe p est pour p-oint.

```
\paxes{0 | I | J | K}$ évite de taper \axes{\pt{0} | \pt{I} | \pt{J} | \pt{K}}$.
```

$(O; I, J, K)$ évite de taper $(O; \text{I}, \text{J}, \text{K})$.

Exemple d'utilisation 5 – Repère vectoriel (méthode 1)

Dans l'exemple suivant, le préfixe v est pour v-ecteur.

```
\vaxes{\pt{0} | i | j}$ est un raccourci de \axes{\pt{0} | \vect{i} | \vect{j}}$.
```

$(O; \vec{i}, \vec{j})$ est un raccourci de $(O; \vec{i}, \vec{j})$.

Exemple d'utilisation 6 – Repère vectoriel (méthode 2)

Dans l'exemple suivant, le préfixe pv permet de combiner à la fois les fonctionnalités proposés par les préfixes p et v.

```
\pvaxes{0 | i | j}$ donne rapidement \axes{\pt{0} | \vect{i} | \vect{j}}$.
```

$(O; \vec{i}, \vec{j})$ donne rapidement $(O; \vec{i}, \vec{j})$.

Fiches techniques

`\axes` (1 Argument)

`\axes*` (1 Argument)

- **Argument**: l'argument est une suite de "morceaux" séparés par des barres |.
- Le premier morceau est l'origine du repère.
- Les morceaux suivants sont des points ou des vecteurs qui "définissent" chaque axe.

`\paxes (1 Argument)` où $p = p\text{-oint}$

- **Argument**: l'argument est une suite de "morceaux" séparés par des barres |.
- Le premier morceau est le nom de l'origine du repère sur laquelle la macro-commande `\pt` sera automatiquement appliquée.
- Viennent ensuite les noms des points "définissant" chaque axe. Pour chacun de ces points la macro-commande `\pt` sera automatiquement appliquée.

`\vaxes (1 Argument)` où $v = v\text{-ector}$

- **Argument**: l'argument est une suite de "morceaux" séparés par des barres |.
- Le premier morceau est l'origine du repère.
- Viennent ensuite les noms des vecteurs "définissant" chaque axe. Pour chacun de ces vecteurs la macro-commande `\vect` sera automatiquement appliquée.

`\pvaxes (3 Arguments)` où $p v = p + v$

- **Argument**: l'argument est une suite de "morceaux" séparés par des barres |.
- Le premier morceau est le nom de l'origine du repère sur laquelle la macro-commande `\pt` sera automatiquement appliquée.
- Viennent ensuite les noms des vecteurs "définissant" chaque axe. Pour chacun de ces vecteurs la macro-commande `\vect` sera automatiquement appliquée.

9.5 Arcs circulaires

Exemple d'utilisation 1

Voici un arc $\text{\arc{ABCDEF}}$ utilisant beaucoup de lettres, et vous pouvez écrire $\text{\arc*{A}{rot}}$ à la place de $\text{\arc{A_{rot}}}$.

Voici un arc \widehat{ABCDEF} utilisant beaucoup de lettres, et vous pouvez écrire \widehat{A}_{rot} à la place de $\widehat{A_{rot}}$.

Exemple d'utilisation 2

$\text{\arc{i}}$ et $\text{\arc*{j}{2}}$ n'affiche pas de point sous l'arc.

\hat{i} et \hat{j}_2 n'affiche pas de point sous l'arc.

Fiches techniques

`\arc (1 Argument)`

- **Argument**: un texte donnant le nom d'un arc circulaire.

`\arc* (2 Arguments)`

- **Argument 1**: un texte indiquant *up* dans le nom \widehat{up}_{down} d'un arc circulaire.
- **Argument 2**: un texte indiquant *down* dans le nom \widehat{up}_{down} d'un arc circulaire.

9.6 Angles

9.6.1 Angles géométriques intérieurs

Exemple d'utilisation 1

Voici un angle géométrique intérieur $\angle ABCDEF$ avec un long nom, et vous pouvez écrire $\anglein*{A}{rot}$ au lieu de $\anglein{A_{rot}}$.

Voici un angle géométrique intérieur \widehat{ABCDEF} avec un long nom, et vous pouvez écrire \hat{A}_{rot} au lieu de $\widehat{A_{rot}}$.

Exemple d'utilisation 2

Vous pouvez aussi écrire \anglein{i} and $\anglein*{j}{2}$ sans point.

Vous pouvez aussi écrire \hat{i} and \hat{j}_2 sans point.

Fiches techniques

\anglein (1 Argument)

— Argument: un texte donnant le nom d'un angle intérieur.

$\anglein*$ (2 Arguments)

— Argument 1: un texte indiquant *up* dans le nom \widehat{up}_{down} d'un angle intérieur.

— Argument 2: un texte indiquant *down* dans le nom \widehat{up}_{down} d'un angle intérieur.

