

Modélisation de la démonstration du théorème de Lagrange (accroissements finis)

- 1) Construire Γ_f le graphique de la fonction f définie par $y = f(x) = \frac{1}{x^2 - 2x + 2}$ puis la tangente t qui "surfe" sur le

graphique Γ_f au point $M(x; f(x))$.

Lorsque la tangente t est horizontale, parallèle à (OI) , l'abscisse de M est $x = 1$ (abscisse du maximum, zéro de la dérivée de f)

- 2) Construire la droite d , graphique de la fonction affine g définie par $y = g(x) = mx$, avec la pente m variable :

une idée : construire le cercle $C(O,1)$ et un point D sur C ;

la droite $d=(OD)$ tourne autour de O lorsque le point D parcourt C .
Afficher la pente m de d (avec l'outil pente).

- 3) Construire le graphique Γ_h de la fonction h définie par

$$y = h(x) = f(x) + g(x) = \frac{1}{x^2 - 2x + 2} + mx ;$$

une idée : construire le point M' , translaté du point $M(x, f(x))$

de vecteur \vec{OE} , où E est le point d'abscisse 0 et d'ordonnée $m \cdot x$ (avec la calculatrice afficher $m \cdot x$, puis report sur (OJ)).

- 4) Construire la tangente t' au point $M'(x, h(x))$ qui "surfe" sur le graphique Γ_h .

Vérifier que lorsque $x = 1$, la tangente t est horizontale et la tangente t' à Γ_h est parallèle à $d = (OD)$.

Déplacer le point D sur le cercle $C(O,1)$, les droites t' et (OD) restent **parallèles** !

