



Classes préparatoires aux grandes écoles

Programme de mathématiques de la classe de BCPST 1^{ère} année

Programme de mathématiques pour la classe BCPST1

I – Objectifs de formation

La place des mathématiques dans la formation scientifique en BCPST

L'objectif de l'enseignement des mathématiques en BCPST est double.

D'une part, il contribue à l'approfondissement de la culture scientifique générale en donnant aux étudiants un accès à quelques domaines fondamentaux (algèbre linéaire, analyse, probabilités). La pratique du raisonnement mathématique concourt ici comme ailleurs à la formation de l'esprit d'un futur scientifique; la rigueur du raisonnement, l'esprit critique, le contrôle et l'analyse des hypothèses, le sens de l'observation et celui de la déduction trouvent en mathématiques un champ d'action où ils seront cultivés de manière spécifique.

D'autre part, il contribue à fournir des représentations et un langage dont les autres disciplines scientifiques étudiées dans ces classes et au-delà sont demandeuses ou utilisatrices. De là l'importance d'une cohérence et d'une coordination aussi bonnes que possible entre les diverses disciplines : il importe d'éviter les redondances tout en soulignant les points communs, de limiter les divergences ou ambiguïtés dues à la diversité des points de vue possibles sur un même objet tout en enrichissant l'enseignement par cette même diversité.

L'objectif n'est pas de former des professionnels des mathématiques, mais des personnes capables d'utiliser des outils mathématiques dans diverses situations, et éventuellement capables de dialoguer avec des mathématiciens dans le cadre de leur futur métier.

Les travaux dirigés sont le moment privilégié de la mise en œuvre, et de la prise en main par les élèves des techniques classiques et bien délimitées inscrites dans le corps du programme. Cette maîtrise s'acquiert notamment grâce à des exercices variés. Le temps des travaux dirigés se prête également à l'expérimentation numérique, à la découverte et à la pratique des algorithmes, en lien avec l'enseignement d'informatique.

La coopération des enseignants d'une même classe ou d'une même discipline et, plus largement, celle de l'ensemble des enseignants d'un cursus donné, doit contribuer de façon efficace et cohérente à la qualité de ces interactions, notamment dans le cadre des travaux d'initiative personnelle encadrés (TIPE). Il importe aussi que le contenu culturel et historique des mathématiques ne soit pas sacrifié au profit de la seule technicité. En particulier, il pourra s'avérer pertinent d'analyser l'interaction entre un problème spécifique et la construction, pour le résoudre, d'outils conceptuels qui, pris ensuite par les mathématiciens comme objets d'étude, ont pu ultérieurement servir au traitement d'autres classes de problèmes.

Le développement des compétences

L'enseignement des mathématiques en filière BCPST vise le développement de compétences utiles aux scientifiques, qu'ils soient ingénieurs, chercheurs ou enseignants, pour identifier les situations auxquelles ils sont confrontés, dégager les meilleures stratégies pour les résoudre, prendre avec un recul suffisant des décisions dans un contexte souvent complexe.

L'intégration des compétences à la formation des étudiants leur permet de gérer leurs apprentissages de manière responsable en repérant points forts et points faibles. Ces compétences prennent tout leur sens dans le cadre de la résolution de problèmes, de la modélisation ou formalisation jusqu'à la présentation des résultats en passant par la démarche de résolution proprement dite.

De manière spécifique, on peut distinguer les compétences suivantes :

S'engager dans une recherche et mettre en œuvre des stratégies	Il s'agit d'analyser un problème, de se poser des questions, d'expérimenter sur des exemples, de formuler des conjectures.
Modéliser	C'est traduire un phénomène en langage mathématique, élaborer des concepts et des outils lors d'une phase d'abstraction ou de conceptualisation.
Représenter	Il s'agit de choisir le registre (numérique, algébrique, géométrique) le mieux adapté pour traiter un problème ou représenter un objet mathématique, d'être capable de passer d'un registre à un autre, d'un mode de représentation (souvent visuelle : courbes, graphes, arborescences, tableaux) à un autre.
Raisonnement et argumenter	Cela consiste à effectuer des inférences (inductives et déductives), à conduire une démonstration, à confirmer ou infirmer une conjecture, et enfin à évaluer la pertinence d'un concept au regard du problème posé.
Calculer, manipuler des symboles et maîtriser le formalisme mathématique	C'est effectuer un calcul à la main ou à l'aide d'ordinateur, organiser les différentes étapes d'un calcul complexe, choisir des transformations et effectuer des simplifications, contrôler les résultats, mettre en œuvre des algorithmes, manipuler et exploiter des expressions symboliques, comprendre et utiliser le langage mathématique.
Communiquer à l'écrit et à l'oral	Il s'agit de comprendre les énoncés mathématiques écrits par d'autres, d'opérer la conversion entre le langage naturel et le langage symbolique formel, de rédiger une solution rigoureuse, de présenter et de défendre une production mathématique pour convaincre un interlocuteur ou un auditoire.

II – Programme de première année

1 – Préambule

Le programme de la filière BCPST se situe dans la continuité du programme de la spécialité mathématiques de Première et de l'option mathématiques complémentaires de Terminale.

Les développements formels ou trop théoriques doivent être évités. Une place importante doit être faite aux applications, exercices, problèmes. Quand cela est possible, on soulignera les liens des mathématiques avec les enseignements de physique, de chimie, de biologie, de sciences de la Terre et d'informatique, en évitant les situations artificielles ainsi que les exercices de pure virtuosité technique. Quelques unes de ces interactions sont parfois signalées dans le texte par le symbole \Rightarrow , mais ce repérage, qui n'est qu'**indicatif**, n'est **ni exhaustif ni impératif**. Ces liens peuvent alors faire l'objet d'une remarque, d'un développement, ou de la rédaction/projection/exécution d'un script au fil du cours.

Les résultats mentionnés dans le programme seront admis ou démontrés selon les choix didactiques faits par le professeur ; pour certains résultats, marqués comme « admis », la présentation d'une démonstration en classe est déconseillée.

Il est important de mettre en valeur une cohérence entre les différentes parties du programme, tant au niveau du cours que des thèmes des travaux proposés aux étudiants. À titre d'exemples, la géométrie apparaît à la fois comme un terrain propice à l'introduction de l'algèbre linéaire, mais aussi comme un champ d'utilisation des concepts développés dans ce domaine du programme ; les probabilités permettent d'illustrer certains résultats d'analyse et justifient l'introduction du vocabulaire ensembliste.

La présentation de l'**algèbre linéaire** est faite par le biais du calcul : systèmes d'équations linéaires, calcul matriciel. Seule la présentation de l'espace vectoriel \mathbf{K}^n où $\mathbf{K} = \mathbf{R}$, parfois \mathbf{C} , est demandée. L'espace vectoriel, comme objet général, n'est étudié qu'en seconde année. Ce choix a pour ambition de donner aux étudiants une connaissance et une habitude « pratique » du calcul multidimensionnel qui confère à l'introduction de la notion abstraite d'espace vectoriel un arrière-plan concret. En préparation de la seconde année, diverses situations permettent d'observer la structure d'espace vectoriel (fonctions, polynômes, suites) .

Dans la partie du programme consacrée à l'**analyse**, le but est de mettre en place les méthodes courantes de travail sur les suites et les fonctions. L'analyse est un outil pour les probabilités et pour les autres sciences et permet de développer la rigueur. On s'attache principalement à développer l'aspect opératoire, et donc à n'insister ni sur les questions les plus fines ou spécialisées ni sur les exemples « pathologiques ». On évite les situations conduisant à une trop grande technicité calculatoire.

La partie relative aux **probabilités** vise à consolider et à développer la formation des étudiants au raisonnement probabiliste, initiée dès le cycle 4. Dans le domaine des probabilités, l'accent est mis sur le langage de la théorie des ensembles, les techniques élémentaires de dénombrement, et sur les espaces probabilisés finis. Tout ce qui concerne les variables aléatoires dont l'ensemble des valeurs est infini est traité en seconde année. Les diverses notions seront illustrées par des exemples concrets ou issus des diverses sciences.

Le programme encourage le recours à la **démarche algorithmique** et à l'informatique ; le maniement de ces concepts fait partie intégrante de la formation.

Le programme est organisé en deux grandes parties de volume sensiblement équivalent, au sein de chaque semestre ; aucun ordre particulier n'est imposé.

2 – Programme du premier semestre

Outils 1 – Logique, ensembles et raisonnement

Les notions présentées ci-dessous, introduites dès la classe de Seconde, sont reprises comme outils pour l'algorithmique et les probabilités et doivent faire l'objet d'un développement très modeste sans abstraction excessive. Les exemples illustrant ces notions seront une première occasion d'introduire des situations

probabilistes.

Ces notions ne pourront constituer le thème principal d'aucune question d'écrit ou d'oral.

