

### 1.1.7 Dérivation des fonctions

**Définition 1.22** La dérivée  $y' = \frac{dy}{dx}$  de la fonction  $y = f(x)$  par rapport à la variable  $x$  est, par définition la limite du rapport  $\frac{\Delta y}{\Delta x}$  lorsque  $\Delta x \rightarrow 0$  c'est-à-dire :

$$y' = \frac{dy}{dx} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{\Delta y}{\Delta x} = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x}.$$

**Définition 1.23** (Dérivée à gauche et dérivée à droite). Les expressions

$$\begin{aligned} f'_-(x) &= \lim_{\Delta x \rightarrow -0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x} \\ f'_+(x) &= \lim_{\Delta x \rightarrow +0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x} \end{aligned}$$

s'appellent respectivement dérivée à gauche et dérivée à droite de la fonction  $y = f(x)$  au point  $x$ . Pour que  $f'(x)$  existe, il faut et il suffit que

$$f'_-(x) = f'_+(x)$$

**Exemple 1.12** Calculer  $f'_-(1)$  et  $f'_+(1)$  pour la fonction  $f(x) = \sqrt{(x-1)^2}$

**Définition 1.24** Soit  $f$  Une fonction définie sur un intervalle ouvert contenant  $a$ . On dit que  $f$  est dérivable au point  $x = a$  s'il existe un nombre réel  $l$  tel que :

$$\lim_{x \rightarrow a} \frac{f(x) - f(a)}{x - a} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(a + h) - f(a)}{h} = l.$$

Le réel  $l$ , lorsqu'il existe, est appelé le nombre dérivé de  $f$  en  $a$ , il est noté  $f'(a)$ .

**Théorème 1.14** Si  $c$  est une constante et  $u = \varphi(x)$ ,  $v = \psi(x)$  sont des fonctions qui possèdent des dérivées, alors

$$(c)' = 0$$

$$(x)' = 1$$

$$(u \pm v)' = u' \pm v'$$

$$(cu)' = cu'$$

$$(uv)' = u'v + v'u$$

$$\left(\frac{u}{v}\right)' = \frac{vu' - v'u}{v^2}, \quad (v \neq 0)$$

$$\left(\frac{c}{v}\right)' = \frac{-cv'}{v^2}, \quad (v \neq 0)$$

### 1.1.8 Dérivées des principales fonctions usuelles

$$(x^n)' = nx^{n-1}$$

$$(\sqrt{x})' = \frac{1}{2\sqrt{x}}, \quad (x > 0)$$

$$(\sin x)' = \cos x$$

$$(\cos x)' = -\sin x$$

$$(\tan x)' = \frac{1}{\cos^2 x}$$

$$(\arcsin x)' = \frac{1}{\sqrt{1-x^2}}, \quad (|x| < 1)$$

$$(\arccos x)' = \frac{-1}{\sqrt{1-x^2}}, \quad (|x| < 1)$$

$$(\arctan x)' = \frac{1}{1+x^2}, \quad (|x| < 1)$$

$$(a^x)' = a^x \ln a$$

$$(e^x)' = e^x$$

$$(\ln x)' = \frac{1}{x}, \quad (x > 0)$$

$$(\log_a x)' = \frac{1}{x \ln a} = \frac{\log_a e}{x}, \quad (x > 0, \quad a > 0)$$

$$(shx)' = chx$$

$$(chx)' = shx$$

$$(thx)' = \frac{1}{ch^2 x}$$

$$(\arg shx)' = \frac{1}{\sqrt{1+x^2}}$$

$$(\arg chx)' = \frac{1}{\sqrt{x^2-1}}, \quad (|x| > 1)$$

$$(\arg thx)' = \frac{1}{1-x^2}, \quad (|x| < 1)$$

### 1.1.9 Principales règles de dérivation

**Théorème 1.15** (Dérivée d'une fonction composée). Si  $y = f(u)$  et  $u = \varphi(x)$  c'est-à-dire  $u = f[\varphi(x)]$ , où les fonctions  $y$  et  $u$  possèdent des dérivées, alors

$$y'_x = y'_u u'_x \quad \text{ou} \quad \frac{dy}{dx} = \frac{dy}{du} \frac{du}{dx}.$$

