

A propos de la dérivabilité

TP introductif avec la fonction racine carrée - énoncé

quelques rappels concernant la fonction racine carrée

page 1 / 6

$$\begin{aligned} f : \mathbb{R} &\longrightarrow \mathbb{R} & \bullet D_f = \mathbb{R}^+ = [0, +\infty[\\ x &\longmapsto \sqrt{x} & \bullet C_f : \text{courbe représentant } f \text{ dans un plan muni d'un repère } (O, \vec{i}, \vec{j}) \end{aligned}$$

Pour tout point $M \begin{pmatrix} x_M \\ y_M \end{pmatrix}$ du plan : $M \in C_f \Leftrightarrow x_M \geq 0 \text{ et } y_M = \sqrt{x_M}$

Première Partie : une droite particulière pour C_f

Ouvrir Geogebra .

1) Tracer en couleur noire la représentation graphique C_f de la fonction racine carrée : Dans la **partie saisie taper $y = \text{sqrt}(x)$**

puis **propriétés** : couleur \rightarrow noire puis style \rightarrow épaisseur du trait : 4

Régler la fenêtre d'observation : $\begin{cases} \text{axe (Ox)} : \min : -0,25 \text{ max} : 5 \text{ avec une graduation de } 0,25 \\ \text{axe (Oy)} : \min : -0,25 \text{ max} : 3 \text{ avec une graduation de } 0,25 \end{cases}$

2) **2-1 Créer un curseur x_0** de couleur bleue (taper : x_0) avec le réglage suivant :

min : 0,1 ; **max** : 4 ; **incrément** : 0,1 ; **animation** : vitesse : 0,5 ; **répéter** : par ordre croissant et **placer le curseur x_0** sur 0,1

2-2 Placer le point $A_0 \begin{pmatrix} x_0 \\ \sqrt{x_0} \end{pmatrix}$ en saisissant : $A_0 = (x_0, f(x_0))$; placer le point P_0 situé sur l'axe (Oy) et d'ordonnée égale à $\frac{1}{2}\sqrt{x_0}$

puis mettre ces deux points en couleur bleue , style \times et épaisseur 4 . Dans la partie saisie , taper $T = \text{Droite}[A_0, P_0]$ puis mettre la droite (A_0P_0) en couleur bleue avec une épaisseur de trait égale à 3 .

2-3 Sélectionner le curseur x_0 (bouton gauche) **puis propriétés** animer le curseur x_0 et observer la droite T . Comment pourrait-on qualifier la droite T par rapport à la courbe C_f ? Arrêter l'animation du curseur x_0 (**propriétés** \rightarrow animer) .

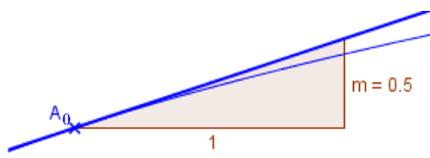
Deuxième Partie : une étude graphique au voisinage du réel 1 ($x_0 = 1$)

Mettre le curseur x_0 sur la valeur 1 et régler la fenêtre graphique : $\begin{cases} \text{axe (Ox)} : \min : -0,1 \text{ max} : 2,2 \text{ , graduation de } 0,1 \\ \text{axe (Oy)} : \min : -0,1 \text{ max} : 2 \text{ , graduation de } 0,1 \end{cases}$

puis taper dans la partie saisie : $m = \text{pente}[T]$ puis **propriétés** \rightarrow couleur \rightarrow bleue

1) En utilisant la fenêtre Algèbre , donner les coordonnées de A_0 et P_0 , le coefficient directeur de T et une équation cartésienne de T
réponses : point A_0 : $A_0 \begin{pmatrix} \quad \\ \quad \end{pmatrix}$; point P_0 : $P_0 \begin{pmatrix} \quad \\ \quad \end{pmatrix}$; coefficient directeur de T : $m = \quad$; une équation de T :

2) **2-1** La figure de la fenêtre graphique met en évidence un triangle . Quelle construction est associée à ce triangle ?



3) L'objet de cette question est de créer la droite T comme position " limite " d'une droite D_h contenant le point fixe A_0 et un point variable noté M_h , ce point variable étant situé sur C_f et ayant une abscisse $x_0 + h$ de plus en plus voisine du réel x_0 .

