Repérage dans le plan

Repérage dans le plan, classe de seconde

F.Gaudon

http://mathsfg.net.free.fr

10 septembre 2014

Ocordonnées dans un repère du plan

- Milieu d'un segment et distance dans un repère orthonormé
 - Distance entre deux points
 - Milieu d'un segment

1 Coordonnées dans un repère du plan

- Milieu d'un segment et distance dans un repère orthonormé
 - Distance entre deux points
 - Milieu d'un segment

• On appelle ensemble des *nombres entiers naturels*

• On appelle ensemble des *nombres entiers naturels* et on note \mathbb{N} ,

- On appelle ensemble des nombres entiers naturels et on note N, l'ensemble des nombres 0, 1, 2, ..., 10, 11,... 123,....
- On appelle ensemble des nombres entiers relatifs

- On appelle ensemble des nombres entiers naturels et on note N, l'ensemble des nombres 0, 1, 2, ..., 10, 11,... 123,....
- On appelle ensemble des nombres entiers relatifs et on note Z,

- On appelle ensemble des nombres entiers naturels et on note N, l'ensemble des nombres 0, 1, 2, ..., 10, 11,... 123,....
- On appelle ensemble des nombres entiers relatifs et on note Z, l'ensemble des nombres ...,-87, .., -3,-2,-1,0,1,2, ...,15,....
- On appelle ensemble des nombres réels

- On appelle ensemble des nombres entiers naturels et on note N, l'ensemble des nombres 0, 1, 2, ..., 10, 11,... 123,....
- On appelle ensemble des nombres entiers relatifs et on note Z, l'ensemble des nombres ...,-87, .., -3,-2,-1,0,1,2, ...,15,....
- On appelle ensemble des *nombres réels* et on $\mathbb R$

- On appelle ensemble des nombres entiers naturels et on note N, l'ensemble des nombres 0, 1, 2, ..., 10, 11,... 123,....
- On appelle ensemble des nombres entiers relatifs et on note Z, l'ensemble des nombres ...,-87, .., -3,-2,-1,0,1,2, ...,15,....
- On appelle ensemble des nombres réels et on ℝ l'ensemble des abscisses des points d'une droite graduée.

Un repère du plan est défini par

Un *repère* du plan est défini par la donnée de trois points non alignés *O*, *I* et *J* formant un triangle.

Un *repère* du plan est défini par la donnée de trois points non alignés O, I et J formant un triangle. On note alors (O; I; J) le repère ainsi défini. Un repère est dit :

Un *repère* du plan est défini par la donnée de trois points non alignés O, I et J formant un triangle. On note alors (O; I; J) le repère ainsi défini.

Un repère est dit :

• orthogonal si

Un *repère* du plan est défini par la donnée de trois points non alignés O, I et J formant un triangle. On note alors (O; I; J) le repère ainsi défini.

Un repère est dit :

orthogonal si OIJ est un triangle rectangle en O;

Un *repère* du plan est défini par la donnée de trois points non alignés O, I et J formant un triangle. On note alors (O; I; J) le repère ainsi défini.

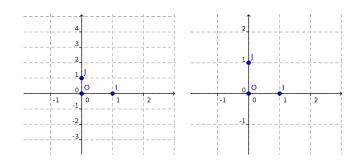
Un repère est dit :

- orthogonal si OIJ est un triangle rectangle en O;
- orthonormal si

Un *repère* du plan est défini par la donnée de trois points non alignés O, I et J formant un triangle. On note alors (O; I; J) le repère ainsi défini.

Un repère est dit :

- orthogonal si OIJ est un triangle rectangle en O;
- orthonormal si OlJ un triangle rectangle isocèle de sommet principal O.



À tout point M du plan, on associe un unique couple (x; y) de nombres réels appelé

À tout point M du plan, on associe un unique couple (x; y) de nombres réels appelé *couple de coordonnées* du point M dans le repère (O; I; J).

À tout point M du plan, on associe un unique couple (x; y) de nombres réels appelé *couple de coordonnées* du point M dans le repère (O; I; J).

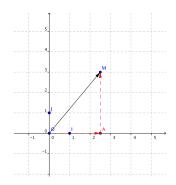
x est appelé

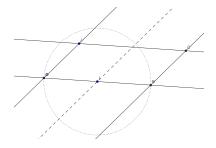
À tout point M du plan, on associe un unique couple (x; y) de nombres réels appelé *couple de coordonnées* du point M dans le repère (O; I; J).