Contenus	Commentaires
a) Logique élémentaire Assertion, négation, « et », « ou », implication, équivalence. Négation d'un « et » et d'un « ou ». Distributivité du « ou » sur le « et » et du « et » sur le « ou ».	Le principe de contraposition est rappelé. \Leftrightarrow Connecteurs logiques, instruction conditionnelle.
b) Vocabulaire des ensembles Ensemble, élément, appartenance. Sous-ensemble (ou partie), inclusion. Réunion. Intersection. Complémentaire. Complémentaire d'une union et d'une intersection, distributivité de \cup sur \cap et de \cap sur \cup . Couple, p -uplet. Produit cartésien. Quantificateurs universel et existentiel. Négation d'une assertion quantifiée.	On se limite aux unions et intersections finies. Le complémentaire d'une partie A est noté \bar{A} . Un élément de E^p est aussi appelé une p -liste d'éléments de E . Ces éléments, présentés dans les classes antérieures, sont repris afin de viser une expression mathématique précise. L'usage des quantificateurs hors des énoncés mathématiques est à proscrire.
c) Raisonnement par récurrence Raisonnement par récurrence.	Lorsqu'un raisonnement par récurrence nécessite une hypothèse dite « forte », la formulation de cette hypothèse devra être proposée.

Outils 2 – Nombres réels

L'objectif de ce chapitre est de consolider et de compléter les acquis des classes antérieures afin que ces outils soient familiers aux étudiants.

Les ensembles \mathbf{N} , \mathbf{Z} , \mathbf{Q} et \mathbf{R} sont supposés connus.

Contenus	Commentaires
Intervalles.	On se limite à une simple description des différents types d'intervalles.
Valeur absolue.	Interprétation de la valeur absolue en termes de distance.
Partie entière.	On adopte la notation internationale $[\cdot]$ pour la partie entière afin de ne pas la confondre avec l'espérance.
Exposants, racine carrée, racine cubique.	On se limite, à ce stade, aux puissances du type x^n , $x \in \mathbf{R}^*$, $n \in \mathbf{Z}$. On attend une maîtrise des formules $(xy)^n = x^n y^n$, $x^{n+m} = x^n x^m$, $(x^n)^m = x^{nm}$, $\sqrt{x^2} = x $, $\sqrt{xy} = \sqrt{x}\sqrt{y}$. La notation a^b avec $a \in \mathbf{R}_+^*$ et $b \in \mathbf{R}$ sera introduite dans le chapitre Analyse 2.
Identités remarquables.	Les attendus se limitent aux formules suivantes : $(a \pm b)^2 = a^2 \pm 2ab + b^2$ $a^2 - b^2 = (a - b)(a + b)$
Manipulation des inégalités.	Il s'agit d'une simple reprise des règles de calcul algébrique sur les inégalités.
Résolutions d'équations et d'inéquations simples.	Il s'agit d'une reprise des types d'équations et inéquations abordées dans les classes antérieures.

Contenus (suite)	Commentaires
Majorant, minorant, plus grand, plus petit élément d'une partie non vide de \mathbf{R} . Borne supérieure, borne inférieure.	On admet l'existence de la borne supérieure d'une partie majorée non vide. La recherche de bornes supérieures ou inférieures à partir de la définition sera étudiée sur quelques exemples simples dans le seul but d'illustrer la notion.

Outils 3 – Trigonométrie

Contenus	Commentaires
Définition de $\cos(\theta)$, $\sin(\theta)$ et $\tan(\theta)$. Périodicité et symétries. Formules de trigonométrie : Formules découlant des symétries de \cos , \sin et \tan . $\cos^2(\theta) + \sin^2(\theta) = 1$. $\cos(\alpha \pm \beta) = \cos(\alpha)\cos(\beta) \mp \sin(\alpha)\sin(\beta)$ $\sin(\alpha \pm \beta) = \sin(\alpha)\cos(\beta) \pm \cos(\alpha)\sin(\beta)$ $\cos(2\theta) = \cos^2(\theta) - \sin^2(\theta)$ $\quad = 2\cos^2(\theta) - 1 = 1 - 2\sin^2(\theta)$ $\sin(2\theta) = 2\sin(\theta)\cos(\theta)$ Résolution d'équations trigonométriques simples : $\cos(x) = c$, $\sin(x) = s$ et $\tan(x) = t$. Notations arccos, arcsin, arctan. Transformation de $a\cos(\theta) + b\sin(\theta)$ en $r\cos(\theta + \varphi)$. Résolution de $a\cos(\varphi) + b\sin(\varphi) = c$.	On fait le lien avec les symétries agissant sur le cercle trigonométrique. Les autres formules de trigonométrie ne sont pas des attendus du programme. On introduit les notations arccos, arcsin et arctan en donnant les définitions correspondantes en termes de solutions d'équations dans certains intervalles et en admettant l'existence et l'unicité de ces solutions. La fonction arctangente sera construite dans Analyse 6. La construction des fonctions arccosinus et arcsininus n'est pas un attendu du programme. La méthode (analytique, géométrique voire, ultérieurement, complexe) n'est pas imposée. \Leftrightarrow On fait le lien avec diverses situations rencontrées en sciences physiques.

Outils 4 – Nombres complexes

Ce chapitre est entièrement nouveau pour la majorité des étudiants.

L'ensemble des nombres complexes est introduit pour munir le plan d'opérations compatibles avec celles déjà pratiquées sur la droite réelle. Cela permet de trouver, sans exhaustivité, des solutions à des équations algébriques. Ces équations seront essentiellement à coefficients réels, de petit degré et utiles par exemple pour alléger l'étude des suites réelles récurrentes linéaires à coefficients constants et des équations différentielles linéaires à coefficients constants.

Contenus	Commentaires
a) Écriture algébrique des nombres complexes Nombres complexes. Écriture algébrique. Parties réelle et imaginaire. Propriétés élémentaires de Re et Im . Représentation géométrique d'un nombre complexe. Affixe d'un point, d'un vecteur. Interprétation géométrique de la somme de deux complexes.	L'utilisation des nombres complexes pour résoudre des problèmes de géométrie n'est pas un objectif du programme.

Contenus (suite)	Commentaires
<p>Conjugué d'un nombre complexe. Interprétation géométrique. Propriétés de la conjugaison.</p> <p>Module d'un nombre complexe. Interprétation géométrique.</p> <p>Propriétés du module : multiplicativité, inégalité triangulaire.</p>	<p>On fait ressortir l'efficacité du formalisme de la conjugaison (par exemple pour montrer qu'un nombre complexe est réel ou imaginaire pur).</p> <p>Suivant les contextes, on choisit la formulation adéquate : $z = \sqrt{z\bar{z}}$ ou $a + ib = \sqrt{a^2 + b^2}$.</p>
<p>b) Formes trigonométriques et exponentielles des nombres complexes</p> <p>Notation $e^{i\theta}$. Propriétés $e^{i\theta} = 1$, $e^{i(\alpha+\beta)} = e^{i\alpha} \times e^{i\beta}$, $\overline{e^{i\theta}} = e^{-i\theta}$, $(e^{i\theta})^n = e^{in\theta}$, formules d'Euler.</p> <p>Arguments d'un nombre complexe non nul.</p> <p>Écriture exponentielle d'un nombre complexe non nul.</p> <p>Linéarisation de $\cos^p(x) \sin^q(x)$.</p>	<p>On met en évidence quelques choix usuels d'intervalles permettant de définir l'argument.</p> <p>À chaque fois que le recours à la formule d'Euler sera nécessaire pour linéariser ou développer des formules, l'énoncé devra l'indiquer.</p>
<p>c) Application aux équations du second degré.</p> <p>Résolution des équations du second degré à coefficients réels, somme et produit des solutions.</p> <p>Résolution de l'équation $x^2 = a$ avec $a \in \mathbb{C}$.</p>	<p>En dehors de cette équation, qui doit pouvoir être traitée algébriquement ou en la retranscrivant trigonométriquement, la résolution des équations du second degré plus générales à coefficients complexes non réels n'est pas un attendu du programme. La recherche des racines n-ièmes de l'unité ou d'un nombre complexe quelconque dans le cas $n \geq 3$ n'est pas non plus un attendu du programme.</p>

Outils 5 – Méthodes de calcul

L'objectif de ce chapitre est de mettre en place quelques principes et exemples de maniement des symboles Σ et Π , dont les usages sont constants. La présentation des coefficients binomiaux peut être faite dans ce contexte ou bien en lien avec le dénombrement.

On travaille dans $\mathbf{K} = \mathbf{R}$ ou \mathbf{C} .

\Rightarrow La plupart des formules présentées ici peuvent donner lieu à des algorithmes de calcul.