3-1 Créer un deuxième curseur de couleur rouge noté h avec le réglage suivant : **min** : -1 , **max** : 0 , **incrément** : $0,1$.

Placer le curseur h sur -1 .

3-2 Dans la partie saisie taper : $M_h = (x_0 + h, f(x_0 + h))$ puis :

→ taper $D_h = \text{DemiDroite}[M_h, A_0]$ puis **Afficher la trace** puis **propriétés** → couleur → rouge

→ taper : $m_h = \text{pente}[D_h]$ puis **propriétés** → couleur → rouge

3-3 En utilisant les coordonnées de A_0 et de M_h , déterminer le coefficient directeur m_h de la droite D_h

$$x_0 = 1 \text{ donc : } m_h = \frac{\langle \Delta y \rangle}{\langle \Delta x \rangle} = \frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{(x_0 + h) - x_0} = \frac{f(1 + h) - f(1)}{(1 + h) - 1} =$$

3-4 En animant le curseur h de la valeur -1 à la valeur 0 par ordre croissant, examiner lorsque h prend des valeurs de plus en plus voisines du réel 0 (on dit encore que h tend vers 0) l'évolution des objets suivants :

→ l'évolution de l'abscisse $1 + h$ du point M_h :

→ l'évolution du point M_h :

→ l'évolution de la droite (D_h) :

→ l'évolution du coefficient directeur de la droite (D_h) noté aussi $m(h)$:

3-5 Pour la demi-droite D_h , changer $D_h = \text{DemiDroite}[M_h, A_0]$ en $D_h = \text{DemiDroite}[A_0, M_h]$. Pour le curseur h effectuer le réglage suivant : **min** : 0 , **max** : 1 , **incrément** : $0,1$. Placer le curseur sur 1 .

Constater ensuite la même évolution qu'en 3-4 en animant le curseur h de la valeur 1 à la valeur 0 par ordre décroissant.

Sauvegarder cette figure avec : **Save As derivees figure 1**

pour exprimer cette évolution de $m(h)$, on dit que le coefficient directeur $m(h)$ admet le réel $\frac{1}{2}$ comme limite lorsque

$$h \text{ tend vers } 0 \text{ et on note : } \lim_{h \rightarrow 0} m(h) = \frac{1}{2} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(1 + h) - f(1)}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\sqrt{1 + h} - 1}{h}$$

3-6 h est un réel non nul tel que $1 + h$ soit positif. En utilisant l'expression conjuguée de $\sqrt{1 + h} - 1$, justifier : $m(h) = \frac{1}{\sqrt{1 + h} + 1}$

$$m(h) = \frac{\sqrt{1 + h} - 1}{h} =$$

En déduire $\lim_{h \rightarrow 0} m(h) =$

Troisième Partie : une étude numérique au voisinage du réel $\frac{1}{4} \left(x_0 = \frac{1}{4} \right)$

En préalable : Sauvegarder la figure 1 avec Save As derivees figure 2 . Rafraichir .

Mettre le curseur x_0 sur $\frac{1}{4}$ avec $\begin{cases} \text{min} : 0 \\ \text{incrément} : 0,25 \end{cases}$; régler la fenêtre $\begin{cases} \text{axe (Ox)} : \text{min} : -0,1 \text{ max} : 1,5 , \text{ graduation de } 0,01 \\ \text{axe (Oy)} : \text{min} : -0,1 \text{ max} : 2 , \text{ graduation de } 0,1 \end{cases}$

Mettre le **min du curseur h** à $-0,25$ avec un incrément de $0,005$. **Dans le menu Options** , choisir **arrondi** puis **5 décimales**

1) 1-1 Dans la partie saisie taper : $g(x) = x/(2 * \text{sqrt}(x_0)) + 0.5 * \text{sqrt}(x_0)$. Que vaut $g(x)$? .

$\text{sqrt}(x_0) = \dots\dots\dots$ donc : $g(x) =$

1-2 En utilisant la fenêtre Algèbre , déterminer l'équation réduite de la droite T . Que représente T par rapport à g ?

