

4 Nombres complexes

4.1 Construction de \mathbb{C} : l'idée de Hamilton (hors programme)

Comme celle de n'importe quel concept mathématique, l'histoire des nombres complexes est longue et tortueuse (résolution d'équations de degré 3 par Cardan en 1545 – volée à Tartaglia qui la tenait de del Ferro en 1515 –, règles de calcul par Bombelli en 1572, extraction de racines n-ièmes par de Moivre en 1706, lien avec l'exponentielle et notation i par Euler vers 1740, Théorème fondamental de l'Algèbre par Gauss en 1799). Le mathématicien irlandais Hamilton (1805-1965) eut l'idée de définir deux opérations \oplus et \otimes sur \mathbb{R}^2 , de manière à créer l'ensemble $(\mathbb{C}, \oplus, \otimes)$ des nombres complexes :

- $\forall (a, b), (a', b') \in \mathbb{R}^2, (a, b) \oplus (a', b') = (a + a', b + b');$
- $\forall (a, b), (a', b') \in \mathbb{R}^2, (a, b) \otimes (a', b') = (aa' - bb', ab' + a'b').$

Il est facile de montrer que

- ces opérations sont commutatives et associatives;
- \otimes est distributive par rapport à \oplus ;
- pour \oplus , l'élément neutre est $(0, 0)$ et l'opposé (l'inverse pour \oplus) de (a, b) est $(-a, -b)$;
- pour \otimes , l'élément neutre est $(1, 0)$ et l'inverse de (a, b) est $\left(\frac{a}{a^2 + b^2}, -\frac{b}{a^2 + b^2}\right)$;
- $(\mathbb{R}, +, \times)$ peut être identifié à $A = \{(a, 0) \in \mathbb{R}^2 : a \in \mathbb{R}\}$ muni des opérations \oplus et \otimes ;
- en notant $i = (0, 1)$, on a $i^2 = i \otimes i = (0, 1) \otimes (0, 1) = (-1, 0)$ qui peut être donc identifié à -1 ;
- de plus, pour tout $a, b \in \mathbb{R}$, $(b, 0) \otimes (0, 1) = (0, b)$ peut-être vu comme ib et $(a, b) = (a, 0) \oplus (0, b)$ peut donc être noté $a + ib$.

4.2 Définitions et premières propriétés

Définition 4.1 (Nombres complexes). On définit l'ensemble des nombres complexes par $\mathbb{C} := \{a + ib : (a, b) \in \mathbb{R}^2\}$ avec $i^2 = -1$ défini par la règle ci-dessus. Si $z = a + ib \in \mathbb{C}$ avec $a \in \mathbb{R}$ et $b \in \mathbb{R}$, alors

- a est appelée la partie réelle de z , notée $\text{Re}(z) = a$,
- b est appelée la partie imaginaire de z , notée $\text{Im}(z) = b$.

Si $a = 0$ et $b \in \mathbb{R}^*$, on dit que $z = ib$ est imaginaire pur et on note $i\mathbb{R}$ l'ensemble de ces nombres.

Définition 4.2 (Opérations). On a les opérations suivantes, pour $z = a + ib$ et $z' = a' + ib'$, avec $(a, b, a', b') \in \mathbb{R}^4$:

- $z + z' = a + a' + i(b + b');$
- $zz' = aa' - bb' + i(ab' + a'b');$
- si $z \neq 0$, alors $\frac{1}{z} = \frac{1}{a + ib} = \frac{a - ib}{a^2 + b^2}$

Définition 4.3 (Conjugué). Le conjugué d'un nombre complexe $z = a + ib$, $(a, b) \in \mathbb{R}^2$, est $\bar{z} = a - ib$.