**Exemple 1.13** Calculer  $y'_x$  si,  $y = (x^3 - 4x^2 + 5)^7$  et  $y = \sin^3 4x$ .

**Théorème 1.16** (Dérivée d'une fonction puissance composée). Si  $y = u^v$  tel que  $u = \varphi(x)$  et  $v = \psi(x)$  où les fonctions  $u$  et  $v$  possèdent des dérivées, alors :

$$y' = u^v (v' \ln u + v \frac{u'}{u}).$$

**Preuve.** En prenant le logarithme de deux membres, on a,  $\ln y = v \ln u$ . Dérivons par rapport à  $x$  les deux membres de cette dernière égalité on a,  $(\ln y)' = v' \ln u + v(\ln u)'$ , ou  $\frac{y'}{y} = v' \ln u + v \frac{u'}{u}$ , d'où  $y' = y(v' \ln u + v \frac{u'}{u})$ , ou  $y' = u^v (v' \ln u + v \frac{u'}{u})$ .

**Exemple 1.14** Calculer les dérivées :  $y'_x$  si,  $y = (\sin x)^x$  et  $y = (\frac{2x+1}{x+1})^{x^2}$

**Théorème 1.17** (Dérivée d'une fonction inverse). Si  $y = f(x)$  a une dérivée  $y'_x \neq 0$ , alors la dérivée de la fonction inverse  $x = f^{-1}(y)$  est donnée par la formule :

$$x'_y = \frac{1}{y'_x} \quad \text{ou} \quad \frac{dx}{dy} = \frac{1}{\frac{dy}{dx}}$$

**Exemple 1.15** Calculer la dérivée :  $x'_y$  si,  $y = x + \ln x$ .

**Théorème 1.18** (Dérivée d'une fonction donnée sous forme paramétrique). Si la dépendance entre  $y$  et  $x$  est donnée par un paramètre  $t$  :

$$\begin{cases} x = \varphi(t) \\ y = \psi(t) \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

alors

$$y'_x = \frac{y'_t}{x'_t} \quad \text{ou} \quad \frac{dy}{dx} = \frac{\frac{dy}{dt}}{\frac{dx}{dt}}$$

**Exemple 1.16** Calculer :  $\frac{dy}{dx}$  si,  $\begin{cases} x = a \cos t \\ y = a \sin t \end{cases}$ , et  $y'_{x=1}$  si  $\begin{cases} x = t \ln t \\ y = \frac{\ln t}{t} \end{cases}$ .

• **Dérivée d'une fonction implicite.** Si la dépendance entre  $y$  et  $x$  est donnée par une expression implicite  $F(x, y) = 0$ . Pour calculer  $y'_x = y'$  il suffit de :

1- Calculer la dérivée par rapport à  $x$  du premier membre de l'équation  $F(x, y) = 0$  en considérant  $y$  comme fonction de  $x$ .

2- Egaler à 0 cette dérivée, c'est-à-dire poser  $\frac{d}{dx}F(x, y) = 0$ ,

3- Résoudre par rapport à  $y'$  l'équation ainsi trouvée.

**Exemple 1.17** Calculer :  $y'_x$  si,  $x^3 + y^3 - 3axy + 0$ .

### 1.1.10 Accroissements finis

**Théorème 1.19** (Théorème de Rolle). Soit  $f$  une fonction continue sur un intervalle fermé  $[a, b]$  et vérifiant  $f(a) = f(b)$ . Si  $f$  est dérivable sur  $]a, b[$  alors il existe au moins un élément  $c$  de  $]a, b[$  tel que :

$$f'(c) = 0$$

**Théorème 1.20** (Théorème des accroissements finis). Soit  $f$  une fonction continue sur un intervalle fermé  $[a, b]$  et dérivable sur  $]a, b[$  il existe alors au moins un élément  $c$  de  $]a, b[$  tel que :

$$f'(c) = \frac{f(b) - f(a)}{b - a}$$

**Exemple 1.18** Est que les conditions du théorème de Rolle sont vérifiées sur  $]0, \pi[$  pour la fonction :  $x \mapsto \tan x$

**Exemple 1.19** Est que les conditions du théorème des accroissements finis sont vérifiées sur  $] -2, 1[$  pour la fonction :  $x \mapsto x^3 - x$  et trouver la valeur intermédiaire de  $c$ .