2) Dans le menu Affichage , choisir le **Tableur** et reproduire la ligne 1 (pour la cellule A1 taper " x_0 " puis enter)

On note P_h le point de T ayant pour abscisse $x_0 + h$.

puis colonne 1 :

	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J
1	x_0	k	$h=k*\Delta h$	$x_0 + h$	$f(x_0 + h)$	$m(h)$	$g(x_0 + h)$	point M_h	point P_h	$e(h) = y(M_h) - y(P_h)$
2	0.25	20	0.2	0.45	0.67082	0.8541	0.7	(0.45, 0.67082)	(0.45, 0.7)	-0.02918
3	$f(x_0)$									
4	0.5									
5	Δh									
6	0.01									

cellule A2 : taper 0,25
 cellule A3 : taper $f(x_0)$
 cellule A4 : taper $= f(A2)$

cellule A5 : taper Δh (pour écrire Δ au clavier : shift alt d) ; cellule A6 : taper 0,01 .

Pour obtenir la ligne 2 taper dans chaque cellule A2 , B2 , , J2 ce qui suit :

A2	B2	C2	D2	E2	F2	G2	H2	I2	J2
0.25	20	$= A\$6 * B2$	$= A\$2 + C2$	$= f(D2)$	$= (E2 - A\$4)/C2$	$= g(D2)$	$= (D2, E2)$	$= (D2, G2)$	$E2 - G2$

remarque : pour écrire B2 dans la cellule C2 on peut : \rightarrow soit taper B2 \rightarrow soit cliquer (bouton gauche) sur la cellule B2

colonne B : $\left\{ \begin{array}{l} \rightarrow \text{ taper dans la cellule B3 : } \boxed{= B2 - 1} . \text{ Apparaît alors la valeur 19 qui est égale à la différence } 20 - 1 \\ \rightarrow \text{ Sélectionner la cellule B3 puis amener la pointeur de la souris sur le petit carré situé en bas et à droite de la cellule : le petit carré change alors de couleur et devient gris foncé . Appuyer sur le bouton gauche de la souris et tout en maintenant ce bouton appuyé , tirer vers le bas jusqu'à la cellule B22 . On dit que la cellule B3 a été recopiée vers le bas .} \end{array} \right.$

colonnes C à J : sélectionner le bloc des cellules C2 , D2 , ... , J2 puis recopier vers le bas .

3) En utilisant le tableur examiner , lorsque h tend vers 0 , l'évolution des objets suivants :

\rightarrow l'évolution de l'abscisse $x_0 + h$ du point M_h :

\rightarrow l'évolution du point M_h :

\rightarrow l'évolution du coefficient directeur de la droite (D_h) noté également $m(h)$:

donc : $\lim_{h \rightarrow 0} m(h) = \dots$ avec : $m(h) = \frac{f\left(\frac{1}{4} + h\right) - f\left(\frac{1}{4}\right)}{h} = \frac{\sqrt{\frac{1}{4} + h} - \frac{1}{2}}{h}$

→ la différence $e(h)$ égale à $y_{M_h} - y_{P_h}$:

→ l'ordonnée du point M_h ($y_{M_h} = \sqrt{1+h}$) par rapport à celle du point P_h ($y_{P_h} = \frac{1}{2}h + 1$) :

→ comment pourrait-on qualifier l'ordonnée du point P_h par rapport à celle du point M_h pour h peu différent de 0 ? :

$$y_{M_h} = f\left(\frac{1}{4} + h\right) = \sqrt{\frac{1}{4} + h} \text{ et } g(x) = x + \frac{1}{4} \text{ entraîne : } y_{P_h} = g\left(\frac{1}{4} + h\right) =$$

Donc pour $h \simeq 0$ on a : $e(h) \simeq 0$, $y_{M_h} \simeq y_{P_h}$ soit $\sqrt{\frac{1}{4} + h} \simeq h + \frac{1}{2}$. la fonction affine g , représentée par la droite tangente T est appelée l'approximation affine tangente de f au voisinage de $\frac{1}{4}$ et permet de calculer très facilement des valeurs approchées de $f(x)$ pour des valeurs de x très voisines du réel $\frac{1}{4}$.

exemple : avec $h = 0.01$ on a : $\sqrt{\frac{1}{4} + h} = \sqrt{0.26}$; $h + \frac{1}{2} = 0.51$ et ainsi : $\sqrt{0.26} \simeq 0.51$

