



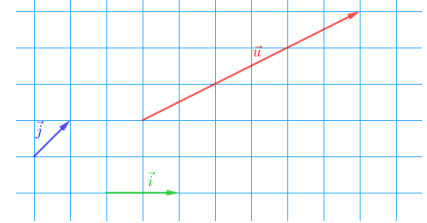
La géométrie analytique ou cartésienne est introduite par **René Descartes (1596 - 1650)**, elle permet de résoudre des problèmes de géométrie par des calculs avec l'utilisation d'un repère et de coordonnées.



I. Repère du plan.

☺ Exprimer un vecteur en fonction de deux vecteurs non colinéaires.

.....



Définition : On appelle base du plan tout couple (\vec{i}, \vec{j}) de vecteurs non colinéaires.

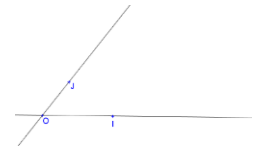
Définition : Soit (\vec{i}, \vec{j}) une base du plan et \vec{u} un vecteur.

Dire que \vec{u} a pour coordonnée $(x; y)$ dans la base (\vec{i}, \vec{j}) signifie que $\vec{u} = \dots\dots\dots$

☺ Repère du plan.

Un repère du plan est donné par un point O et une base du plan (\vec{i}, \vec{j}) .

Soient I et J tels que $\vec{OI} = \vec{i}$ et $\vec{OJ} = \vec{j}$. Le repère $(O; I; J)$ peut aussi s'écrire $(O; \vec{i}, \vec{j})$



Définition : On appelle repère du plan tout triplet $(O; \vec{i}, \vec{j})$ où O est un point et \vec{i} et \vec{j} sont deux vecteurs non colinéaires. Le point O s'appelle

On dit que le repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ est orthogonal si

On dit que le repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ est orthonormal si

☺ Coordonnées.

Définition : Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère du plan.

Dire qu'un point M a pour coordonnées $(x; y)$ dans le repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ signifie que $\vec{OM} = \dots\dots\dots$

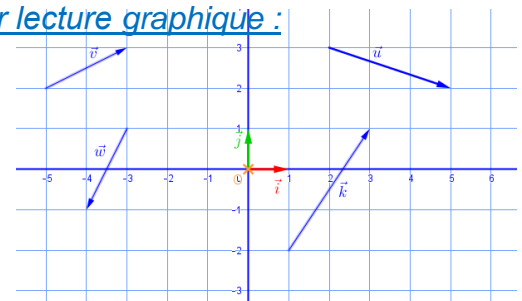


Définition : Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère du plan et \vec{u} un vecteur. Soit $M(x; y)$ le point tel que $\vec{OM} = \vec{u}$. Alors on dit que \vec{u} a pour coordonnées $(x; y)$ dans le repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$.

Remarque :

Savoir-faire : Savoir déterminer les coordonnées d'un vecteur par lecture graphique :

.....



II. Vecteurs dans un repère du plan.

☺ Vecteurs défini par deux points.

Propriété : Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère du plan, $A(x_A; y_A)$ et $B(x_B; y_B)$ deux points.

Démonstration :

☑ Savoir-faire : Savoir déterminer les coordonnées d'un vecteur par calcul :

Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère du plan, $A(2; 1)$ $B(5; 3)$ $C(-1; -2)$ $D(-2; 3)$ $E(1; -4)$ et $F(4; -2)$.
Détermine par le calcul les coordonnées de \overrightarrow{AB} , \overrightarrow{CD} et \overrightarrow{EF} .

☺ Propriétés.

Propriété : Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère du plan, $\vec{u}(x_{\vec{u}}; y_{\vec{u}})$ et $\vec{v}(x_{\vec{v}}; y_{\vec{v}})$ deux vecteurs et k un nombre.

◆ $\vec{u} = \vec{v} \Leftrightarrow$ ◆ $\vec{u} + \vec{v}$ ◆ $k \vec{u}$

☑ Savoir-faire : Savoir appliquer des formules sur les coordonnées d'un vecteur :

Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère du plan, $A(2; 1)$ $B(5; 3)$ $C(-1; -2)$ $D(-2; 3)$.
Détermine par le calcul les coordonnées de $3 \overrightarrow{AB}$; $4 \overrightarrow{CD}$ et $3 \overrightarrow{AB} - 4 \overrightarrow{CD}$.