Proposition 4.4 (Propriétés de la conjugaison). On a :

1. $\forall z, z' \in \mathbb{C}, \overline{z + z'} : \bar{z} + \bar{z'}, \overline{zz'} = \bar{z}\bar{z'}$.
2. $\forall z \in \mathbb{C}, \text{Re}(z) = \frac{z + \bar{z}}{2}$ et $\text{Im}(z) = \frac{z - \bar{z}}{2i}$.
3. $\forall z \in \mathbb{C}, z = \bar{z} \iff z \in \mathbb{R}$.
4. $\forall z \in \mathbb{C}, z = -\bar{z} \iff z \in i\mathbb{R}$.
5. $\forall z, z' \in \mathbb{C}^*, \overline{\left(\frac{z'}{z}\right)} = \frac{\bar{z}'}{\bar{z}}$.

4.3 Interprétation géométrique, module, argument et forme trigonométrique

Définition 4.5 (Repère d'Argand, affixe, coordonnées polaires et cartésiennes, module et argument). On munit \mathbb{R}^2 du repère orthonormé direct $(O; \vec{u}, \vec{v})$. Alors tout nombre complexe $z = a + ib$, $(a, b) \in \mathbb{R}^2$, peut être représenté par le point $M(a, b)$ où les réels a et b sont appelés coordonnées cartésiennes de M . Quand on veut rester dans le vocabulaire des nombres complexes, on dit que M est le point d'affixe z et on le note $M(z)$. Cela définit le plan complexe, aussi appelé plan d'Argand (ou Argand-Cauchy/Gauss). Les axes $(O; \vec{u})$ et $(O; \vec{v})$ sont appelés respectivement axes des réels et des imaginaires.

Le point M peut être également repéré par la donnée de la distance $r = OM$ et une mesure $\theta \in [0, 2\pi[$ de l'angle orienté dans le sens direct (\vec{u}, \vec{OM}) . Ce sont les coordonnées polaires de M , notées $M(r, \theta)$. Dans le langage des nombres complexes, on définit :

- le module de $z = a + ib \in \mathbb{C}$ le nombre $|z| = r = OM = \sqrt{a^2 + b^2}$. Si $z = a \in \mathbb{R}$, alors $|z| = |a|$ correspond à la valeur absolue de a .
- un argument θ de $z = a + ib \in \mathbb{C}^*$, noté $\arg(z)$, en remarquant que pour tout $k \in \mathbb{Z}$, $\theta + 2k\pi$ est aussi un argument de z .

Proposition 4.6 (Symétries). Pour tout $z \in \mathbb{C}$:

- $M(z)$ et $M'(\bar{z})$ sont symétriques par rapport à l'axe des réels.
- $M(z)$ et $M''(-z)$ sont symétriques par rapport à l'origine O du repère.

Proposition 4.7 (Propriétés du module). On a les propriétés suivantes :

1. $\forall z \in \mathbb{C}, |z| \in \mathbb{R}_+$;
2. $\forall z \in \mathbb{C}, |z| = 0 \iff z = 0$;
3. $\forall z, z' \in \mathbb{C}, |zz'| = |z||z'|$;
4. $\forall z \in \mathbb{C}^* \text{ et } z' \in \mathbb{C}, \left| \frac{z'}{z} \right| = \frac{|z'|}{|z|}$;
5. $\forall z \in \mathbb{C}, |\bar{z}| = |z|$;
6. $\forall z, z' \in \mathbb{C}, |z + z'| \leq |z| + |z'|$, avec égalité si et seulement si $\exists \lambda \in \mathbb{R}^*, z' = \lambda z$.

Proposition 4.8 (Lien entre module et arguments). Soit $z = a + ib \in \mathbb{C}$, $(a, b) \in \mathbb{R}^2$, $r = |z|$ sont module et $\theta = \arg(z)$ un argument de z , alors

$$a = r \cos \theta, \quad b = r \sin \theta.$$

Définition 4.9 (Formes trigonométrique et exponentielles). Pour tout $z = a + ib \in \mathbb{C}$, $(a, b) \in \mathbb{R}^2$, l'écriture $z = r \cos \theta + i r \sin \theta$, avec $r = |z|$ et $\theta = \arg(z)$ un argument de z , s'appelle la forme trigonométrique de z .

On note $e^{i\theta} := \cos \theta + i \sin \theta$ l'exponentielle complexe et l'écriture $z = re^{i\theta}$ est appelée forme exponentielle de z .

