

# Chap 7 : Géométrie analytique

## I. Repérage dans le plan

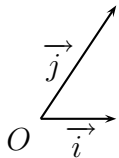
### 1) repère

**Définition 1 :** Un repère du plan est déterminé :

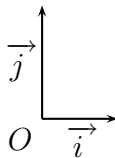
- soit par la donnée de 3 points  $O$ ,  $I$  et  $J$  non alignés,  $(OI)$  est l'axe des abscisses et  $(OJ)$  l'axe des ordonnées.
- soit par la donnée d'un point  $O$  et de 2 vecteurs  $\vec{i}$  et  $\vec{j}$  non colinéaires. Ce sont les vecteurs de base.

Il y a trois types de repère :

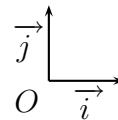
repère quelconque



repère orthogonal



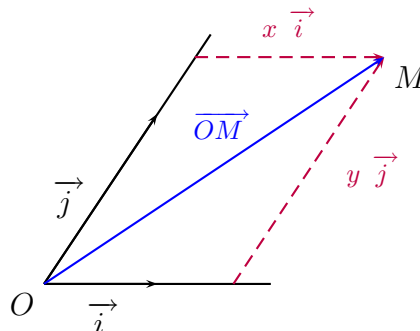
repère orthonormal



### 2) coordonnées

**Définition-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  $M(x; y)$ .
- De même, on dit que le vecteur  $\vec{v}$  a pour coordonnées  $(a; b)$  si  $\vec{v} = a \vec{i} + b \vec{j}$ .  
Là encore  $a$  et  $b$  sont alors 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  $(kx; ky)$ .

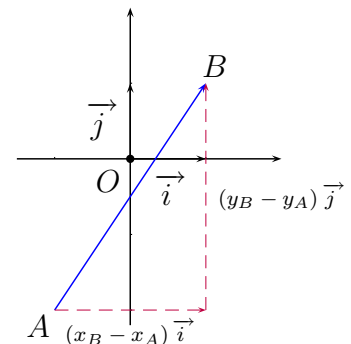
**Exemple :** Par exemple pour  $\vec{u}(2, -1)$ ,  $\vec{v}(-2, 3)$  et  $k = -3$  on a :  
 $\vec{u} + \vec{v}(0, 2)$  et  $-3\vec{v}(6, -9)$ .

**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  $(x_B - x_A; y_B - y_A)$ .

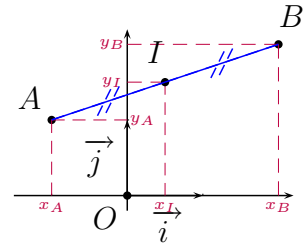


→ démonstration

**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  $\left(\frac{x_A + x_B}{2}; \frac{y_A + y_B}{2}\right)$ .

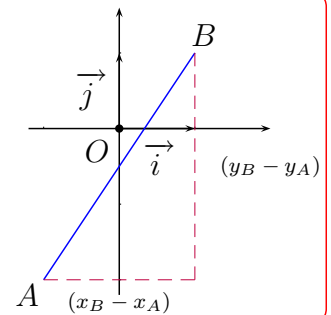
(L'abscisse du milieu est la moyenne des abscisses, l'ordonnée du milieu est la moyenne des ordonnées.)



## 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 :  $AB = \|\vec{AB}\| = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2}$ .



→ démonstration

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

## 3) Colinéarité

**Proposition 6 :** 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 :  $\boxed{\vec{u} \text{ et } \vec{v} \text{ sont colinéaires} \iff xy' - x'y = 0}$ .

**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.