☑ Savoir-faire : Savoir calculer les coordonnées d'un point défini par une égalité vectorielle :

Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère du plan, $A(1; 2)$ $B(-4; 3)$ $C(1; -2)$.
Détermine par le calcul les coordonnées de D tel que $ABCD$ soit un parallélogramme.

III. Condition analytique de colinéarité.

☺ Déterminant de deux vecteurs.

Définition : Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère du plan et $\vec{u}(x_{\vec{u}}; y_{\vec{u}})$ et $\vec{v}(x_{\vec{v}}; y_{\vec{v}})$ deux vecteurs.
On appelle déterminant des vecteurs \vec{u} et \vec{v} , le nombre :

$$\det(\vec{u}; \vec{v}) = \begin{vmatrix} x_{\vec{u}} & x_{\vec{v}} \\ y_{\vec{u}} & y_{\vec{v}} \end{vmatrix} = \dots\dots\dots$$

☑ Savoir-faire : Savoir calculer le déterminant de deux vecteurs :

Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère du plan, $\vec{u}(1; 2)$ et $\vec{v}(-4; 3)$ calcule $\det(\vec{u}; \vec{v})$.

☺ Condition analytique de colinéarité.

Propriété : Soit \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs. Les affirmations suivantes sont équivalentes :

- ◆ \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires
- ◆ $\det(\vec{u} ; \vec{v}) = 0$.

Démonstration exigible :

.....
.....
.....
.....
.....

☑ Savoir-faire : Savoir vérifier si deux vecteurs sont colinéaires :

Soit $\vec{u}(1 ; 2)$ et $\vec{v}(-4 ; 3)$. Les vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont-ils colinéaires ?

.....
.....

☺ Application de la colinéarité.

☑ Savoir-faire : Savoir vérifier si deux droites sont parallèles ou non :

Soit $A(-1 ; 1)$; $B(3 ; 2)$; $C(-2 ; -3)$ et $D(6 ; -1)$. Les droites (AB) et (CD) sont-elles parallèles ?

.....
.....
.....

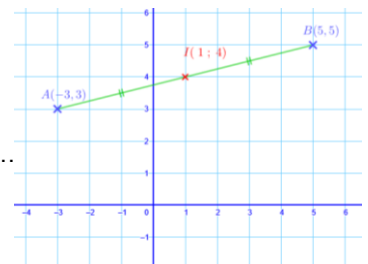
☑ Savoir-faire : Savoir vérifier si trois points sont alignés ou non :

Soit $A(-1 ; 1)$; $B(3 ; 2)$ et $C(5 ; 0)$. Les points A, B et C sont-ils alignés ?

.....
.....
.....

IV. Coordonnées du milieu d'un segment.

Propriété : Soit $(O ; \vec{i}, \vec{j})$ un repère du plan, $A(x_A ; y_A)$ et $B(x_B ; y_B)$ deux points.



.....

☑ Savoir-faire : Savoir déterminer les coordonnées du milieu d'un segment :

Soit $A(-1 ; 1)$ et $B(3 ; 2)$. Détermine les coordonnées de M , milieu de $[AB]$.

.....
.....
.....

☑ Savoir-faire : Savoir déterminer les coordonnées du symétrique d'un point :

Soit $A(-1 ; 1)$ et $B(3 ; 2)$. Détermine les coordonnées de A' , symétrique de A par rapport à B .

.....
.....
.....

V. Distance dans un repère orthonormé.

Propriété : Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère orthonormé, $A(x_A; y_A)$ et $B(x_B; y_B)$ deux points.

.....

Démonstration :

.....

.....

.....



Attention :

Savoir-faire : Savoir calculer une distance dans un repère orthonormé :

Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère orthonormé, $A(-1; 1)$ et $B(3; 2)$. Calcule la distance AB .

.....

.....

.....

Propriété : Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère orthonormé, $\vec{u}(x_{\vec{u}}; y_{\vec{u}})$ un vecteur.

.....

Savoir-faire : Savoir calculer la norme d'un vecteur dans un repère orthonormé :

Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère orthonormé, $\vec{u}(-1; 2)$ et $\vec{v}(3; -2)$. Calcule $\|\vec{u}\|$ et $\|\vec{v}\|$.

.....

.....

.....

Savoir-faire : Savoir utiliser les distances dans un repère orthonormé :

Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère orthonormé, $A(1; 1)$; $B(3; 3)$ et $C(7; -1)$. ABC est-il rectangle ?

.....

.....

.....

.....

Calcule la mesure de l'angle \widehat{BAC} .

.....

.....

.....

.....