4) h réel non nul tel que $\frac{1}{4} + h$ soit positif . Justifier : $m(h) = \frac{1}{\sqrt{\frac{1}{4} + h} + \frac{1}{2}}$

$$m(h) = \frac{\sqrt{\frac{1}{4} + h} - \frac{1}{2}}{h} =$$

puis retrouver la valeur de $\lim_{h \rightarrow 0} m(h) =$

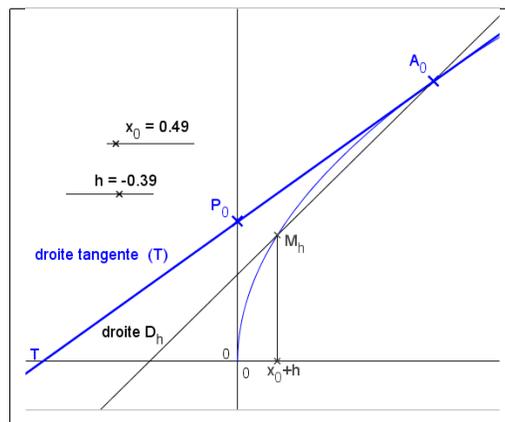
Quatrième Partie : Cas général au voisinage d'un réel x_0 strictement positif

On utilise les notations définies dans la Première Partie avec A_0 ayant une abscisse x_0 strictement positive . On peut construire une droite T tangente à C_f au point A_0 comme < position limite > des droites du type D_h lorsque h tend vers 0 . D_h et T ayant en commun le point A_0 elles se distinguent par leurs directions associées à leurs coefficients directeurs respectifs notés $m(h)$ et m .

D'autre part : → $m(h) = \frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h} = \frac{\sqrt{x_0 + h} - \sqrt{x_0}}{h}$

→ Une équation de D_h est : $y = m(h) \times (x - x_0) + f(x_0)$

→ Une équation de T est : $y = m \times (x - x_0) + f(x_0)$



1) Quelle relation entre les coefficients directeurs $m(h)$ des droites du type D_h et le coefficient directeur m de la droite T pourrait traduire l'évolution de la droite D_h vers la droite T lorsque h tend vers 0 ?

2) 2-1 h est un réel non nul tel que $x_0 + h$ soit positif . Justifier : $m(h) = \frac{1}{\sqrt{x_0 + h} + \sqrt{x_0}}$

$$m(h) = \frac{\sqrt{x_0 + h} - \sqrt{x_0}}{h} =$$

2-2 En déduire m en fonction de x_0 :

3) On décide de noter $f'(x_0)$ (lu < f prime de x_0 >) le coefficient directeur m de la droite T .

En utilisant ce qui précède pour la fonction racine carrée :

3-1 exprimer $f'(x_0)$ en fonction de x_0 : $f'(x_0) =$

3-2 donner l'équation réduite de T et justifier : $(T) : y = g(x)$

Pour résumer cette situation d'existence de la droite tangente T liée à la vérité de la propriété p suivante:

le quotient $\frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h}$ admet une limite réelle lorsque h tend vers 0 notée : $f'(x_0) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h}$

on utilise les vocabulaires suivants : ► f est dite dérivable en x_0

- la limite réelle $f'(x_0)$ est appelée le **nombre dérivé de f en x_0**
- la droite T est appelée la **droite tangente à C_f en son point A_0 d'abscisse x_0 (A_0 est commun à T et à C_f)**

équation réduite de la droite tangente T : $\begin{cases} T \text{ contient } A_0 \begin{pmatrix} x_0 \\ f(x_0) \end{pmatrix} \text{ et a pour coefficient directeur } f'(x_0) \\ \text{donc : } T : y = f'(x_0)[x - x_0] + f(x_0) \end{cases}$

En utilisant ces vocabulaires pour la fonction racine carrée on a donc :

► $f : x \mapsto \sqrt{x}$ estet : $\forall x_0 \in]0, +\infty[, f(x_0) = \sqrt{x_0} \Rightarrow f'(x_0) =$

► la courbe C_f représentant $f : x \mapsto \sqrt{x}$ admet en tout point A_0 d'abscisse x_0 ($x_0 > 0$) une droite tangente T de coefficient directeur ; Un vecteur directeur de T est $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ m \end{pmatrix}$ soit $\vec{u} = \vec{i} + \dots \vec{j}$

