

Chap 8:

Géométrie analytique

I. Repérage dans le plan

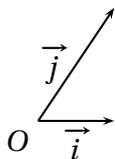
1) repère

Définition 1 : Un repère du plan est déterminé :

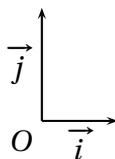
- soit par la donnée de 3 points O , I et J non alignés, (OI) est alors *l'axe des abscisses* et (OJ) *l'axe des ordonnées*.
- soit par la donnée d'un point O et de 2 vecteurs \vec{i} et \vec{j} non colinéaires. Ce sont les *vecteurs de base*.

Il y a trois types de repère :

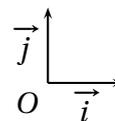
repère quelconque



repère orthogonal



repère orthonormal



2) coordonnées

Définition 2 : Théorème :

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

- Dire que M a pour *coordonnées* $(x; y)$ c'est dire que

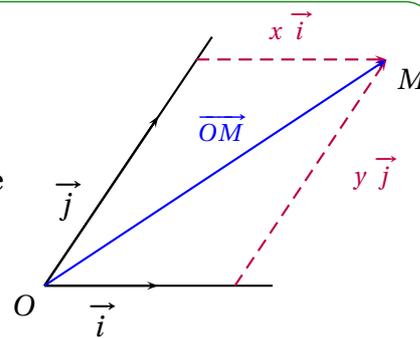
$$\overrightarrow{OM} = x \vec{i} + y \vec{j}.$$

x et y sont alors uniques. On note $M(x; y)$.

- On dit que le vecteur \vec{v} a pour *coordonnées* $(x; y)$ si

$$\vec{v} = a \vec{i} + b \vec{j}.$$

Là encore a et b sont uniques. On note $\vec{v}(a; b)$.



II. Utilisation des coordonnées

L'introduction des coordonnées dans la géométrie fut une véritable révolution et ouvrit beaucoup de possibilités.

En effet on peut faire énormément de raisonnements géométriques (pour ne pas dire tous) à partir du calcul des coordonnées.

En revanche l'utilisation des coordonnées n'est pas toujours la méthode la plus simple ...

1) Calculs sur les coordonnées

Proposition 1 : Soit $(O; \vec{i}; \vec{j})$ un repère quelconque du plan.

Pour \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs de coordonnées respectives $(x; y)$ et $(x'; y')$ on a :

$$\vec{u} = \vec{v} \iff \begin{cases} x = x' \\ y = y' \end{cases} .$$

Proposition 2 : Soit $(O; \vec{i}; \vec{j})$ un repère quelconque du plan et k un nombre réel.

Pour \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs de coordonnées respectives $(x; y)$ et $(x'; y')$ on a :

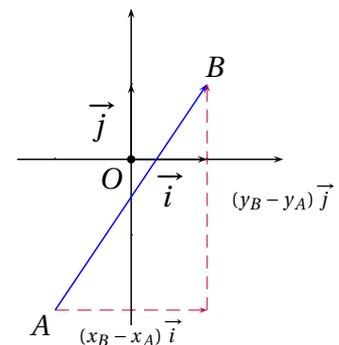
- $\vec{u} + \vec{v}$ a pour coordonnées $(x + x'; y + y')$,
- $k\vec{u}$ a pour coordonnées $(kx; ky)$.

Exemple : Par exemple pour $\vec{u}(2; -1)$, $\vec{v}(-2; 3)$ et $k = -3$ on a :

$$\vec{u} + \vec{v}(0; 2) \text{ et } -3\vec{v}(6; -9) .$$

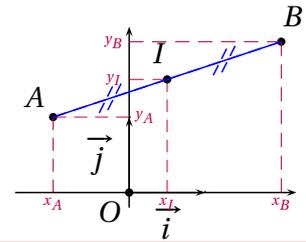
Proposition 3 : Soit $(O; \vec{i}; \vec{j})$ un repère quelconque du plan, A et B deux points du plan de coordonnées $(x_A; y_A)$ et $(x_B; y_B)$.

\vec{AB} a pour coordonnées $(x_B - x_A; y_B - y_A)$.



→ démonstration

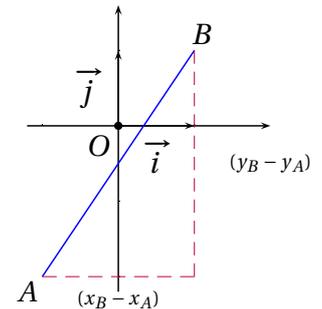
Proposition 4 : Soit $(O; \vec{i}; \vec{j})$ un repère quelconque du plan, A et B deux points du plan de coordonnées $(x_A; y_A)$ et $(x_B; y_B)$. Le milieu I de $[AB]$ a pour coordonnées $\left(\frac{x_A + x_B}{2}; \frac{y_A + y_B}{2}\right)$.



2) Longueur

Proposition 5 : Soit un repère **orthonormal** $(O; \vec{i}; \vec{j})$, et deux points du plan $A(x_A; y_A)$ et $B(x_B; y_B)$.

On a :
$$AB = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2}$$



→ démonstration

Proposition 6 : Soit un repère **orthonormal** $(O; \vec{i}; \vec{j})$, et $\vec{u}(a; b)$.

On a : $\|\vec{u}\| = \sqrt{a^2 + b^2}$.

Exemple : $A(1;2)$ et $B(-1;-1)$ donnent $AB = \sqrt{13}$.

3) Colinéarité

Proposition 7 : Soit $(O; \vec{i}; \vec{j})$ un repère quelconque. Soient $\vec{u}(x; y)$ et $\vec{v}(x'; y')$.

\vec{u} et \vec{v} sont colinéaires si et seulement si leurs coordonnées sont proportionnelles.

Autrement dit : \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires $\iff xy' - x'y = 0$.

Remarque : On peut alors « tester » la colinéarité ou non de deux vecteurs :

si $xy' - x'y = 0$, ils sont colinéaires

et si $xy' - x'y \neq 0$, ils ne le sont pas.

Exemple : Par exemple $\vec{u}(2; -1)$ et $\vec{v}(-4; 2)$ sont colinéaires mais $\vec{u}(2; -1)$ et $\vec{w}(3; 3)$ ne le sont pas.