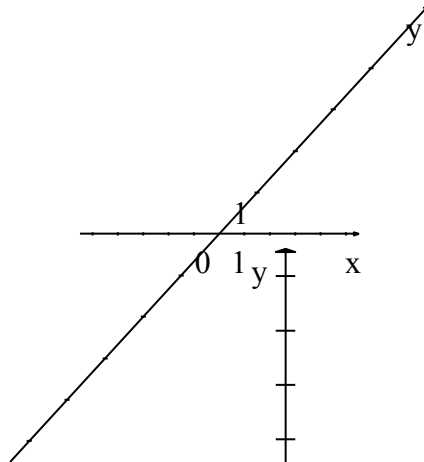


Coordonnées dans le plan

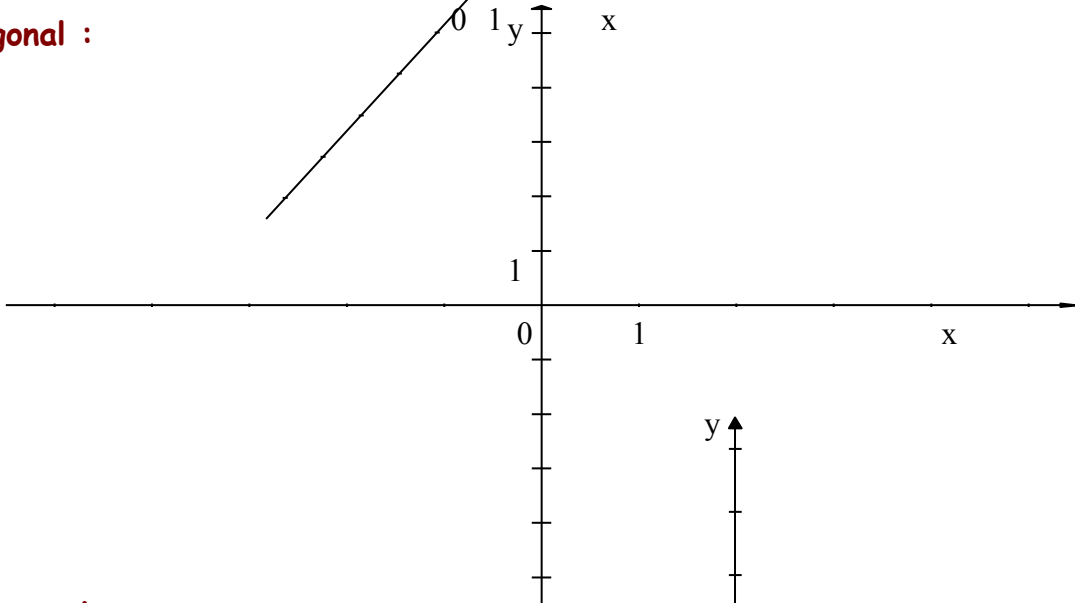
1. Repérer un point donné du plan, placer un point connaissant ses coordonnées.

1.1 Repères du plan (vidéo 1)

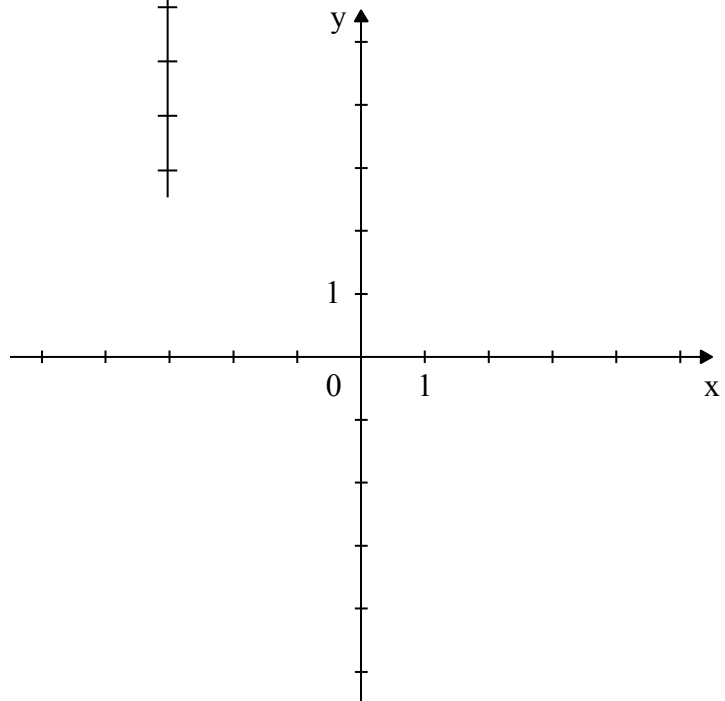
Repère quelconque :