Contenus	Commentaires
<p>Notation Σ.</p> <p>Règles de calcul sur le symbole Σ : Linéarité, changements d'indices (translations et symétries), télescopes.</p> <p>Sommes doubles : $\sum_{\substack{1 \leq i \leq n \\ 1 \leq j \leq m}} a_{i,j}$ et $\sum_{1 \leq i \leq n} a_{i,j}$.</p> <p>Notation Π.</p> <p>Règles de calcul sur le symbole Π.</p> <p>Factorielle, notation $n!$.</p>	<p>On précise qu'une somme ayant un ensemble d'indices vide est nulle.</p> <p>Les attendus du programme se limitent au maniement de ces symboles conduisant à les mettre sous la forme de deux sommes simples successives.</p> <p>On précise qu'un produit ayant un ensemble d'indices vide vaut 1.</p> <p>On se contente de mettre en valeur la multiplicativité du symbole Π.</p>

Contenus (suite)	Commentaires
Somme de termes consécutifs d'une progression géométrique : $\sum_{0 \leq k \leq n} q^k = \frac{q^{n+1} - 1}{q - 1}.$ Sommes des n premiers entiers et des n premiers carrés. Coefficients binomiaux. Triangle de Pascal. Formule du binôme.	La raison q est dans $\mathbf{C} \setminus \{1\}$. On adopte la définition suivante : $\binom{n}{k} = \begin{cases} 0 & \text{si } k < 0 \text{ ou } k > n \\ \frac{n(n-1) \cdots (n-k+1)}{k!} = \frac{n!}{k!(n-k)!} & \text{sinon.} \end{cases}$ On met en valeur les formules : $\binom{n}{k} = \binom{n}{n-k} \quad \binom{n}{k} = \frac{n}{k} \binom{n-1}{k-1}$ $\binom{n}{k-1} + \binom{n}{k} = \binom{n+1}{k}$

Outils 6 – Vocabulaire des applications

On évite ici tout excès de formalisme et on illustre les notions présentées par des exemples issus majoritairement de fonctions de \mathbf{R} dans \mathbf{R} .

Ces notions ne pourront constituer le thème principal d'aucune question d'écrit ou d'oral.

Contenus	Commentaires
Application d'un ensemble de départ dans un ensemble d'arrivée. Image directe d'une partie de l'ensemble de départ. Composition. Injection, surjection, bijection, application réciproque. Composée de deux bijections, réciproque de la composée.	On introduit les exemples des fonctions indicatrices et des suites. La notion d'image réciproque d'une partie de l'ensemble d'arrivée n'est pas un attendu du programme. On étudie quelques exemples fournis par des fonctions de \mathbf{R} dans \mathbf{R} que l'on compose de diverses manières. On fait remarquer que, dans le cadre des fonctions de \mathbf{R} dans \mathbf{R} , une bijection et sa réciproque ont des graphes symétriques l'un de l'autre par rapport à la première bissectrice.

Outils 7 – Dénombrement

Le but de ce chapitre est de mettre en place un vocabulaire efficace pour décrire (ou modéliser) et analyser les problèmes combinatoires, ainsi que quelques résultats fondamentaux associés. Les résultats de ce chapitre seront justifiés intuitivement, sans recours à des démonstrations formelles. De façon générale, on évitera tout excès de technicité dans les dénombrements.

Tous les ensembles considérés dans ce chapitre sont finis.

Dans les définitions qui suivent, on suppose que $\text{card}(E) = n$.

Contenus	Commentaires
Cardinal, notation $\text{card}(E)$ ou $\#E$. Cardinal d'une union disjointe. Formule $\text{card}(A \cup B) = \text{card}A + \text{card}B - \text{card}(A \cap B)$.	On définit le cardinal grâce à la notion intuitive de nombre d'éléments. En particulier, deux ensembles en bijection ont même cardinal.

Contenus (suite)	Commentaires
<p>Cardinal d'un produit cartésien.</p> <p>Un élément de E^p est appelé un p-uplet ou une p-liste de E. Il y a n^p p-uplets de E.</p> <p>Un p-uplet est dit sans répétition lorsque ses éléments sont distincts deux à deux. il y a $n(n-1)\cdots(n-p+1)$ p-uplets sans répétition de E. Un n-uplet de E contenant exactement une fois chaque élément de E est appelé une permutation de E. Il y a $n!$ permutations de E.</p> <p>Si $p \leq n$, une p-combinaison de E est une partie de E à p éléments. Il y a $\binom{n}{p}$ p-combinaisons de E.</p> <p>Cardinal de l'ensemble des parties de E.</p>	<p>$\text{card}(E \times F)$ est aussi le nombre de façons de choisir de façon indépendante un élément de E et un élément de F.</p> <p>$\text{card}(E^p)$ est le nombre de façons de choisir successivement p objets parmi n objets distincts, avec d'éventuelles répétitions.</p> <p>Le nombre de p-uplets sans répétition est le nombre de façons de choisir successivement p objets parmi n objets distincts, sans répétition.</p> <p>$n!$ est le nombre de façons de choisir successivement tous les objets d'un ensemble, sans répétition.</p> <p>$\binom{n}{p}$ est le nombre de façons de choisir simultanément p objets parmi n objets distincts. On peut sur cette base réinterpréter la formule du binôme.</p>

Analyse 1 – Suites réelles usuelles

Le but de ce chapitre est d'étendre un peu l'ensemble des suites « connues » et de développer les aptitudes au calcul sur ces suites; le point de vue est ici algébrique.

On ne travaille ici qu'avec des suites réelles.

Contenus	Commentaires
<p>Somme, produit, quotient de suites réelles.</p> <p>Suites arithmétiques, suites géométriques. Terme général.</p> <p>Suites arithmético-géométriques.</p> <p>Suites vérifiant une relation du type $u_{n+2} = au_{n+1} + bu_n$.</p>	<p>La formule donnant le terme général n'est pas au programme. On cherchera une suite constante solution pour déterminer toutes les solutions.</p> <p>On se limite à la maîtrise d'une méthode de calcul du n-ième terme à partir de l'équation caractéristique. Au besoin, on transite par C dans le seul but de restituer plus rapidement la forme des solutions.</p> <p>\Rightarrow On pourra illustrer ces différents types de suites avec des modèles discrets de populations.</p> <p>\Rightarrow Algorithme de calcul du n-ième terme.</p>

Analyse 2 – Fonctions réelles usuelles

Le but de ce chapitre est de consolider et d'enrichir modérément le registre des fonctions usuelles. Pour chaque fonction, la maîtrise attendue concerne la définition, les principales propriétés, la formule de dérivation (avec son domaine de validité) et la courbe représentative.

Contenus	Commentaires
<p>a) Généralités sur les fonctions</p> <p>Ensemble de définition.</p>	<p>On se contente de donner ou de rappeler les définitions dans le cadre des fonctions réelles de la variable réelle.</p>

Contenus (suite)	Commentaires
Représentation graphique d'une fonction f à valeurs réelles. Notions d'image et d'antécédent. Parité, périodicité. Fonctions majorées, minorées, bornées. Monotonie. Opérations algébriques sur les fonctions. Composition de fonctions.	Graphes des fonctions $x \mapsto f(x) + a$, $x \mapsto f(a - x)$, $x \mapsto f(ax)$, $x \mapsto af(x)$. \Leftrightarrow Utilisation d'une bibliothèque graphique Python. Interprétation géométrique de ces propriétés.
b) Étude d'une fonction Réduction du domaine d'étude selon les symétries et/ou les périodicités déterminées. Tableau de variations. Équation de la tangente en un point. Asymptotes verticales et horizontales, tracé du graphe.	On abordera uniquement des exemples simples. Les notions de continuité, dérivabilité et asymptotes obliques seront étudiées dans les chapitres Analyse 6, Analyse 7 et Analyse 10.
c) Fonctions usuelles Fonctions affines. Fonctions puissances d'exposant entier (dans \mathbf{Z}), Fonction racine carrée. Fonctions exponentielle et logarithme népérien (\ln). Notation a^b . Fonctions exponentielles : $x \mapsto a^x$ avec $a \in \mathbf{R}_+^*$. Fonction logarithme décimal (\log). Fonctions puissances : $x \mapsto x^\alpha$ avec $\alpha \in \mathbf{R} \setminus \mathbf{Z}$ Fonctions circulaires : \sin , \cos et \tan . Fonctions partie entière $[\cdot]$ et valeur absolue $ \cdot $.	Les polynômes seront développés dans le chapitre Algèbre – Polynômes réels. \Leftrightarrow Pour ces diverses fonctions, les courbes représentatives sont mises en valeur comme des outils fondamentaux pour la modélisation, la reconnaissance des formes graphiques etc. On généralise les propriétés évoquées dans Outils 2. Les logarithmes dans une base différente de e et 10 sont hors programme. Les fonctions hyperboliques sont hors programme. $x \mapsto x^\alpha$ est définie sur \mathbf{R}_+^* . Formule $\tan' = 1 + \tan^2 = \frac{1}{\cos^2}$.

Analyse 3 – Calculs de dérivées, de primitives et d'intégrales

Le but de ce chapitre est de consolider et de compléter la maîtrise des règles de dérivation et de quelques techniques de primitivation pour permettre la résolution d'équations différentielles et leur utilisation en sciences physiques.

Contenus	Commentaires
a) Calculs de dérivées Calculs des dérivées : sommes, produits, quotients. Dérivation d'une fonction composée.	Révision des règles correspondantes. Les dérivées des fonctions usuelles doivent être connues. On pourra introduire la notation $\frac{d}{dx}$. On insiste sur le fait qu'une composée de fonctions dérivables est dérivable.
b) Calcul des dérivées partielles d'une fonction de deux variables Dérivées partielles d'une fonction de deux variables.	On introduit les notations $\frac{\partial}{\partial x}$, $\frac{\partial}{\partial y}$. \Leftrightarrow Le calcul des dérivées partielles est présenté en lien avec l'usage qui en est fait en physique.
c) Calculs de primitives Primitives usuelles et calculs simples de primitives.	Primitives de $u'e^u$, $u'u^n$, u'/u , u'/\sqrt{u} , $u' \sin u$, $u' \cos u$.