Proposition 4.10 (Propriétés de l'exponentielle complexe et de l'argument). On a :

1. $\forall \theta \in \mathbb{R}, |e^{i\theta}| = 1$;
2. $\forall \theta, \theta' \in \mathbb{R}, e^{i\theta} = e^{i\theta'} \iff \exists k \in \mathbb{Z}, \theta = \theta' + 2k\pi$;
3. $\forall \theta \in \mathbb{R}, e^{i(\theta+2\pi)} = e^{i\theta}, e^{i(\theta+\pi)} = -e^{i\theta}, e^{-i\theta} = \overline{e^{i\theta}} = \frac{1}{e^{i\theta}}$;
4. $\forall \theta, \theta' \in \mathbb{R}, e^{i(\theta+\theta')} = e^{i\theta}e^{i\theta'}, e^{i(\theta-\theta')} = \frac{e^{i\theta}}{e^{i\theta'}}$;
5. $\forall z, z' \in \mathbb{C}, \arg(zz') = \arg(z) + \arg(z')$, et si $z' \neq 0$, $\arg\left(\frac{z}{z'}\right) = \arg(z) - \arg(z')$;
6. (**Formules d'Euler**) $\forall \theta \in \mathbb{R}, \cos \theta = \frac{e^{i\theta} + e^{-i\theta}}{2}$ et $\sin \theta = \frac{e^{i\theta} - e^{-i\theta}}{2i}$;
7. (**Formule de Moivre**) $\forall n \in \mathbb{Z}, \forall \theta \in \mathbb{R}, (\cos \theta + i \sin \theta)^n = \cos(n\theta) + i \sin(n\theta)$, c'est-à-dire $(e^{i\theta})^n = e^{in\theta}$.

Proposition 4.11 (Angle, alignement et orthogonalité). Soient $A(z_A)$, $B(z_B)$ et $C(z_C)$ trois points du plan complexe, alors $\widehat{BAC} = \arg\left(\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A}\right)$ et :

1. A, B et C alignés $\iff \frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} \in \mathbb{R}$.
2. $(AB) \perp (AC) \iff \frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} \in i\mathbb{R}$.

4.4 Applications en trigonométrie

Les formules précédentes permettent de retrouver facilement les identités trigonométriques suivantes :

- $\forall a, b \in \mathbb{R}, \cos(a+b) = \cos a \cos b - \sin a \sin b$ (partie réelle de $e^{i(a+b)}$);
- $\forall a, b \in \mathbb{R}, \sin(a+b) = \sin(a) \cos(b) + \sin(b) \cos(a)$ (partie imaginaire de $e^{i(a+b)}$).

On peut appliquer les formules d'Euler et Moivre aux deux procédés suivants :

1. **La linéarisation** : on transforme des produits du type $f(\cos x, \sin x)$ en sommes de $\cos kx$ et $\sin \ell x$. Par exemple, $\forall x \in \mathbb{R}$,

$$\sin x \cos^2 x = \left(\frac{e^{ix} - e^{-ix}}{2i} \right) \left(\frac{e^{ix} + e^{-ix}}{2} \right)^2 = \frac{e^{3ix} - e^{-3ix} + e^{ix} - e^{-ix}}{8i} = \frac{2i \sin(3x) + 2i \sin x}{8i} = \frac{\sin(3x) + \sin(x)}{4}.$$

On utilise donc la formule d'Euler (dans les deux sens) et celle du binôme de Newton.

2. **La polynomialisation** : on transforme des expressions du type $g(\cos k_1 x, \dots, \cos k_n x, \sin \ell_1 x, \dots, \sin \ell_m x)$ en polynômes à base de $\cos x$ et $\sin x$. Par exemple, $\forall x \in \mathbb{R}$,

$$\begin{aligned} \cos(4x) &= \operatorname{Re}(e^{i4x}) = \operatorname{Re}((\cos x + i \sin x)^4) = \operatorname{Re}(8 \cos^4 x - 8 \cos^2 x + 8i \sin x \cos^3 x - 4i \sin x \cos x + 1) \\ &= 8 \cos^4 x - 8 \cos^2 x + 1. \end{aligned}$$

On utilise donc la formule de Moivre et celle du binôme de Newton.