Repère orthogonal :



Repère orthonormal :

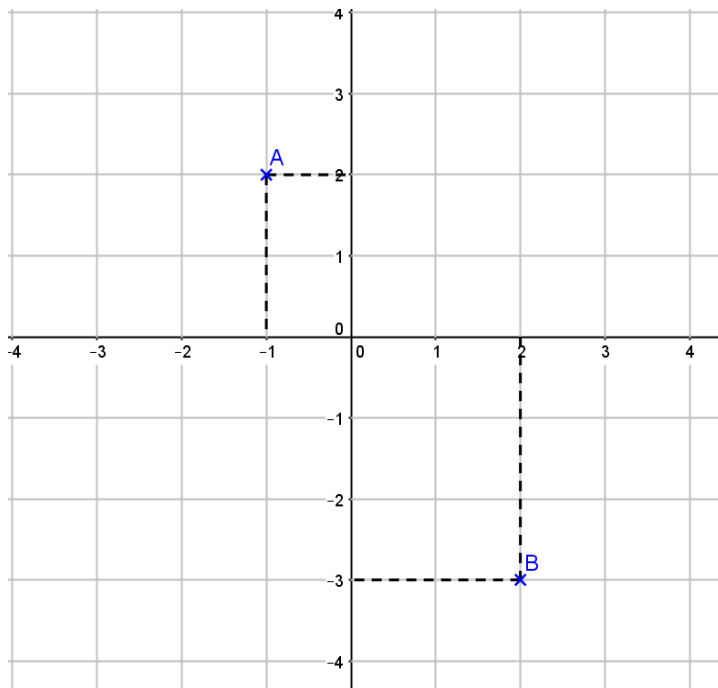


1.2. Coordonnées d'un point

Lire les coordonnées des 3 points A, B et C.

Placer les points D, E et F de coordonnées :

E(4 ; 0) F(-3;-3) G(2;3)



2. Calculer les coordonnées du milieu d'un segment. (vidéo 2)

Exemple :

Placer dans le repère suivant deux point A et B tel que : A(3 ; 5) et B(-1 ; 1).

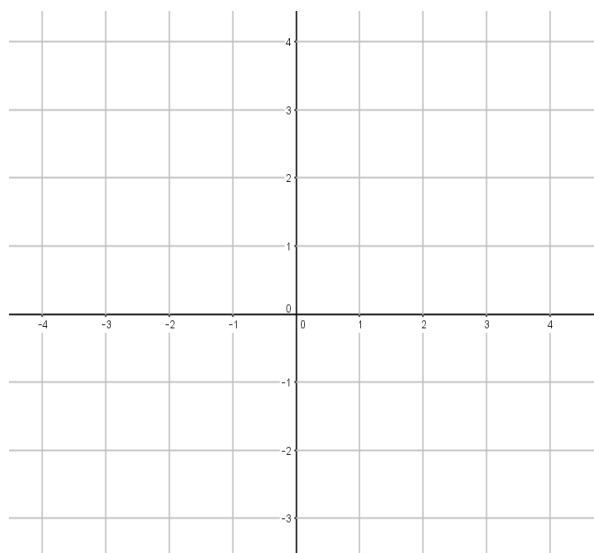
Essayez de placer le point M, milieu de [AB].