- x est appelé abscisse du point M;
- y est appelé

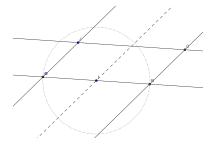
À tout point M du plan, on associe un unique couple (x; y) de nombres réels appelé *couple de coordonnées* du point M dans le repère (O; I; J).

- x est appelé abscisse du point M;
- y est appelé ordonnée du point M.

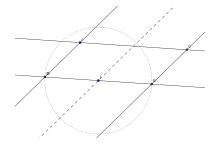




Repère (O; I; J) quelconque.



Repère (O; I; J) quelconque. Le point C a pour coordonnées



Repère (O; I; J) quelconque. Le point C a pour coordonnées (2;1).

Repérage dans le plan, classe de seconde

Milieu d'un segment et distance dans un repère orthonormé

Distance entre deux points

Plan

1 Coordonnées dans un repère du plan

- Milieu d'un segment et distance dans un repère orthonormé
 - Distance entre deux points
 - Milieu d'un segment

Propriété:

On considère deux points A et B de coordonnées $(A; y_A)$ et $(x_B; y_B)$ dans un repère (O; I; J) orthonormal. Alors la distance AB est donnée par :

Propriété:

On considère deux points A et B de coordonnées $(A; y_A)$ et $(x_B; y_B)$ dans un repère (O; I; J) orthonormal. Alors la distance AB est donnée par :

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

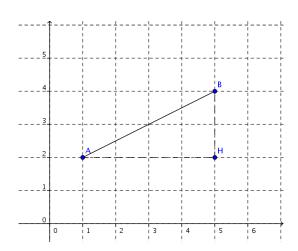
Propriété:

On considère deux points A et B de coordonnées $(A; y_A)$ et $(x_B; y_B)$ dans un repère (O; I; J) orthonormal. Alors la distance AB est donnée par :

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

ce qui s'écrit aussi :

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



Preuve:

On supposera afin d'alléger les écritures que $x_A < x_B$ et $y_A < y_B$, les autres cas se démontrant de la même manière. Soit H le point de coordonnées $(x_B; y_A)$. Le repère est orthonormal donc les droites (AH) et (BH) sont perpendiculaires en H et l'unité est la même sur les deux axes. La distance AH vaut $x_B - x_A$ et la distance BH est $y_B - y_A$. Dans le triangle ABH rectangle en H, le théorème de PYTHAGORE permet donc d'écrire que $AB^2 = AH^2 + BH^2$ c'est à dire $AB^2 = (x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2$ d'où la formule.

Repérage dans le plan, classe de seconde

Milieu d'un segment et distance dans un repère orthonormé

Distance entre deux points

Exemple:

Soient A(8; -2) et B(-2; 4). Alors:

Distance entre deux points

Exemple:

Soient A(8; -2) et B(-2; 4). Alors:

$$AB^2 = (x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2$$

donc

Soient A(8; -2) et B(-2; 4). Alors:

$$AB^2 = (x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2$$

donc

$$AB^2 = (-2-8)^2 + (4-(-2))^2$$

Soient A(8; -2) et B(-2; 4). Alors:

$$AB^2 = (x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2$$

donc

$$AB^2 = (-2-8)^2 + (4-(-2))^2$$

et

$$AB^2 = (-10)^2 + 6^2$$

ďoù

Soient A(8; -2) et B(-2; 4). Alors:

$$AB^2 = (x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2$$

donc

$$AB^2 = (-2-8)^2 + (4-(-2))^2$$

et

$$AB^2 = (-10)^2 + 6^2$$

ďoù

$$AB^2 = 136$$

Soient A(8; -2) et B(-2; 4). Alors:

$$AB^2 = (x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2$$

donc

$$AB^2 = (-2-8)^2 + (4-(-2))^2$$

et

$$AB^2 = (-10)^2 + 6^2$$

ďoù

$$AB^2 = 136$$

$$AB = 2\sqrt{34}$$

Repérage dans le plan, classe de seconde Milieu d'un segment et distance dans un repère orthonormé Milieu d'un segment

Plan

1 Coordonnées dans un repère du plan

- Milieu d'un segment et distance dans un repère orthonormé
 - Distance entre deux points
 - Milieu d'un segment

Propriété:

Soient A et B deux points de coordonnées respectives $(x_A; y_A)$ et $(x_B; y_B)$ d'un repère (O; I; J). Alors le *milieu* K du segment [AB] a pour coordonnées :

Propriété:

Soient A et B deux points de coordonnées respectives $(x_A; y_A)$ et $(x_B; y_B)$ d'un repère (O; I; J). Alors le *milieu* K du segment [AB] a pour coordonnées :