Contenus (suite)	Commentaires
	On remarquera que $x \mapsto x \ln(x) - x$ est une primitive de \ln .
d) Calculs d'intégrales Calcul à l'aide d'une primitive. Intégration par parties. Changement de variable.	À ce stade, le lien entre primitives et intégrales est admis. On interprétera l'intégrale en termes d'aires et les propriétés de l'intégrale seront étudiées plus formellement dans le chapitre Analyse 8. La théorie du changement de variable sera faite dans Analyse 8.

Analyse 4 – Équations différentielles linéaires simples

L'objectif de ce chapitre est de rappeler et d'approfondir la problématique des équations différentielles, en vue des usages qui en sont faits en physique, chimie, biologie.

Contenus	Commentaires
a) Équations du premier ordre Résolution de $y' + a(t)y = f(t)$ où a et f sont des fonctions continues sur un intervalle : <ul style="list-style-type: none"> • résolution de l'équation homogène associée, cas particulier où a est constante, • principe de superposition, • méthode de variation de la constante, • cas particulier où a et f sont constantes. 	Pour toute autre équation différentielle du premier ordre, une méthode de résolution doit être fournie. \Rightarrow On peut montrer des exemples tirés de la physique-chimie : cinétique d'une réaction, charge d'un condensateur, système physique en contact avec un thermostat, ...
b) Équations du second ordre Résolution de $ay'' + by' + cy = f(t)$ où a, b et c sont des réels avec $a \neq 0$ et f une fonction continue sur un intervalle : <ul style="list-style-type: none"> • résolution de l'équation homogène associée, • principe de superposition, • détermination d'une solution particulière. 	La résolution de l'équation homogène se fera à l'aide de l'équation caractéristique. On pourra à cette occasion introduire la fonction de \mathbf{R} dans $\mathbf{C} : t \mapsto e^{at}$ avec $a \in \mathbf{C}$. \Rightarrow On peut traiter en exemple l'équation de l'oscillateur harmonique $y'' + \omega^2 y = 0$ dont les solutions sont présentées sous diverses formes; et par extension aux sciences physiques dériver et chercher une primitive à $t \mapsto e^{i\omega t}$. La forme d'une solution particulière est donnée sauf lorsque f est une fonction constante. Par exemple, lorsque f est de la forme $t \mapsto \sin(\omega t)$ ou $t \mapsto \cos(\omega t)$, l'énoncé devra indiquer de chercher une solution du type $t \mapsto \lambda \sin(\omega t) + \mu \cos(\omega t)$ ou $t \mapsto \lambda t \sin(\omega t) + \mu t \cos(\omega t)$, λ et μ étant à déterminer.

Algèbre linéaire 1 – Systèmes linéaires

\Rightarrow Le premier contact avec l'algèbre linéaire est de nature algorithmique. Il est envisageable de programmer l'algorithme du pivot en restant sur des approches simples. .

On travaille sur $\mathbf{K} = \mathbf{R}$ le plus souvent en pratique, occasionnellement sur $\mathbf{K} = \mathbf{C}$.

Contenus	Commentaires
a) Généralités sur les systèmes linéaires Équation linéaire à p inconnues. Système linéaire de n équations à p inconnues x_1, \dots, x_p .	

Contenus (suite)	Commentaires
<p>Système linéaire homogène. Système compatible, système incompatible, système de Cramer. Opérations élémentaires sur les lignes d'un système linéaire :</p> <ul style="list-style-type: none"> • échange des lignes L_i et L_j, • ajout de λL_j à L_i, • multiplication de L_i par $\lambda \neq 0$. <p>Deux systèmes sont dits équivalents si on peut passer de l'un à l'autre par une suite finie d'opérations élémentaires sur les lignes. Deux systèmes équivalents ont le même ensemble de solutions.</p>	<p>Tout système linéaire homogène est compatible.</p> <p>On emploiera les notations suivantes :</p> $L_i \leftrightarrow L_j,$ $L_i \leftarrow L_i + \lambda L_j,$ $L_i \leftarrow \lambda L_i.$
<p>b) Échelonnement et algorithme du pivot de Gauss Système échelonné : un système est échelonné s'il vérifie les deux propriétés suivantes :</p> <ul style="list-style-type: none"> • si une ligne a un membre de gauche nul, toutes les lignes suivantes ont aussi un membre de gauche nul, • dans les lignes dont le membre de gauche est non nul, l'indice de l'inconnue portant le premier coefficient non nul à partir de la gauche croît strictement. <p>On appelle pivot le premier coefficient non nul de chaque ligne dont le membre de gauche est non nul. Détermination, pour un système linéaire, d'un système échelonné équivalent par la méthode du pivot de Gauss.</p>	<p>On se limite à la mise en pratique de la méthode; l'écriture formelle d'un algorithme de réduction n'est pas un attendu du programme.</p>
<p>c) Ensemble des solutions d'un système linéaire Rang d'un système échelonné : c'est son nombre de pivots. Rang d'un système : c'est le rang de tout système échelonné équivalent. Inconnues principales, inconnues secondaires (variables libres). Résolution d'un système échelonné. Résolution d'un système : un système linéaire a zéro, une seule ou une infinité de solutions. Dans ce dernier cas, on exprime toutes les inconnues en fonction des inconnues secondaires.</p>	<p>On admet que deux systèmes échelonnés équivalents ont même rang.</p> <p>On fait le lien avec les problèmes d'intersection de droites et de plans (dans le plan ou dans l'espace).</p>

Algèbre linéaire 2 – Matrices

Le but de ce chapitre est de mettre en place le calcul sur les matrices avec ses analogies et différences vis-à-vis du calcul sur les nombres réels et complexes. La mise en pratique de ce calcul peut nécessiter l'usage de l'ordinateur.

On travaille sur $\mathbf{K} = \mathbf{R}$ le plus souvent en pratique, occasionnellement sur $\mathbf{K} = \mathbf{C}$.

On ne confondra pas matrices (ou vecteurs) lignes et matrices (ou vecteurs) colonnes.

Contenus	Commentaires
<p>Matrices : définition, vocabulaire. Matrice nulle. Matrices carrées, matrices lignes, colonnes. Matrices triangulaires, diagonales. Matrice identité. Opérations sur les matrices : somme, produit par un scalaire, produit matriciel. Formule du binôme quand les deux matrices commutent. Propriétés de ces opérations.</p>	<p>Produit de matrices diagonales.</p>

Contenus (suite)	Commentaires
<p>Transposée d'une matrice M, notée M^T.</p> <p>Transposée d'une somme, d'un produit de matrices.</p> <p>Matrices carrées symétriques.</p> <p>Écriture matricielle d'un système linéaire.</p> <p>Rang d'une matrice.</p> <p>Matrices carrées inversibles, matrice inverse, inverse d'un produit, inverse de la transposée d'une matrice carrée inversible.</p> <p>Recherche pratique de l'inverse d'une matrice.</p> <p>Déterminant des matrices 2×2 et caractérisation des matrices 2×2 inversibles.</p> <p>Expression matricielle formelle, $X = A^{-1}Y$, de la solution d'un système linéaire $AX = Y$ lorsque la matrice carrée A qui lui est associée est inversible.</p>	<p>On adapte la méthode du pivot qui devient un algorithme opérant sur les lignes ou les colonnes d'une matrice. Le rang d'une matrice est alors défini comme le nombre de pivots. On admet que le rang d'une matrice et de sa transposée sont les mêmes.</p> <p>On pourra proposer, dès que le cours sur les espaces vectoriels aura été traité, des caractérisations du rang d'une matrice permettant d'éviter le recours systématique à la méthode du pivot de Gauss pour déterminer le rang dans la pratique.</p> <p>L'inversion peut se ramener à la résolution de systèmes linéaires. La description d'un algorithme d'inversion de matrices n'est pas un attendu du programme.</p> <p>Seul le déterminant des matrices 2×2 est introduit et les formules de Cramer, même dans le cas 2×2, ne sont pas exigibles.</p>

Géométrie 1

Ce chapitre vise à consolider les acquis des années antérieures sur les notions de vecteurs, droites et plans dans le plan et l'espace géométriques. En mathématiques, il sert essentiellement de support intuitif et introductif à l'algèbre linéaire; il permet aussi de présenter le produit scalaire qui sera étudié dans des espaces plus généraux en seconde année. Enfin, ce chapitre sert également aux sciences physiques et à la géologie. En mathématiques, une épreuve écrite ou orale ne doit pas reposer sur ce chapitre.

Dans tout ce chapitre, on se place dans le plan et l'espace géométriques formés de points et dans lesquels plusieurs notions et résultats sont supposés connus : distance entre deux points, parallélisme, perpendicularité, angle géométrique, angle orienté, angle droit, cosinus d'un angle géométrique, trigonométrie du triangle rectangle.