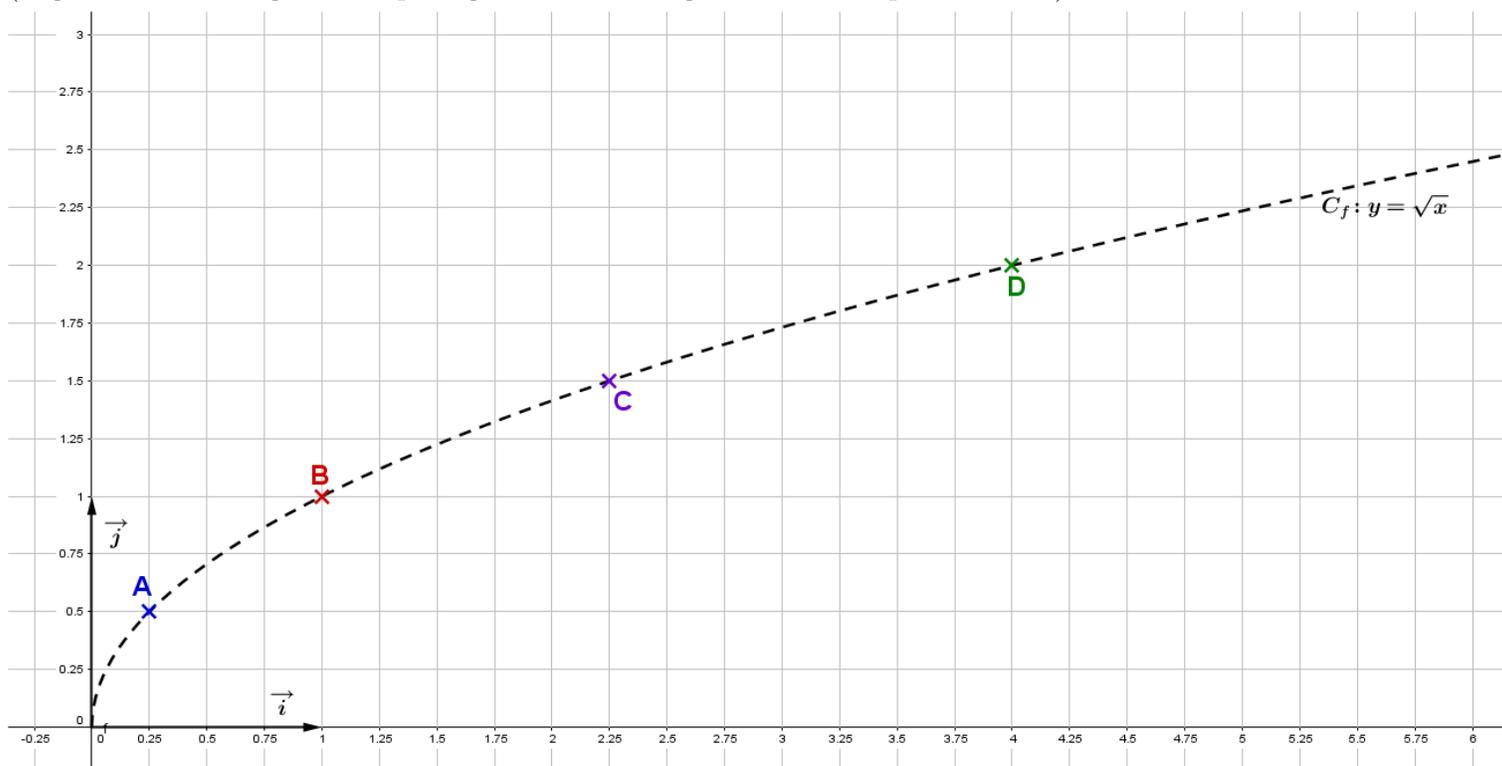
4) compléter le tableau suivant

$x_0 > 0$	$\frac{1}{4}$	1	$\frac{9}{4}$	4
le point M de C_f d'abscisse x_0 du type $A_0 \begin{pmatrix} x_0 \\ \sqrt{x_0} \end{pmatrix}$	$A \begin{pmatrix} \\ \phantom{\sqrt{x_0}} \end{pmatrix}$	$B \begin{pmatrix} \\ \phantom{\sqrt{x_0}} \end{pmatrix}$	$C \begin{pmatrix} \\ \phantom{\sqrt{x_0}} \end{pmatrix}$	$D \begin{pmatrix} \\ \phantom{\sqrt{x_0}} \end{pmatrix}$
coefficient directeur de la droite T_M tangente à C_f en son point M : $m = f'(x_0) = \frac{1}{2\sqrt{x_0}}$	$m_A = f'(\frac{1}{4})$ $m_A =$ $m_A =$	$m_B = f'(1)$ $m_B =$ $m_B =$	$m_C = f'(\frac{9}{4})$ $m_C =$ $m_C =$	$m_D = f'(4)$ $m_D =$ $m_D =$
un vecteur directeur de la droite tangente T_M : $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ m \end{pmatrix}$ soit $\vec{u} = \vec{i} + \dots \vec{j}$ ou $k\vec{u} \begin{pmatrix} k \\ km \end{pmatrix}$	$\vec{u}_A \begin{pmatrix} 1 \\ m_A \end{pmatrix}$ $\vec{u}_A = \vec{i} +$	$\vec{u}_B \begin{pmatrix} 1 \\ m_B \end{pmatrix}$ $\vec{u}_B =$	$\vec{u}_C \begin{pmatrix} \frac{3}{2} \\ \frac{3}{2}m_C \end{pmatrix}$ $\vec{u}_C =$	$\vec{u}_D \begin{pmatrix} 1 \\ m_D \end{pmatrix}$ $\vec{u}_D =$

remarque : selon la valeur de m et les unités graphiques choisies pour la figure , le choix de $k\vec{u}$ permet de rendre la construction du vecteur directeur de T_M plus facile et plus précise .

5) Sur la figure suivante : Tracer les droites tangentes à C_f en chacun de ses points A , B , C et D .

(ne pas oublier de compléter la légende pour chacune des quatre droites tracées).



Cinquième Partie : au voisinage du réel 0

En préalable : Sauvegarder la figure 2, activer la figure 1 puis préparer la figure 3 avec : Save As derivees figure 3