4.5 Racines n-ièmes, racines carrées et équation de degré 2

Proposition 4.12 (Racines n-ièmes d'un complexe). Soit $n \geq 2$ un entier et $w \in \mathbb{C}$ un nombre complexe. Alors w admet exactement n racines n -ièmes, solutions $\{z_0, \dots, z_{n-1}\}$ de l'équation $z^n = w$, et données par la formule

$$\forall k \in \{0, \dots, n-1\}, \quad z_k = |w|^{\frac{1}{n}} e^{i \left(\frac{\arg(w) + 2k\pi}{n} \right)}$$

On parle de racine n -ième de l'unité pour les n solutions de l'équation $z^n = 1$.

Proposition 4.13 (Racine carrée par les formes algébriques). Soit $w \in \mathbb{C}$, alors pour déterminer les deux racines carrées de w , c'est-à-dire résoudre l'équation $z^2 = w$, en notant $z = x + iy$ et $w = a + ib$, on résout :

$$\begin{cases} x^2 - y^2 = a \\ x^2 + y^2 = \sqrt{a^2 + b^2} \\ 2xy = b. \end{cases}$$

Proposition 4.14 (Equation du 2nd degré à coefficients complexes). Soient a, b et c trois nombres complexes tels que $a \neq 0$ et $\Delta = b^2 - 4ac$. On note δ et $-\delta$ les deux racines carrées de Δ . Alors l'équation $az^2 + bz + c = 0$ admet dans \mathbb{C} :

- une racine double $z_0 = -\frac{b}{2a}$ si $\Delta = 0$, et on peut écrire $az^2 + bz + c = a(z - z_0)^2$;
- deux racines distinctes $z_1 = \frac{-b + \delta}{2a}$ et $z_2 = \frac{-b - \delta}{2a}$ si $\Delta \neq 0$, et on peut écrire $az^2 + bz + c = a(z - z_1)(z - z_2)$.

De plus, si a, b et c sont réelles, l'équation $az^2 + bz + c = 0$ admet :

- dans \mathbb{C} , deux racines (une double ou deux distinctes), données par les formules précédentes, en remarquant que si $\Delta < 0$, alors $\delta = i\sqrt{|\Delta|}$;
- dans \mathbb{R} , une racine double $z_0 = -\frac{b}{2a}$ si $\Delta = 0$, aucune racine si $\Delta < 0$ et deux racines distinctes z_1, z_2 données par les formules précédentes avec $\delta = \sqrt{\Delta}$ si $\Delta > 0$.

Théorème 4.15 (Théorème fondamental de l'Algèbre). Soit $n \geq 1$ un entier, $\{a_0, \dots, a_n\}$ des nombres complexes avec $a_n \neq 0$. Toute équation polynomiale d'inconnue z de la forme

$$a_n z^n + \dots + a_2 z^2 + a_1 z + a_0 = 0$$

admet exactement n solutions dans \mathbb{C} comptées avec leur multiplicité. Il existe ainsi n nombres complexes z_1, \dots, z_n (dont certains sont éventuellement confondus) tels que $a_n z^n + \dots + a_1 z_1 + a_0 = a_n \prod_{k=1}^n (z - z_k)$.

4.6 Ensembles de points et transformations du plan

Définition 4.16 (Affixe et longueur d'un vecteur). Soient $z_A, z_B \in \mathbb{C}$, $A(z_A)$ et $B(z_B)$, alors l'affixe du vecteur \overrightarrow{AB} est $z_B - z_A$, et on note $\overrightarrow{AB}(z_B - z_A)$. De plus, la longueur du vecteur \overrightarrow{AB} est $AB = |z_B - z_A|$ et le milieu du segments $[AB]$ a pour affixe $\frac{z_A + z_B}{2}$.