Contenus	Commentaires
<p>a) Vecteurs du plan et de l'espace.</p> <p>Vecteurs « géométriques » du plan et de l'espace. Un vecteur non nul est caractérisé par sa direction, son sens, sa norme. Vecteur directeur d'une droite. Vecteur nul. Notation $\vec{0}$.</p> <p>Étant donné un vecteur \vec{u} et un point O, il existe un et un seul point M tel que $\vec{OM} = \vec{u}$.</p> <p>Opérations sur les vecteurs définies géométriquement : addition et multiplication par un nombre réel. Relation de Chasles. Colinéarité. Coplanarité.</p> <p>Bases et repères du plan et de l'espace.</p> <p>Résultat admis : existence et unicité des coordonnées d'un vecteur dans une base du plan ou de l'espace.</p>	<p>Un vecteur peut être représenté par deux points du plan. La notion de relation d'équivalence entre bi-points n'est pas un attendu du programme.</p> <p>On pourra faire le lien avec le théorème de Thalès.</p> <p>Une base du plan (resp. de l'espace) est la donnée de deux (resp. trois) vecteurs non colinéaires (resp. non coplanaires).</p> <p>Ce résultat sera repris et formalisé dans le chapitre Algèbre linéaire 3 – Espace vectoriel \mathbf{K}^n et sous-espaces vectoriels.</p>

Contenus (suite)	Commentaires
<p>Une base orthonormée du plan (resp. de l'espace) est la donnée de deux (resp. trois) vecteurs orthogonaux de norme 1 ; un repère orthonormé est la donnée d'un point et d'une base orthonormée.</p>	
<p>b) Déterminant Une base orthonormée du plan étant fixée, déterminant de deux vecteurs dans le plan définis à l'aide de leurs coordonnées. Caractérisation de la colinéarité de deux vecteurs du plan par l'annulation du déterminant.</p>	<p>On fait le lien avec le déterminant de la matrice des vecteurs dans une base qui est une matrice carrée 2×2.</p>
<p>c) Droites et cercles dans le plan Vecteur directeur d'une droite. Représentation paramétrique d'une droite. Vecteur normal à une droite. Équation cartésienne d'une droite obtenue à l'aide d'un vecteur normal. Coefficient directeur (ou pente) d'une droite. Équation cartésienne d'un cercle défini par son centre et son rayon.</p>	<p>Une droite est déterminée par la donnée d'un point et d'un vecteur non nul : un tel vecteur est appelé vecteur directeur de la droite.</p>
<p>d) Droites et plans dans l'espace Base d'un plan. Représentation paramétrique d'un plan. Vecteur normal à un plan. Équation cartésienne d'un plan obtenue à l'aide d'un vecteur normal. Vecteur directeur d'une droite. Représentation paramétrique d'une droite. Équations cartésiennes (système d'équations linéaires) d'une droite.</p>	<p>Les sphères ne sont pas un attendu du programme. Un plan est déterminé par la donnée d'un point A et de deux vecteurs \vec{u}, \vec{v} non colinéaires : on dit que le triplet (A, \vec{u}, \vec{v}) forme un repère du plan, et le couple (\vec{u}, \vec{v}) une base du plan.</p>
<p>e) Projection orthogonale Projection orthogonale d'un point M sur une droite \mathcal{D} donnée par un point A et un vecteur \vec{u} : c'est l'unique point H de la droite tel que les vecteurs \overrightarrow{HM} et \vec{u} sont orthogonaux. Lien avec la distance entre le point M et la droite \mathcal{D}. Projection orthogonale d'un point M sur un plan affine \mathcal{P} donné par un repère (A, \vec{u}, \vec{v}) : c'est l'unique point H du plan tel que \overrightarrow{HM} est orthogonal aux vecteurs \vec{u} et \vec{v}. Lien avec la distance entre le point M et le plan \mathcal{P}.</p>	<p>\Leftrightarrow On pourra aborder la définition de projection orthogonale d'un vecteur sur une droite en lien avec les applications en physique. Aucune formule générale donnant la distance entre un point et une droite n'est exigible. Aucune formule générale donnant la distance entre un point et un plan n'est exigible.</p>
<p>f) Produit scalaire Définition du produit scalaire usuel de deux vecteurs à partir de la projection orthogonale. Formulation du produit scalaire à l'aide du cosinus de l'angle formé entre deux vecteurs non nuls. Caractérisation de l'orthogonalité de deux vecteurs par le produit scalaire. Propriétés : symétrie, bilinéarité, positivité. Lien avec la norme. Expression du produit scalaire à partir des coordonnées dans une base orthonormée.</p>	<p>Aucun développement sur la notion d'angle orienté n'est un attendu du programme. On pourra énoncer l'inégalité de Cauchy-Schwarz. La bilinéarité du produit scalaire pourra être admise.</p>

Statistique 1 – Statistique descriptive

La plupart des notions étudiées dans ce chapitre ont été présentées dans les classes antérieures. Il s'agit d'abord de préciser le vocabulaire et de rappeler quelques techniques élémentaires de description statis-

tique.

⇒ Un choix d'exemples, inspirés de situations rencontrées en biologie, géologie, physique ou chimie, permettra de montrer l'intérêt et les limites des résumés statistiques introduits, avant de pouvoir aborder la question du lien éventuel entre deux caractères d'une même population.

⇒ Calcul d'une moyenne, d'une moyenne glissante ou d'autres paramètres statistiques ; mise en valeur graphique des données.

Contenus	Commentaires
<p>a) Statistique univariée</p> <p>Caractère. Distinction entre caractères quantitatifs (discrets ou continus) et qualitatifs.</p> <p>Modalités d'un caractère, cas des regroupements par classes.</p> <p>Description d'une série statistique de taille n portant sur un caractère x :</p> <ul style="list-style-type: none"> présentation brute des données : l'observation se traduit par un n-uplet (x_1, x_2, \dots, x_n) présentation dans un tableau : effectifs de chaque modalité. <p>Effectifs cumulés, fréquences, fréquences cumulées.</p> <p>Représentations graphiques.</p> <p>Caractéristiques (empiriques) de position :</p> <ul style="list-style-type: none"> mode moyenne \bar{x} (les calculs se font à partir des observations ou du tableau des effectifs) médiane (les calculs se font à partir du tableau des effectifs ou du polygone des effectifs/fréquences cumulés/es notamment lorsque les modalités sont regroupées par classes). <p>Caractéristiques (empiriques) de dispersion :</p> <ul style="list-style-type: none"> variance s_x^2 et écart-type s_x (les calculs se font à partir des observations ou du tableau des effectifs) quartiles, déciles (les calculs se font à partir du polygone des effectifs cumulés ou des fréquences cumulées) 	<p>Un caractère est encore appelé variable ou variable statistique.</p> <p>Diagrammes en bâtons, histogrammes, polygones des effectifs cumulés (<i>resp.</i> fréquences cumulées). ⇒ On montre, sur des exemples tirés de données réelles, que ces caractéristiques peuvent donner des indications plus ou moins pertinentes.</p> <p>Modalité de l'individu médian ou moyenne des modalités des deux individus médians selon la parité de n. ⇒ Algorithmes de tri.</p> <p>La formule avec le facteur $\frac{1}{n-1}$ n'est pas un attendu du programme.</p>
<p>b) Statistique bivariée</p> <p>Série statistique double de taille n portant sur deux caractères quantitatifs x et y.</p> <p>Présentation brute des données : l'observation se traduit par un n-uplet d'éléments de \mathbf{R}^2 $((x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_n, y_n))$.</p> <p>Représentation par un nuage de points de \mathbf{R}^2. Point moyen (\bar{x}, \bar{y}) du nuage.</p> <p>Caractéristiques d'une série statistique double :</p> <ul style="list-style-type: none"> covariance s_{xy} coefficient de corrélation r_{xy}. <p>Approche descriptive de l'ajustement affine selon la méthode des moindres carrés.</p>	<p>On se limite au cas de n couples deux à deux distincts.</p> <p>Les calculs se font à partir des observations.</p> <p>L'optimalité de l'ajustement est, à ce stade, admise. ⇒ L'objectif est de présenter graphiquement une méthode pouvant intervenir dans les autres enseignements scientifiques. On montre sur des exemples comment des changements de variables peuvent transformer le nuage de points de sorte qu'un ajustement affine soit graphiquement plus pertinent.</p>

3 – Programme du second semestre

Algèbre – Polynômes réels

En première année, les polynômes sont exclusivement définis comme fonctions polynomiales de \mathbf{R} dans \mathbf{R} . Le théorème de d'Alembert - Gauss, sous une forme ou une autre, est hors programme. Les notions de polynôme en tant qu'objet formel et de fraction rationnelle sont hors programme.