9.6.2 Angles orientés de vecteurs

Exemple d'utilisation

En mathématique, il est d'usage de noter les angles orientés via $\displaystyle \angleorient{\frac{1}{2} \vec{i}}{\vec{j}}$ ou $\displaystyle \angleorient*{\frac{1}{2} \vec{i}}{\vec{j}}$.

En mathématique, il est d'usage de noter les angles orientés via $\left(\frac{1}{2} \vec{i} ; \vec{j} \right)$ ou $\left(\frac{1}{2} \vec{i} ; \vec{j} \right)$.

Fiche technique

\angleorient (2 Arguments)

— Argument 1: le premier vecteur.

— Argument 2: le second vecteur.

10 Fractions continuées

10.1 Fractions continuées standard

Exemple d'utilisation

Dans l'exemple suivant, la notation en ligne semble avoir été due à Alfred Pringsheim. La notation à gauche utilise toujours le maximum d'espace pour améliorer la lisibilité.

```
$ \contfrac{u_0 | u_1 | u_2 | \dots | u_n}
= \contfrac*{u_0 | u_1 | u_2 | \dots | u_n}$
```

$$u_0 + \frac{1}{u_1 + \frac{1}{u_2 + \frac{1}{\dots + \frac{1}{u_n}}}} = u_0 + \cfrac{1}{u_1} + \cfrac{1}{u_2} + \cfrac{1}{\dots} + \cfrac{1}{u_n}$$

Fiches techniques

`\contfrac` (1 Argument)

`\contfrac*` (1 Argument)

— **Argument** : tous les éléments de la fraction continuée séparés par des `|`.

10.2 Fractions continuées généralisées

Exemple d'utilisation

Voici comment écrire une fraction continuée généralisée.

```
$\displaystyle \contfracgene{a | b | c | d | e | f | \dots | y | z}
= \contfracgene*{a | b | c | d | e | f | \dots | y | z}$
```

$$a + \frac{b}{c + \frac{d}{e + \frac{f}{\dots + \frac{y}{z}}}} = a + \cfrac{b}{c} + \cfrac{d}{e} + \cfrac{f}{\dots} + \cfrac{y}{z}$$

Fiches techniques

`\contfracgene` (1 Argument)

`\contfracgene*` (1 Argument)

— **Argument** : tous les éléments de la fraction continuée généralisée séparés par des `|`.

10.3 Comme une fraction continuée isolée

Exemple d'utilisation

La raison d'être de la macro ci-dessous vient juste de son usage en interne.

Les fous (? \,) adorent vraiment écrire des choses comme $\text{\singlecontfrac{a}{b}}$.

Les fous (?) adorent vraiment écrire des choses comme $\left\lfloor \frac{a}{b} \right\rfloor$.

Fiche technique

`\singlecontfrac` (2 Arguments)

— Argument 1: le pseudo numérateur.

— Argument 2: le pseudo dénominateur.

10.4 L'opérateur \mathcal{K}

Exemple d'utilisation 1

La notation suivante est proche de celle qu'utilisait Carl Friedrich Gauss.

```

$$\text{\displaystyle}$$


$$\text{\contfracope_{k=1}^n (b_k:c_k)}$$


$$= \text{\cfrac{b_1}{\contfracgene{c_1 | b_2 | c_2 | b_3 | \dots | b_n | c_n}}}$$

```

$$\mathcal{K}_{k=1}^n(b_k : c_k) = \frac{b_1}{c_1 + \frac{b_2}{c_2 + \frac{b_3}{\dots + \frac{b_n}{c_n}}}}$$

Remarque. La lettre \mathcal{K} vient de "kettenbruch" qui signifie "fraction continuée" en allemand.

Exemple d'utilisation 2

```

$$\text{\displaystyle}$$


$$u_0 + \text{\contfracope_{k=1}^n (1:u_k)}$$


$$= \text{\contfrac{u_0 | u_1 | u_2 | \dots | u_n}}$$

```

$$u_0 + \mathcal{K}_{k=1}^n(1 : u_k) = u_0 + \frac{1}{u_1 + \frac{1}{u_2 + \frac{1}{\dots + \frac{1}{u_n}}}}$$

11 Algèbre

11.1 Polynômes, séries formelles et compagnie

11.1.1 Polynômes

Exemple d'utilisation

`\polyset{\RR}{X}` est l'ensemble des polynômes à coefficients réels en la variable X , et `\polyset{\RR}{X | Y | Z}` est l'ensemble des polynômes à coefficients réels en les variables X , Y et Z .

$\mathbb{R}[X]$ est l'ensemble des polynômes à coefficients réels en la variable X , et $\mathbb{R}[X;Y;Z]$ est l'ensemble des polynômes à coefficients réels en les variables X , Y et Z .

11.1.2 Fractions polynômiales

Exemple d'utilisation

`\polyfracset{\QQ}{T}` et `\polyfracset{\QQ}{S_1 | S_2 | \dots | S_k}` permettent d'indiquer des ensemble de fractions polynomiales à coefficients rationnels.