Quelles sont ses coordonnées ?

Sur le repère suivant, on observe que l'abscisse de M est au milieu de l'abscisse de A et de l'abscisse de B.

On peut faire la même remarque pour les ordonnées.

Les coordonnées du point M sont donc la moyenne des coordonnées des points A et B.



Propriété :

Dans le plan muni d'un repère (O, I, J),
si deux points A et B ont pour coordonnées respectives $(x_A; y_A)$ et $(x_B; y_B)$,
alors le milieu M du segment a pour coordonnées

Exemple :

Application à l'exemple ci dessus. Les coordonnées du milieu M du segment sont :
d'où M a pour coordonnées (... ; ...)

3. Calculer la distance de deux points connaissant leurs coordonnées. (vidéo 3)

Exemple :

On a $A(3 ; 3)$ et $B(7 ; 1)$. L'objectif est de calculer la longueur AB . L'idée est de placer un point H pour que AHB soit un triangle rectangle en H , comme sur la figure.

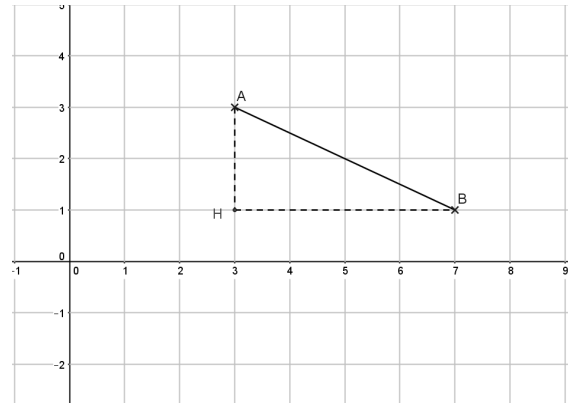
D'après le théorème de Pythagore on a alors :

$$AB^2 = AH^2 + HB^2$$

Or $AH = \dots - \dots = \dots$ et $HB = \dots - \dots = \dots$

d'où $AB^2 = \dots^2 + \dots^2 = \dots$

et $AB = \sqrt{\dots}$

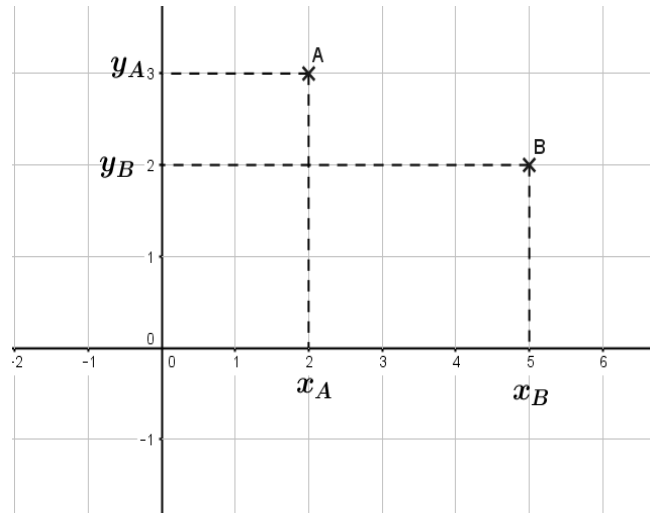


Propriété :

Dans le plan muni d'un repère (O, I, J) ,
Si deux points A et B ont pour coordonnées
respectives $A(x_A; y_A)$ et $B(x_B; y_B)$,
alors d'après le théorème de Pythagore

on a : $AB^2 = \dots$

ou encore $AB = \dots$.



4. Vecteurs et coordonnées dans un repère :

4.1 Lecture graphique des coordonnées d'un vecteur (vidéo 4)

Règle : On détermine les coordonnées d'un vecteur, en donnant son déplacement horizontal et vertical.