Contenus	Commentaires
<p>a) Polynômes, règles de calcul. Notation $P : x \mapsto \sum_{k=0}^n a_k x^k$. Monômes, coefficients. Polynôme nul. Cas particuliers : polynômes constants, fonctions affines, fonctions puissances entières. Les opérations usuelles (combinaison linéaire, produit, composée) sur les polynômes fournissent des polynômes. Unicité de l'écriture des polynômes : un polynôme à coefficients dans \mathbf{R} est nul si et seulement si tous ses coefficients sont nuls. Coefficient dominant. Degré d'un polynôme. Degré d'une somme, d'un produit de polynômes. Polynôme dérivé. Degré du polynôme dérivé.</p>	<p>Les notations X, $\mathbf{R}[X]$ ne sont pas exigibles en première année. En conséquence, deux polynômes sont égaux si et seulement s'ils ont les mêmes coefficients. On convient que le polynôme nul est de degré $-\infty$. Le degré d'une composée de polynômes n'est pas un attendu du programme. Les formules donnant les coefficients des dérivées k-ièmes, $k > 2$, ne sont pas exigibles. La formule de Taylor est hors programme.</p>
<p>b) Racines et factorisation. Racines réelles (ou zéros réels) d'un polynôme. Un nombre réel $\alpha \in \mathbf{R}$ est racine d'un polynôme P si et seulement s'il existe un polynôme Q tel que $P(x) = (x - \alpha)Q(x)$ pour tout $x \in \mathbf{R}$. Généralisation à plusieurs racines distinctes. Le nombre de racines distinctes d'un polynôme non nul est majoré par son degré. Tout polynôme de degré impair a au moins une racine réelle. Un polynôme de degré $n \in \mathbf{N}^*$ possédant n racines distinctes s'écrit sous la forme $P : x \mapsto a_n(x - \alpha_1) \cdots (x - \alpha_n)$.</p>	<p>La division euclidienne des polynômes ainsi que la factorisation des polynômes réels en produit de polynômes irréductibles sur \mathbf{R} sont hors programme. On pourra illustrer avec des exemples de polynômes réels sans racines réelles, ou à l'opposé de polynômes totalement décomposés sur \mathbf{R}.</p>
<p>c) Racines multiples Ordre de multiplicité d'une racine. Une racine α d'un polynôme P est une racine multiple si et seulement si $P'(\alpha) = 0$.</p>	<p>On met en évidence, à partir d'exemples, les notions de racines simples, racines multiples.</p>

Analyse 5 – Suites réelles

Contenus	Commentaires
<p>Suites majorées, minorées, bornées. Suites monotones. Convergence, divergence. Limite infinie. Comparaison de la convergence et de la limite d'une suite (u_n) avec celles des deux suites (u_{2n}) et (u_{2n+1}). Opérations sur les limites.</p>	<p>La définition d'une limite par (ε, n_0) est présentée, mais aucune technicité ne pourra être exigée en la matière. Utilisation de cette comparaison pour justifier une divergence. La notion générale de suite extraite est hors programme.</p>

Contenus (suite)	Commentaires
<p>Résultats fondamentaux sur les limites et inégalités :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Signe d'une suite de limite non nulle. • Passage à la limite dans une inégalité large. • Théorème d'encadrement, dit « des gendarmes », et extension aux limites infinies. <p>Théorème de la limite monotone.</p> <p>Suites adjacentes et théorème des suites adjacentes.</p> <p>Exemples d'étude de suites du type $u_{n+1} = f(u_n)$.</p> <p>Croissances comparées entre les suites factorielle, puissance (n^α avec $\alpha > 0$), géométriques (a^n avec $a > 1$).</p> <p>Suites équivalentes, notation $u_n \sim v_n$.</p> <p>L'équivalence est compatible avec la multiplication, la division et l'élevation à une puissance constante.</p> <p>Utilisation des équivalents pour la recherche de limites.</p>	<p>Toute suite réelle monotone admet une limite finie ou infinie.</p> <p>Un plan d'étude détaillé sera toujours proposé. Il pourra commencer par la détermination d'un intervalle stable.</p> <p>Aucun théorème général relatif à ce type de suites n'est exigible des étudiants.</p> <p>L'étude numérique (par itération) et graphique sont présentées comme outils d'étude et de formation de conjectures. L'objectif est alors l'étude de la monotonie et de la convergence de telles suites dans les cas simples de fonctions f monotones.</p> <p>Le développement sur les équivalents doit être modeste et se limiter aux suites dont le terme général ne s'annule pas à partir d'un certain rang.</p>

Analyse 6 – Limites, continuité des fonctions réelles

Contenus	Commentaires
<p>a) Limites</p> <p>Limite d'une fonction en un point.</p> <p>Limite à droite, limite à gauche.</p> <p>Limite en $+\infty$ ou $-\infty$.</p> <p>Si (u_n) tend vers a et si la limite de f en a est b, alors la suite $(f(u_n))$ tend vers b.</p> <p>Opérations sur les limites. Limite de fonctions composées.</p> <p>Résultats fondamentaux sur les limites et inégalités :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Signe d'une fonction de limite non nulle. • Passage à la limite dans une inégalité large. • Théorème dit « des gendarmes » et extension aux limites infinies. <p>Théorème de la limite monotone.</p>	<p>La définition d'une limite par (ε, α) est présentée, mais les détails techniques ne sont pas un attendu du programme.</p> <p>Une fonction monotone sur un intervalle ouvert admet une limite finie ou infinie aux bornes de l'intervalle.</p>
<p>b) Comparaison de fonctions</p> <p>Croissances comparées des fonctions exponentielles, puissances et logarithmes.</p> <p>Fonctions équivalentes, notation $f \sim g$.</p> <p>L'équivalence est compatible avec la multiplication, la division et l'élevation à une puissance constante.</p> <p>Utilisation des équivalents pour la recherche de limites.</p>	<p>Connaissance de $\lim_{x \rightarrow 0} x^\alpha \ln^\beta(x)$, de $\lim_{x \rightarrow +\infty} x^\alpha \exp(-\beta x^\gamma)$ où α, β, γ prennent des valeurs usuelles conduisant à des indéterminations.</p> <p>Le développement reste modeste et se limite aux fonctions qui ne s'annulent pas au voisinage du point de référence.</p>
<p>c) Continuité</p> <p>Continuité en un point. Continuité à droite et à gauche.</p>	

Contenus (suite)	Commentaires
Opérations, composition. Prolongement par continuité. Continuité sur un intervalle. Toute fonction continue sur un segment est bornée et atteint ses bornes. Théorème des valeurs intermédiaires.	Ce résultat est admis. On peut présenter une idée de la démonstration en s'appuyant sur un principe de dichotomie.
d) Bijections continues Théorème de la bijection : une fonction f continue et strictement monotone sur un intervalle I réalise une bijection de I sur l'ensemble $f(I)$, qui est un intervalle, et sa réciproque est continue et strictement monotone sur $f(I)$. Définition, monotonie et représentation graphique de la fonction arctan.	\Leftrightarrow Algorithme de dichotomie sur des exemples d'équations de type $f(x) = 0$. Aucune formule n'est à connaître excepté l'imparité de la fonction arctan.

Analyse 7 – Dérivation des fonctions réelles

Contenus	Commentaires
a) Dérivée Dérivée en un point. Dérivée à gauche, dérivée à droite. Fonction dérivée. Notations f' et $\frac{df}{dx}$. Interprétation graphique, équation de la tangente à une courbe d'équation $y = f(x)$. Opérations sur les dérivées : linéarité, produit, quotient, fonction composée. Dérivation d'une fonction réciproque.	Révisions des acquis des classes antérieures. La formule de Leibniz est hors programme. Dérivée de la fonction arctan.
b) Théorème de Rolle et conséquences Théorème de Rolle. Formule des accroissements finis. Caractérisation des fonctions croissantes (au sens large) par la positivité de leur dérivée. Cas des fonctions constantes. Cas des fonctions strictement croissantes. Recherche d'extrémums.	L'inégalité des accroissements finis est hors programme et doit être établie à chacune de ses utilisations. Une fonction continue définie sur un intervalle et dont, sauf peut-être en un nombre fini de points, la dérivée existe et est strictement positive, est strictement croissante.
c) Dérivées d'ordre supérieur Fonctions de classe \mathcal{C}^n , de classe \mathcal{C}^∞ . Une combinaison linéaire, le produit et la composée de deux fonctions de classe \mathcal{C}^n est de classe \mathcal{C}^n .	La formule de Taylor-Lagrange est hors programme.

Analyse 8 – Intégration d'une fonction continue réelle sur un segment

Contenus	Commentaires
a) Notions d'intégrale Intégrale d'une fonction continue et positive f sur un segment $[a,b]$: il s'agit de l'aire sous la courbe. Elle est notée $\int_a^b f(t) dt$. Intégrale d'une fonction continue de signe quelconque. Extension de la définition au cas $b \leq a$.	La notion d'aire est ici intuitive et ne doit pas soulever de question théorique. Définition à partir de la partie positive et de la partie négative de la fonction.