Proposition 4.17 (Linéarité et droite). Soient $z_u, z_v \in \mathbb{C}$, $\overrightarrow{u}(z_u)$ et $\overrightarrow{v}(z_v)$ deux vecteurs, alors $\overrightarrow{u+v}(z_u + z_v)$. Pour tout $\lambda \in \mathbb{R}$, le vecteur λu a pour affixe λz_u .

Soit $A(z_A)$ avec $z_A \in \mathbb{C}$. La droite passant par A et de vecteur directeur u est donnée par les affixes $\{z_A + \lambda z_u : \lambda \in \mathbb{R}\}$. En particulier, si $B(z_B)$ avec $z_B \in \mathbb{C}$, l'ensemble des affixes des points de la droite (AB) est $\{z_A + \lambda(z_B - z_A) : \lambda \in \mathbb{R}\}$. Soit $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$. La droite horizontale (resp. verticale) d'ordonnée y_0 (resp. d'abscisse x_0) est donnée par l'ensemble des nombres complexes $\{z \in \mathbb{C} : \text{Im}(z) = y_0\}$ (resp. $\{z \in \mathbb{C} : \text{Re}(z) = x_0\}$). Ces droites partagent le plan en demi-plans.

Proposition 4.18 (Translation). Soit $\overrightarrow{u}(z_u)$, alors la translation $t_{\overrightarrow{u}} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $M \mapsto t_{\overrightarrow{u}}(M) = M'$ telle que $\overrightarrow{MM'} = \overrightarrow{u}$ est donnée par l'application complexe $T : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$, $z \mapsto T(z) = z + z_u$.

Proposition 4.19 (Homothétie et symétrie centrale). Soit $k \in \mathbb{R}^*$ et $\Omega(z_\Omega)$, $z_\Omega \in \mathbb{C}$, alors l'homothétie de centre Ω et de rapport k $h_{\Omega,k} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $M \mapsto h_{\Omega,k}(M) = M'$ telle que $\overrightarrow{\Omega M'} = k \overrightarrow{\Omega M}$ est donnée par l'application complexe $H : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$, $z \mapsto H(z) = k(z - z_\Omega) + z_\Omega$. Son unique point fixe, c'est-à-dire vérifiant $H(z) = z$, est $z = z_\Omega$. Si $k = -1$, il s'agit d'une symétrie de centre Ω .

Proposition 4.20 (Cercle et disque). Soit $R > 0$ et $\Omega(z_\Omega)$, $z_\Omega \in \mathbb{C}$, alors :

1. $\{z \in \mathbb{C} : |z - z_\Omega| \leq R\}$ est l'ensemble des affixes des points du disque centré en Ω et de rayon R .
2. $\{z \in \mathbb{C} : |z - z_\Omega| = R\}$ est l'ensemble des affixes des points du cercle centré en Ω et de rayon R .
3. $\{z \in \mathbb{C} : |z - z_\Omega| < R\}$ est l'ensemble des affixes des points de l'intérieur du disque centré en Ω et de rayon R .
4. $\{z \in \mathbb{C} : |z - z_\Omega| > R\}$ est l'ensemble des affixes des points de l'extérieur du disque centré en Ω et de rayon R .

Proposition 4.21 (Rotation et multiplication par l'exponentielle complexe). Soit $\Omega(z_\Omega)$, $z_\Omega \in \mathbb{C}$, et $\alpha \in \mathbb{R}$. Alors la rotation de centre Ω et d'angle α , donnée par $r_{\Omega,\alpha} : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $M \mapsto r_{\Omega,\alpha}(M) = M'$ telle que $\overrightarrow{\Omega M} = \overrightarrow{\Omega M'}$ et $\widehat{(\overrightarrow{\Omega M}, \overrightarrow{\Omega M'})} = \alpha$ est donnée par l'application $R : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$, $z \mapsto R(z) = e^{i\alpha}(z - z_\Omega) + z_\Omega$. Son unique point fixe, c'est-à-dire vérifiant $R(z) = z$, est z_Ω .

En particulier, multiplier un nombre complexe z , affixe d'un point M , par $e^{i\alpha}$, c'est obtenir l'image de M par la rotation centrée en 0 et d'angle α .