$\mathbb{Q}(T)$ et $\mathbb{Q}(S_1; S_2; \dots; S_k)$ permettent d'indiquer des ensemble de fractions polynomiales à coefficients rationnels.

11.1.3 Séries formelles

Exemple d'utilisation

`\serieset{\CC}{X}` et `\serieset{\CC}{T | O | P}` permettent de travailler avec des séries formelles à coefficients complexes.

$\mathbb{C}[[X]]$ et $\mathbb{C}[[T; O; P]]$ permettent de travailler avec des séries formelles à coefficients complexes.

11.1.4 Corps des fractions de séries formelles

Exemple d'utilisation

`\seriefracset{\ZZ}{X}` et `\seriefracset{\ZZ}{Z | T | O | P}` permettent de travailler avec des fractions de séries formelles à coefficients entiers.

$\mathbb{Z}((X))$ et $\mathbb{Z}((Z; T; O; P))$ permettent de travailler avec des fractions de séries formelles à coefficients entiers.

11.1.5 Polynômes de Laurent et séries formelles de Laurent

Exemple d'utilisation 1 : Polynômes de Laurent

`\polylaurentset{\RR}{X} = \polyset{\RR}{X | X^{-1}}` est l'ensemble des polynômes réels de Laurent en X . On propose de généraliser comme suit (notation non standard) :
`\polylaurentset{\RR}{X_1 | X_2} = \polyset{\RR}{X_1 | X_1^{-1} | X_2 | X_2^{-1}}`

$\mathbb{R}\{X\} = \mathbb{R}[X; X^{-1}]$ est l'ensemble des polynômes réels de Laurent en X . On propose de généraliser comme suit (notation non standard) : $\mathbb{R}\{X_1; X_2\} = \mathbb{R}[X_1; X_1^{-1}; X_2; X_2^{-1}]$

Exemple d'utilisation 2 : Séries formelles de Laurent

`\serielaurentset{\QQ}{X} = \serieset{\QQ}{X | X^{-1}}` est l'ensemble des séries formelles rationnelles de Laurent en X . On généralise via, notation non standard,
`\serielaurentset{\QQ}{X_1 | X_2} = \serieset{\QQ}{X_1 | X_1^{-1} | X_2 | X_2^{-1}}`

$\mathbb{Q}\{\{X\}\} = \mathbb{Q}[[X; X^{-1}]]$ est l'ensemble des séries formelles rationnelles de Laurent en X . On généralise via, notation non standard, $\mathbb{Q}\{\{X_1; X_2\}\} = \mathbb{Q}[[X_1; X_1^{-1}; X_2; X_2^{-1}]]$

11.1.6 Toutes les fiches techniques

`\polyset` (2 Arguments)
`\polyfracset` (2 Arguments)
`\serieset` (2 Arguments)
`\seriefracset` (2 Arguments)
`\polylaurentset` (2 Arguments)
`\serielaurentset` (2 Arguments)

— **Argument 1**: l'ensemble auquel les coefficients appartiennent.

— **Argument 2**: cet argument est une suite de "morceaux" séparés par des barres |, chaque morceau étant une variable formelle.

12 Historique

Tous les changements sont décrits en anglais uniquement dans le dossier `change-log` : voir le code source de `lymath` sur `github`. Nous ne donnons ici qu'un très bref historique de `lymath` côté utilisateur principalement.

2019-02-21 Nouvelle version mineure `0.2.0-beta` dont voici les principaux changements.

- L'usage de `//` pour les macros-commandes avec un nombre quelconque d'arguments a été remplacé par celui de `|`.
- En géométrie, il y a diverses nouveautés.
 - Ajout de l'écriture de coordonnées, de produits scalaires et de produits vectoriels.
 - `\axis` a été correctement traduit en `\axes`.
 - Les macros `\gpaxis` et `\gpvaxis` deviennent `\paxes` et `\pvaxes` pour être cohérent avec `\pt` qui a remplacé l'ancien `\gpt`.
- En analyse, ajout de la macro commande étoilée `\derpow*` pour la gestion automatique des primes d'une dérivée.
- Une nouvelle section "algèbre" propose des macros pour écrire des ensembles de polynômes, de fractions polynomiales, de séries formelles et aussi de fractions de séries formelles.
- Redéfinition de `\frac` et `\dfrac` pour obtenir des traits de fraction un peu plus longs.
- Ajout de `\lymathsep` qui définit globalement le séparateur d'arguments à l'impression.

2017-11-01 Nouvelle version mineure `0.1.0-beta` : pour les ensembles, les fonctions et la géométrie, il y a eu des changements et l'ajout de nouveaux outils.

2017-10-21 Historique court de `lymath` ajouté au présent document.

2017-10-18 Nouvelle version "patchée" `0.0.2-beta` : de nouveaux outils pour le calcul différentiel.

2017-10-06 Nouvelle version "patchée" `0.0.1-beta` : de nouveaux outils pour l'arithmétique, la géométrie, le calcul intégral et le calcul différentiel.

2017-10-02 Première version `0.0.0-beta` du package.