



Courbes en paramétrées

1 Définition

Soient f et g deux fonctions définies sur une partie \mathcal{D} de \mathbb{R} . A tout réel t de \mathcal{D} on associe dans le plan muni du repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ le point de coordonnées $(f(t), g(t))$ noté $M(t)$ et on se propose de construire l'ensemble \mathcal{C} de ces points $M(t)$ lorsque t décrit \mathcal{D} .

Définition 1 Le système $\begin{cases} x = f(t) \\ y = g(t) \end{cases} \quad t \in \mathcal{D}$ est appelé représentation paramétrique de la courbe \mathcal{C} , la variable t s'appelant aussi le paramètre

2 Tangente

Théorème 1 Si $f'(a) \neq 0$ ou $g'(a) \neq 0$ (si on n'a pas $f'(a) = g'(a) = 0$), le vecteur $\vec{V}_a \left| \begin{array}{l} f'(a) \\ g'(a) \end{array} \right.$ est un vecteur directeur de la tangente à la courbe \mathcal{C} au point $M(a)$.

Exemple 1 Si $\mathcal{C} : \begin{cases} x = f(t) = t^2 + t + 1 \\ y = g(t) = t^3 - 1 \end{cases}$ on a $f'(t) = 2t + 1$ et $g'(t) = 3t^2$.

Au point $M(0)$ la courbe \mathcal{C} admet une tangente de vecteur directeur $\vec{V}_0 \left| \begin{array}{l} f'(0) = 2 \\ g'(0) = 0 \end{array} \right.$

La tangente est "horizontale".

Remarque 1 Si \mathcal{C} admet une tangente au point de paramètre a et si $f'(a) \neq 0$, le coefficient directeur de cette tangente est $\frac{g'(a)}{f'(a)}$

3 Point double

Définition 2 A est point double de \mathcal{C} s'il existe exactement deux valeurs distinctes a et b du paramètre pour lesquelles les points $M(a)$ et $M(b)$ sont confondus avec A .

Remarque 2 On obtient les valeurs du paramètre correspondant à un point double en résolvant le système $\begin{cases} f(a) = f(b) \\ g(a) = g(b) \\ a \neq b \end{cases}$

Exemple 2 Le point $A(12, 0)$ est point double de $\mathcal{C} : \begin{cases} x = 2t^2 \\ y = t^3 - 6t \end{cases} \quad t \in [-3; 3]$

On l'obtient pour les valeurs $t = \sqrt{6}$ et $t = -\sqrt{6}$ du paramètre

4 Méthode d'étude

1. Etudier les variations de f et g sur \mathcal{D} .
2. Reporter les résultats obtenus dans un tableau de variations.
3. Préciser les points remarquables (points d'intersection avec les axes, points doubles).
4. Tracer \mathcal{C} avec précision.