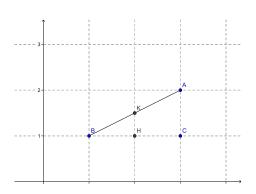
$$x_K = \frac{x_A + x_B}{2}$$

Propriété:

Soient A et B deux points de coordonnées respectives $(x_A; y_A)$ et $(x_B; y_B)$ d'un repère (O; I; J). Alors le *milieu* K du segment [AB] a pour coordonnées :

$$x_K = \frac{x_A + x_B}{2}$$

$$y_K = \frac{y_A + y_B}{2}$$



Soient A(5;7), B(-3;2) et K le milieu de [AB]. Alors :

Soient A(5;7), B(-3;2) et K le milieu de [AB]. Alors :

$$x_K =$$

Soient A(5;7), B(-3;2) et K le milieu de [AB]. Alors : $x_K = \frac{x_A + x_B}{2}$

 $y_K =$

Soient A(5;7), B(-3;2) et K le milieu de [AB]. Alors : $x_K = \frac{x_A + x_B}{2}$ et

Soient A(5,7), B(-3,2) et K le milieu de [AB]. Alors :

$$X_K = \frac{X_A + X_B}{2}$$

$$y_K = \frac{y_A + y_B}{2}$$

c'est à dire

Soient A(5;7), B(-3;2) et K le milieu de [AB]. Alors : $x_K = \frac{x_A + x_B}{2}$ et $y_K = \frac{y_A + y_B}{2}$

Soient A(5;7), B(-3;2) et K le milieu de [AB]. Alors :

$$X_K = \frac{X_A + X_B}{2}$$

et

$$y_K = \frac{y_A + y_B}{2}$$

c'est à dire

$$x_K = \frac{5 + (-3)}{2}$$

Soient
$$A(5;7)$$
, $B(-3;2)$ et K le milieu de $[AB]$. Alors : $x_K = \frac{x_A + x_B}{2}$ et $y_K = \frac{y_A + y_B}{2}$ c'est à dire $x_K = \frac{5 + (-3)}{2} = \frac{2}{2} = 1$ et

Soient A(5;7), B(-3;2) et K le milieu de [AB]. Alors : $x_K = \frac{x_A + x_B}{2}$ et $y_K = \frac{y_A + y_B}{2}$

c'est à dire

$$x_{K} = \frac{5 + (-3)}{2} = \frac{2}{2} = 1$$

et

$$y_K = \frac{7+2}{2}$$

Soient A(5;7), B(-3;2) et K le milieu de [AB]. Alors :

$$x_{K} = \frac{x_{A} + x_{B}}{2}$$
 et $y_{K} = \frac{y_{A} + y_{B}}{2}$ c'est à dire $x_{K} = \frac{5 + (-3)}{2} = \frac{2}{2} = 1$ et $y_{K} = \frac{7 + 2}{2} = \frac{9}{2}$ donc K

Soient
$$A(5;7)$$
, $B(-3;2)$ et K le milieu de $[AB]$. Alors : $x_K = \frac{x_A + x_B}{2}$ et $y_K = \frac{y_A + y_B}{2}$ c'est à dire $x_K = \frac{5 + (-3)}{2} = \frac{2}{2} = 1$ et $y_K = \frac{7 + 2}{2} = \frac{9}{2}$ donc $K(1; \frac{9}{2})$

Milieu d'un segment

Exemple 2:

Exemple 2:

$$4 = \frac{2+x}{2}$$
 et

Milieu d'un segment

Exemple 2:

Soient A(2; -1), K(4; 2) et B(x; y) le point tel que K est le milieu de [AB]. Alors : $4 = \frac{2+x}{2}$ et $2 = \frac{-1+y}{2}$

Milieu d'un segment et distance dans un repère orthonormé Milieu d'un segment

Exemple 2:

$$4 = \frac{2+x}{2}$$
 et $2 = \frac{-1+y}{2}$
donc $2 + x = 8$ et $-1 + y = 4$

Exemple 2:

$$4 = \frac{2+x}{2} \text{ et } 2 = \frac{-1+y}{2}$$

$$donc \ 2+x = 8 \text{ et } -1+y = 4$$

$$d'où \ x = 6 \text{ et } y = 4+1$$

Exemple 2:

$$4 = \frac{2+x}{2} \text{ et } 2 = \frac{-1+y}{2}$$

$$donc \ 2+x = 8 \text{ et } -1+y = 4$$

$$d'où \ x = 6 \text{ et } y = 4+1 \text{ c'est à dire } B(6;5).$$