Dans la partie Algèbre, garder $f(x)$, $g(x)$, le curseur x_0 , le point A_0 . Effacer le reste.

Dans la partie saisie, taper $m = f'(x_0)$, $G(x) = \text{Si}[x > x_0, g(x)]$. Ne plus afficher $f(x)$. Afficher $G(x)$ en couleur bleue.

m représente le coefficient directeur de la droite T tangente à C_f en son point A_0 et d'équation $y = g(x)$.

La demi-droite d'équation : $y = G(x)$ représente la partie de T constituée de ses points ayant une abscisse x vérifiant $x > x_0$

Effectuer les changements suivants : **Dans le menu Options**, choisir **arrondi** puis **10 décimales**

→ curseur x_0 : **min** : 0,000001, **max** : 0,001, **incrément** : 0,0001 et placer le curseur x_0 sur 0,001

→ graphique : ● **Basique** : **xmin** : -0,001, **xmax** : 0,01 ; **ymin** : -0,001, **ymax** : 0,1

● **axe X** : distance : 0,001 ● **axe Y** : distance : 0,05

1) Observations : Activer la trace de $G(x)$. Animer le curseur x_0 de la valeur 0,001 à la valeur 0,000001 par ordre décroissant.

Vers quelle position évolue la droite T lorsque x_0 tend vers 0 ?

Comment évolue son coefficient directeur m ?

2) h est un réel strictement positif. **1-1** Compléter $m(h) = \frac{f(0+h) - f(0)}{h} =$

2-2. En déduire le signe de $m(h)$:

2-3 → $\lim_{\substack{h \rightarrow 0 \\ h > 0}} \sqrt{h} = 0$ et $\sqrt{h} > 0$ donc : $\lim_{\substack{h \rightarrow 0 \\ h > 0}} \frac{1}{\sqrt{h}} = \dots$ soit $\lim_{\substack{h \rightarrow 0 \\ h > 0}} m(h) = \dots$

→ Que peut-on en déduire sur la dérivabilité de f en 0 ?

→ Quel rôle l'axe (Oy) joue-t-il pour la courbe C_f ?

3) Compléter la figure ci-dessus en traçant la droite tangente à C_f en son point O d'abscisse 0.