Contenus (suite)	Commentaires
<p>Sommes de Riemann sur $[a, b]$:</p> $\int_a^b f(t) dt = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{b-a}{n} \sum_{k=0}^{n-1} f\left(a + \frac{k}{n}(b-a)\right) = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{b-a}{n} \sum_{k=1}^n f\left(a + \frac{k}{n}(b-a)\right)$	<p>La notion d'aire étant admise, on admettra la convergence de la suite des sommes de Riemann dans le cas \mathcal{C}^0 et on pourra la justifier dans le cas \mathcal{C}^1. On observera que la formule n'était pas si intuitive : les erreurs élémentaires vont en rapetissant, mais sont aussi de plus en plus nombreuses. \Leftrightarrow Algorithme de calcul approché d'une intégrale.</p>
<p>b) Propriétés de l'intégrale : Linéarité, relation de Chasles, positivité, stricte positivité (f positive non nulle), croissance de l'intégrale.</p> <p>Encadrement de l'intégrale à partir d'un encadrement de la fonction. Pour $a < b$, majoration $\left \int_a^b f(t) dt \right \leq \int_a^b f(t) dt$.</p> <p>Valeur moyenne d'une fonction continue sur un segment.</p>	<p>Les démonstrations ne sont pas exigibles mais les propriétés peuvent être déduites de la relation des sommes de Riemann ou de l'interprétation en termes d'aires.</p> <p>La valeur moyenne appartient à l'ensemble des valeurs atteintes par la fonction.</p>
<p>c) Théorème fondamental de l'Analyse Théorème : si f est continue sur un intervalle I et a un point de I, alors la fonction F définie sur I par $F(x) = \int_a^x f(t) dt$ est l'unique primitive de f sur I s'annulant en a.</p> <p>Pour toute fonction f continue sur I, si F est une primitive de f, pour tous a et b de I, on a : $\int_a^b f(t) dt = F(b) - F(a)$.</p>	<p>On remarquera que pour f de classe \mathcal{C}^1 sur un intervalle I et a un point de I, $f(x) - f(a) = \int_a^x f'(t) dt$.</p> <p>Notation : $\int_a^b f(t) dt = [F(t)]_a^b$</p>
<p>d) Méthodes de calculs Intégration par parties.</p> <p>Changement de variable.</p>	<p>Au cours d'une épreuve, sauf dans les cas simples, la nécessité d'une intégration par parties sera indiquée.</p> <p>Au cours d'une épreuve, sauf dans les cas simples, le changement de variable sera donné.</p>

Analyse 9 – Développements limités et études de fonctions réelles

Contenus	Commentaires
<p>a) Développements limités Définition de la notation $o(x^n)$ pour désigner des fonctions négligeables devant la fonction $x \mapsto x^n$ pour $n \in \mathbf{Z}$, au voisinage de 0 ou de l'infini. Définition des développements limités en 0. Unicité des coefficients d'un développement limité. Opérations sur les développements limités : somme, produit.</p> <p>Primitivation d'un développement limité. Formule de Taylor-Young : existence d'un développement limité à l'ordre n pour une fonction de classe \mathcal{C}^n. Développements limités usuels au voisinage de 0 : exp, cos, sin, $x \mapsto 1/(1+x)$, $x \mapsto \ln(1+x)$, $x \mapsto (1+x)^\alpha$.</p>	<p>On se ramène, aussi souvent que nécessaire, à la limite d'un quotient.</p> <p>Les problèmes de développement limité en un réel non nul ou en $\pm\infty$ sont ramenés en 0. L'obtention d'un développement limité pour une fonction composée est présentée et mise en œuvre sur des exemples simples.</p> <p>La formule de Taylor-Young est admise.</p> <p>Les exercices de calcul de développements limités ont pour objet de faciliter l'assimilation des propriétés fondamentales et ne doivent pas être orientés vers la virtuosité calculatoire : sur les exemples numériques, on évitera tout développement limité au-delà de l'ordre 3.</p>
<p>b) Applications des développements limités Calcul d'équivalents et de limites.</p>	

Contenus (suite)	Commentaires
Étude locale d'une fonction : prolongement par continuité, dérivabilité d'un prolongement par continuité, tangente, position relative de la courbe et de la tangente.	

Analyse 10 – Fonctions réelles de deux variables réelles

En mathématiques, une épreuve écrite ou orale ne doit pas reposer sur ce chapitre.

Contenus	Commentaires
<p>a) Notions fondamentales Exemples de sous-ensembles de \mathbf{R}^2 : demi-plan, disque, pavé.</p> <p>Fonctions de deux variables. Ensemble de définition. Fonctions partielles. Surface représentative d'une fonction de deux variables, courbes ou lignes de niveau.</p>	<p>On pourra illustrer les opérations ensemblistes à cette occasion (union, intersection).</p> <p>On souligne le lien entre fonctions partielles et certaines sections de cette surface. \Leftrightarrow Des illustrations tirées de problèmes de cartographie, thermodynamique ou géologie sont ici pertinentes.</p>
<p>b) Continuité Continuité en un point, continuité sur un pavé ouvert.</p>	<p>Aucune question sur ces notions de continuité ne doit être posée dans une épreuve de mathématiques.</p>
<p>c) Dérivées partielles Dérivées partielles. Fonctions de classe \mathcal{C}^1 sur un pavé ouvert du plan.</p> <p>Définition du gradient; calcul dans un repère orthonormal en coordonnées cartésiennes. Dérivation d'une expression de la forme $t \mapsto f(x(t), y(t))$, la fonction f étant de classe \mathcal{C}^1 et les fonctions x, y étant dérivables. Définition de point critique. Lien avec l'existence éventuelle d'extremum dans le cas d'une fonction définie sur un pavé ouvert et admettant des dérivées partielles.</p>	<p>Dans un énoncé on ne demandera jamais de montrer qu'une fonction est de classe \mathcal{C}^1. Utilisation des dérivées partielles premières pour évaluer une petite variation de la valeur d'une fonction de classe \mathcal{C}^1 découlant de petites variations sur les variables.</p> <p>On pourra donner sans démonstration l'interprétation graphique du gradient.</p> <p>Toute condition suffisante d'extrémalité est hors programme. Application à l'ajustement affine par les moindres carrés.</p>
<p>d) Dérivées partielles d'ordre deux Dérivées partielles d'ordre deux, interversion des dérivations.</p>	<p>Le théorème de Schwarz est admis.</p>

Algèbre linéaire 3 – Espace vectoriel \mathbf{K}^n et sous-espaces vectoriels

On travaille sur $\mathbf{K} = \mathbf{R}$ le plus souvent en pratique, occasionnellement sur $\mathbf{K} = \mathbf{C}$. L'espace vectoriel, comme objet général et abstrait, n'est formellement présenté qu'en seconde année.

Ce choix a pour ambition de donner aux étudiants une connaissance et une habitude « pratique » du calcul multidimensionnel qui confèrera à l'introduction de la notion générale d'espace vectoriel un arrière-plan concret. Le but est donc, en première année, de faire maîtriser les concepts fondamentaux sans excès de technicité ni d'abstraction en centrant le travail sur le calcul matriciel et les systèmes linéaires. Le lien avec la géométrie est à faire en chaque occasion propice.

Contenus	Commentaires
<p>a) Structure vectorielle Description de la structure vectorielle de \mathbf{K}^n, règles de calcul.</p> <p>Combinaison linéaire d'une famille finie de vecteurs. Sous-espaces vectoriels de \mathbf{K}^n.</p> <p>Intersection d'un nombre fini de sous-espaces vectoriels. Sous-espace vectoriel engendré par une famille finie de vecteurs. Famille génératrice finie d'un sous-espace vectoriel. Famille libre finie, famille liée finie. Bases d'un sous-espace vectoriel.</p> <p>Coordonnées d'un vecteur par rapport à une base.</p> <p>Base canonique de \mathbf{K}^n.</p>	<p>On fait le lien avec les règles habituelles du calcul sur les vecteurs du plan et de l'espace en géométrie. On pourra faire remarquer que certains ensembles rencontrés dans d'autres chapitres (ensemble des polynômes de degré inférieur ou égal à n, ensemble des suites vérifiant une relation de récurrence linéaire, ensemble des solutions d'une équation différentielle linéaire, ensemble de matrices,...) possèdent eux aussi cette structure vectorielle, sans qu'aucune connaissance relative à la notion générale d'espace vectoriel ne soit requise à ce stade. On entend par sous-espace vectoriel un ensemble de vecteurs stable par combinaison linéaire et contenant le vecteur nul.</p> <p>On utilise la notation $\text{Vect}(x_1, x_2, \dots, x_k)$.</p> <p>On admet l'existence de bases pour tout sous-espace vectoriel autre que l'espace nul. Une interprétation matricielle est ici pertinente, amenant à parler de la matrice colonne associée au vecteur, puis de la matrice d'une famille de vecteurs. On veillera à ne pas travailler systématiquement dans la base canonique en mettant en évidence l'intérêt, dans certains contextes, de choisir une autre base.</p>
<p>b) Dimension Dimension.</p> <p>Dans un espace vectoriel de dimension $p \geq 1$:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Toute famille libre peut se compléter en une base. • Toute famille libre a au plus p éléments. • Une famille libre ayant p éléments est une base. • De toute famille génératrice on peut extraire une base. • Toute famille génératrice a au moins p éléments. • Une famille génératrice ayant p éléments est une base. <p>Si E et F sont deux sous-espaces vectoriels de \mathbf{K}^n avec $F \subset E$, alors $\dim F \leq \dim E$; et si les deux dimensions sont égales, alors $F = E$.</p> <p>Rang d'une famille finie de vecteurs.</p>	<p>On admet que toutes les bases d'un sous-espace vectoriel ont même cardinal appelé dimension du sous-espace vectoriel.</p> <p>Aucune version plus précise de ce théorème n'est exigible. Les démonstrations ne sont pas exigibles On complète ces propositions par l'étude du cas particulier des familles orthogonales de deux ou trois vecteurs de l'espace de dimension 2 ou 3.</p> <p>Le rang peut se calculer pratiquement en adaptant la méthode du pivot aux familles finies de vecteurs.</p>

Algèbre linéaire 4 – Applications linéaires et matrices

On travaille sur $\mathbf{K} = \mathbf{R}$ le plus souvent en pratique, occasionnellement sur $\mathbf{K} = \mathbf{C}$.

