

# Courbes planes

ENTRAÎNEMENT 8

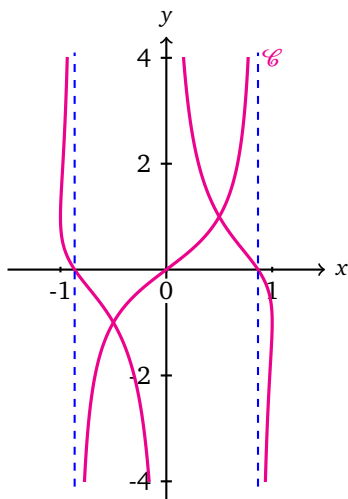
♣ **Exercice 1** — Soit  $\mathcal{C}$  la courbe paramétrée par :

$$\begin{cases} x(t) = \sin(2t) \\ y(t) = \tan(3t) \end{cases}$$

1. Représenter la courbe  $\mathcal{C}$ .  
*On étudiera en particulier la présence de point(s) stationnaire(s), de branche(s) infinie(s) et on précisera la position de la courbe par rapport aux éventuelles asymptotes.*
2. Préciser les coordonnées des points doubles.

**Indication** — Pour les points doubles, on commencera par rechercher les solutions de l'équation  $\sin(x) = \sin(y)$ .

**Correction** —



On notera la présence de trois asymptotes verticales.

Soient  $u, t \in [0, \pi/2[\setminus\{\pi/6\}]$ .  $x(t) = x(u)$  conduit à  $u = \frac{\pi}{2} - t$ .  $y(t) = y(u)$  avec  $t \neq u$  conduit à  $t = \frac{\pi}{12}$ . Les points doubles, par symétrie, ont donc pour coordonnées  $(1/2, \pm 1)$ .

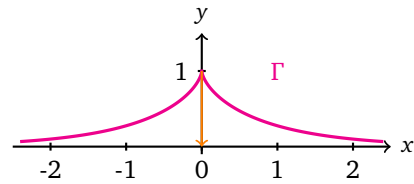
♣ **Exercice 2** — Soit  $\Gamma$  la courbe paramétrée par :

$$\begin{cases} x(t) = t - \text{th}(t) \\ y(t) = \frac{1}{\text{ch}(t)} \end{cases}$$

1. Représenter la courbe  $\Gamma$ .
2. Soit  $A(t)$  le point d'intersection de la tangente à  $\Gamma$  en  $M(t)$  et de l'axe  $(Ox)$ . Calculer la distance  $AM$ .

**Indication** — Pour  $t \neq 0$ , on écrira une équation de la tangente sous la forme  $y = \frac{-1}{\text{sh}(t)}(x - t)$ .

**Correction** —



Le point  $S(0, 1)$  est stationnaire, il s'agit d'un point de rebroussement de 1<sup>ère</sup> espèce car :

$$\begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} \underset{t \rightarrow 0}{\approx} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \frac{t^2}{2} \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} + \frac{t^3}{3} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} o(t^3) \\ o(t^3) \end{pmatrix}$$

On montre par la suite que  $A(t) = \begin{pmatrix} t \\ 0 \end{pmatrix}$ , et donc  $\|\overrightarrow{AM}\| = 1$ .

♣ **Exercice 3** — Déterminer l'enveloppe  $\mathcal{E}$  de la famille de droites  $(\mathcal{D}_t)_{t \in \mathbb{R}}$  d'équations :

$$(t^3 + 3t)x - 2y = t^3$$

puis la représenter.

**Correction** —

1. Chaque droite  $\mathcal{D}_t$  passe par le point  $A(t) = (1, 3t/2)$  et est dirigée par le vecteur  $\vec{u}(t) = (2, t^3 + 3t)$ .
2.  $M \in \mathcal{E}$  si et seulement s'il existe  $t \in \mathbb{R}$  tel que :

$$M = A(t) + \lambda(t)\vec{u}(t) \quad \text{et} \quad \det\left(\frac{d\overrightarrow{OM}}{dt}, \vec{u}(t)\right) = 0$$

On trouve alors  $\lambda(t) = -\frac{1}{2} \cdot \frac{1}{1+t^2}$  puis,

$$\mathcal{E} : \begin{cases} x(t) = \frac{t^2}{1+t^2} \\ y(t) = \frac{t^3}{1+t^2} \end{cases}$$