**Exercice 1.6** 1) Démontrer que :  $\frac{b-a}{1+b^2} < \arctan b - \arctan a < \frac{b-a}{1+a^2}$  si  $a < b$ .

2) En déduire que :  $\frac{\pi}{4} + \frac{3}{25} < \arctan \frac{4}{3} < \frac{\pi}{4} + \frac{1}{6}$ .

## 1.2 Intégrale d'une fonction continue

**Définition 1.25** Soit  $f$  est une fonction continue sur  $[a, b]$ . On appelle intégrale de  $f$  entre  $a$  et  $b$  et on note  $\int_a^b f(x)dx$  le nombre réel défini par  $\int_a^b f(x)dx = F(b) - F(a)$ , où  $F$  est une fonction primitive de  $f$ .

### 1.2.1 Propriétés d'intégration

Si  $F'(x) = f(x)$ , alors  $\int f(x)dx = F(x) + c$  (où  $c$  est une constante arbitraire)

$\int af(x)dx = a \int f(x)dx$ , (où  $a$  est une constante)

$\int [af(x) \pm bg(x)] dx = a \int f(x)dx \pm b \int g(x)dx$

**Théorème 1.21** Soit  $u = \varphi(x)$  est une fonction dérivable et  $c$  est une constante arbitraire, alors :

$$\int u'udx = \frac{1}{2}u^2 + c$$

$$\int u'u^n dx = \frac{1}{n+1}u^{n+1} + c$$

$$\int \frac{u'}{u^2} dx = -\frac{1}{u} + c, \quad (u \neq 0)$$

$$\int \frac{u'}{u^n} dx = -\frac{1}{(n-1)u^{n-1}} + c, \quad (u \neq 0)$$

$$\int \frac{u'}{\sqrt{u}} dx = 2\sqrt{u} + c, \quad (u > 0)$$

### 1.2.2 Intégrale des principales fonctions usuelles

$$\int x^n dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} + c \quad (\text{ou } c \text{ est une constante arbitraire})$$

$$\int \frac{1}{x} dx = \ln |x| + c, \quad (x > 0)$$

$$\int e^x dx = e^x + c$$

$$\int \sin x dx = -\cos x + c$$

$$\int \cos x dx = \sin x + c$$

$$\int \frac{1}{\cos^2 x} dx = \tan x + c$$

$$\int shx dx = chx + c$$

$$\int chx dx = shx + c$$

$$\int \frac{1}{ch^2 x} dx = thx + c$$

$$\int \frac{1}{x^2+a^2} dx = \frac{1}{a} \arctan \frac{x}{a} + c, \quad (a \neq 0)$$

$$\int \frac{1}{x^2-a^2} dx = \frac{1}{2a} \ln \left| \frac{x-a}{x+a} \right| + c, \quad (a \neq 0)$$

$$\int \frac{1}{a^2-x^2} dx = \frac{1}{2a} \ln \left| \frac{a+x}{a-x} \right| + c, \quad (a \neq 0)$$

$$\int \frac{1}{\sqrt{x^2+a^2}} dx = \ln |x + \sqrt{x^2+a^2}| + c, \quad (a \neq 0)$$

$$\int \frac{1}{\sqrt{a^2-x^2}} dx = \arcsin \frac{x}{a} + c, \quad (a > 0)$$

**Exemple 1.20** Calculer les intégrales :  $I_1 = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin x \cos^2 x dx$ ,  $I_2 = \int_0^1 \frac{e^t}{e^t+1} dt$ .