On ne confondra pas matrices (ou vecteurs) lignes et matrices (ou vecteurs) colonnes.

Contenus	Commentaires
<p>Définition d'une application linéaire de \mathbf{K}^p dans \mathbf{K}^n.</p> <p>Opérations sur les applications linéaires : addition, multiplication par un scalaire, composition, réciproque. Propriétés de ces opérations.</p> <p>Noyau, image. Lien avec : f injective, f surjective, f bijective.</p> <p>Détermination d'une application linéaire par l'image des vecteurs d'une base. Matrice d'une application linéaire dans des bases.</p> <p>Matrice de la somme de deux applications linéaires, du produit par un scalaire d'une application linéaire, de la composée de deux applications linéaires, de l'application réciproque.</p> <p>Rang d'une application linéaire.</p> <p>Théorème du rang.</p>	<p>On pourra faire remarquer que certaines applications rencontrées dans d'autres chapitres (dérivation, intégration, espérance, applications du plan dans lui-même ou de l'espace dans lui-même, etc.) possèdent aussi la propriété de linéarité, sans pour autant aller plus loin.</p> <p>On fait le lien entre les différentes notions de rang, vues à propos des systèmes, des familles de vecteurs, des matrices et des applications linéaires.</p> <p>La démonstration n'est pas exigible.</p>

Probabilités 1 – Concepts de base des probabilités

Contenus	Commentaires
<p>a) Espace probabilisé</p> <p>Ensemble des résultats possibles de l'épreuve ou expérience aléatoire (univers). Événements. Événement certain, événement impossible, événements incompatibles.</p> <p>Système complet d'événements .</p> <p>Probabilité sur Ω.</p> <p>Propriétés d'une probabilité : $P(\bar{A}) = 1 - P(A)$, $P(\emptyset) = 0$, $P(A \cup B) = P(A) + P(B) - P(A \cap B)$.</p> <p>Formule des probabilités totales : Si $(A_i)_{1 \leq i \leq n}$ est un système complet d'événements et B un événement, on a : $P(B) = \sum_{i=1}^n P(B \cap A_i)$.</p> <p>Cas de l'équiprobabilité : probabilité uniforme.</p>	<p>On se limite au cas où l'algèbre des événements est l'ensemble des parties d'un ensemble fini Ω.</p> <p>Un système complet pour Ω est une famille d'événements deux à deux incompatibles dont la réunion est l'ensemble Ω.</p> <p>La formule générale du crible est hors programme. On pourra voir comment retrouver la formule dans le cas de 3 événements.</p>
<p>b) Conditionnement</p> <p>Définition de la probabilité conditionnelle.</p> <p>P_A est une probabilité.</p> <p>Formule de conditionnement $P(A \cap B) = P(A)P_A(B)$.</p> <p>Formule des probabilités composées (conditionnements successifs).</p> <p>Réécriture de la formule des probabilités totales en termes de probabilités conditionnelles.</p> <p>Formule de Bayes.</p>	<p>On utilise l'une ou l'autre des deux notations $P(B A)$ et $P_A(B)$ pour la « probabilité de B sachant A » (probabilité de B sachant que A est réalisé).</p> <p>Dans le cas où $P(A_i) = 0$, on conviendra que $P(A_i)P_{A_i}(B) = 0$.</p> <p>On pourra s'appuyer sur des représentations telles que arbres, graphes, tableaux, diagrammes, etc. Ces représentations n'auront pas valeur de démonstration.</p>

Contenus (suite)	Commentaires
Indépendance de deux événements. Événements (mutuellement) indépendants. Extension à l'indépendance conditionnelle.	On souligne le lien qui existe entre les hypothèses d'indépendance et les choix faits lors de la modélisation du problème étudié.

Probabilités 2 – Variable aléatoire sur un univers fini

Contenus	Commentaires
<p>a) Variable aléatoire sur un univers fini</p> <p>On nomme variable aléatoire sur un univers Ω (fini) toute application de Ω dans \mathbf{R}.</p> <p>Pour tout intervalle I de \mathbf{R}, l'ensemble $\{\omega \in \Omega : X(\omega) \in I\}$ est noté $(X \in I)$</p> <p>Exemple des fonctions indicatrices. Notation $\mathbb{1}_A$ où $A \subset \Omega$.</p> <p>Système complet d'événements $(X = x)$ pour $x \in X(\Omega)$ associé à une variable aléatoire.</p> <p>La loi [de probabilité] d'une variable aléatoire X est l'application f_X de $X(\Omega)$ dans \mathbf{R} associant à tout x de $X(\Omega)$ le nombre $P(X = x)$.</p> <p>La fonction de répartition de X est l'application F_X de \mathbf{R} dans \mathbf{R} associant à tout t réel le nombre $F_X(t) = P(X \leq t)$.</p> <p>Si $(x_i)_{1 \leq i \leq n}$ est une famille de réels distincts et $(p_i)_{1 \leq i \leq n}$ une famille de réels positifs vérifiant $\sum_{i=1}^n p_i = 1$ alors il existe une variable aléatoire X sur un univers fini vérifiant, pour tout i compris entre 1 et n, $P(X = x_i) = p_i$.</p>	<p>Pour une variable aléatoire X, la détermination exacte de l'univers image $X(\Omega)$ n'est pas toujours utile et on pourra se limiter à un ensemble de valeurs pertinentes.</p> <p>Notations $(X = x)$, $[X = x]$, $\{X = x\}$, $(X \leq x)$, etc.</p> <p>Règles de calcul : intersection, union, complémentaire.</p> <p>On rappellera les représentations graphiques de ces deux fonctions, respectivement en bâtons et en escaliers. Les étudiants doivent savoir déterminer la loi d'une variable aléatoire à partir de sa fonction de répartition. Les propriétés générales des fonctions de répartition (croissance, limites, ...) seront vues en deuxième année.</p> <p>On ne se posera pas la question de l'espace probabilisé. \Rightarrow Algorithme de simulation d'une variable aléatoire sur un univers fini, les (p_i) étant donnés sous la forme d'une liste.</p>
<p>b) Indépendance</p> <p>Indépendance de deux variables aléatoires.</p> <p>Si X et Y sont deux variables aléatoires indépendantes, alors $u(X)$ et $v(Y)$ sont indépendantes.</p> <p>Généralisation : indépendance (mutuelle) de n variables aléatoires.</p> <p>Propriétés de l'indépendance mutuelle :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Si X_1, X_2, \dots, X_n sont indépendantes, toute sous-famille l'est aussi. • Lemme des coalitions : si $X_1, X_2, \dots, X_n, X_{n+1}, \dots, X_{n+p}$ sont des variables aléatoires indépendantes, alors $u(X_1, X_2, \dots, X_n)$ et $v(X_{n+1}, \dots, X_{n+p})$ sont indépendantes. 	<p>L'indépendance conditionnelle de variables aléatoires n'est pas un attendu du programme.</p> <p>Résultat admis.</p> <p>Les résultats sont admis.</p> <p>On observera que cette propriété peut s'étendre à un nombre fini de fonctions s'appliquant à une partition des variables, et en particulier au cas de $(u_1(X_1), u_2(X_2), \dots, u_n(X_n))$.</p>
<p>c) Espérance et variance</p> <p>Espérance mathématique $E(X)$ d'une variable aléatoire X, variable aléatoire centrée. $E(\mathbb{1}_A) = P(A)$ et autres propriétés élémentaires de l'espérance.</p> <p>Théorème de transfert : calcul de l'espérance de $u(X)$ à partir de la loi de X.</p>	<p>On démontre que l'espérance est positive (si X est positive) et croissante. La linéarité est énoncée mais la preuve n'est pas exigible.</p> <p>Ce résultat peut être admis.</p>

Contenus (suite)	Commentaires
<p>Moments. Variance $V(X)$ d'une variable aléatoire X. Formule de König-Huygens $V(X) = E(X^2) - E(X)^2$. Écart-type $\sigma(X)$ d'une variable aléatoire X. $V(aX + b) = a^2V(X)$. Variable centrée réduite.</p> <p>Si X et Y sont indépendantes, espérance de XY et variance de $X + Y$.</p>	<p>Le résultat sur l'espérance peut être admis; on signalera le cas où les variables aléatoires sont des indicatrices d'événements. Généralisation au cas de n variables aléatoires indépendantes.</p>
<p>d) Lois usuelles</p> <p>Lois certaine, uniforme, de Bernoulli, binomiale.</p> <p>Espérance et variance d'une variable de loi certaine, d'une variable de loi de Bernoulli (ou indicatrice), d'une variable de loi binomiale.</p> <p>Espérance d'une variable de loi uniforme sur $\{1, 2, \dots, n\}$.</p> <p>Loi de la somme de n variables de Bernoulli indépendantes et de même paramètre.</p>	<p>Les étudiants doivent savoir reconnaître les situations classiques de modélisation par des lois uniformes, de Bernoulli et binomiale. On fait le lien entre la loi de Bernoulli et les variables indicatrices.</p> <p>La formule de la variance d'une variable de loi uniforme est hors programme.</p> <p>\Leftrightarrow Simulation de variables aléatoires suivant une loi binomiale.</p>