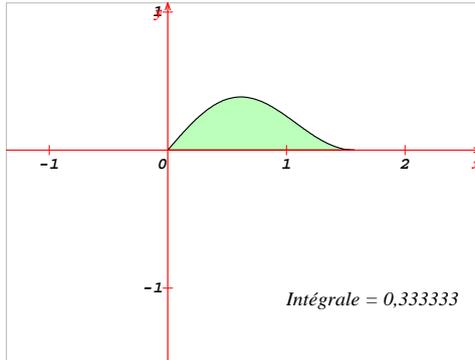


FIG. 1-6\* - La valeur de  $I_1$ .

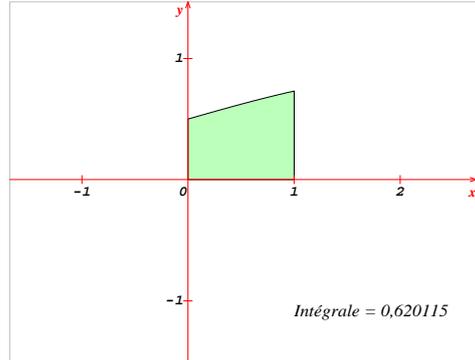


FIG. 1-6\*\* -La valeur de  $I_2$ .

### 1.2.3 Méthodes particulières d'intégration

#### 1- Changement de variable

Pour calculer  $\int f(x)dx$ , en posant  $x = \varphi(t)$ ,  $t$  est une nouvelle variable et  $\varphi$  une fonction continue dérivable, on a :

$$\int f(x)dx = \int f[\varphi(t)] \varphi'(t)dt.$$

**Exemple 1.21** Calculer les intégrales :  $\int x\sqrt{x-1}dx$  et  $\int \frac{1}{\sqrt{5x-2}}dx$

#### 2- Intégration par parties

Si  $u = \varphi(x)$  et  $v = \psi(x)$  sont des fonctions dérivables, on a :

$$\int u dv = uv - \int v du.$$

**Exemple 1.22** Calculer les intégrales :  $\int e^x \cos x dx$  et  $\int x \ln x dx$

#### 3- Intégration des fonctions rationnelles

Soient  $P(x)$  et  $Q(x)$  deux polynômes, tel que  $\deg(P) < \deg(Q)$ . Si  $Q(x) = (x -$

$a)^\alpha \dots (x-l)^\delta$ , avec  $a, \dots, l$  sont les racines réelles du  $Q(x)$  et  $\alpha, \dots, \delta$  des nombres entiers (multiplicités des racines), on alors la décomposition de la fraction  $\frac{P(x)}{Q(x)}$  en éléments simples:

$$\frac{P(x)}{Q(x)} = \frac{A_1}{(x-a)^1} + \frac{A_2}{(x-a)^2} + \dots + \frac{A_\alpha}{(x-a)^\alpha} + \dots + \frac{L_1}{(x-l)^1} + \frac{L_2}{(x-l)^2} + \dots + \frac{L_\delta}{(x-l)^\delta}.$$

**Exemple 1.23** Calculer les intégrales :  $\int \frac{1}{x^2-1} dx$  et  $\int \frac{xdx}{(x-1)(x+1)^2}$ .

## 1.2.4 Aires et Volumes

### 1- Aires des figures planes

**Définition 1.26** (Aires des figures planes). Soit  $f$  une fonction continue positive sur le segment  $a \leq x \leq b$ . On appelle l'aire de la figure limitée par la courbe  $y = f(x)$ , l'axe  $x$  et les droites  $x = a$  et  $x = b$ , le nombre positif défini par :

$$\int_a^b f(x) dx.$$

**Exemple 1.24** Calculer l'aire de la figure limitée par les deux courbes  $y = 2 - x^2$  et  $y = x^2$ .

### 2- Volumes des corps

**Définition 1.27** (Volumes des corps). Le volume du corps obtenu par la rotation d'un trapèze curviligne limitée par la courbe  $y = f(x)$ , l'axe  $OX$  et les deux droites verticales  $x = a$  et  $x = b$  autour des axes  $OX$  ou  $OY$  est donné respectivement par les formules

$$V_X = \pi \int_a^b y^2 dx, \quad \text{et} \quad V_Y = 2\pi \int_a^b xy dx.$$