Exemple :

Lire les coordonnées des vecteurs représentés

ci-contre :

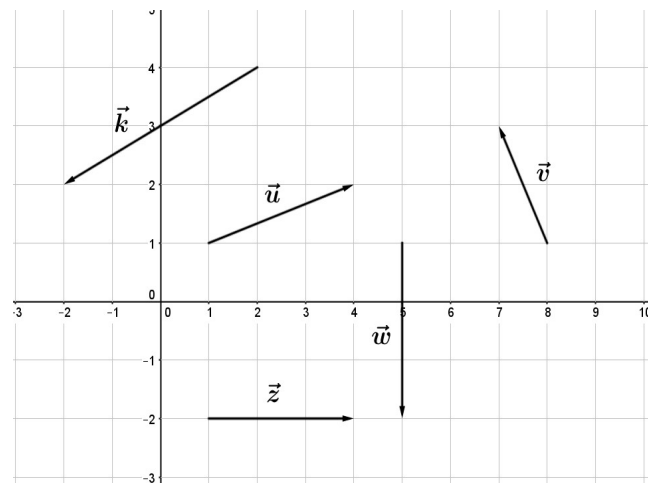
\vec{u} (..... ;

\vec{v} (..... ;

\vec{w} (..... ;

\vec{k} (..... ;

\vec{z} (..... ;



4.2 Construire un vecteur connaissant ses coordonnées :(vidéo 5)

Attention,

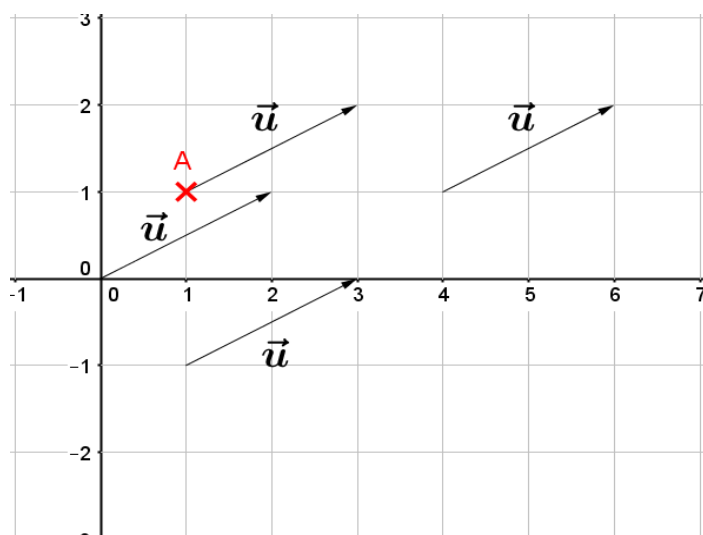
Il ne faut pas confondre les coordonnées d'un point et celles d'un vecteur. Elles ne représentent pas les mêmes choses :

Un vecteur mesure un déplacement. Sur un repère on peut en construire autant de représentants que l'on veut.

Un point est caractérisé par ses coordonnées, qui indiquent sa position par rapport à l'origine du repère. Un point de coordonnées définies est unique.

Illustration :

- Le point de coordonnées $A(2 ; 1)$ est clairement placé dans un repère. Il n'y a pas plusieurs possibilités.
- Le vecteur $\vec{u}(2 ; 1)$ peut être représenté où l'on veut. Un vecteur ne mesure qu'un déplacement, ici de deux unités horizontales vers la droite, et une verticale vers le haut. On peut tracer autant de représentants de ce vecteur dans un repère.



4.3. Calculer les coordonnées d'un vecteur(vidéo 6)

Propriété : Dans le plan muni d'un repère (O, I, J) ,

Si deux points A et B ont pour coordonnées respectives $A(x_A; y_A)$ et $B(x_B; y_B)$, alors le vecteur \vec{AB} a pour coordonnées $\vec{AB}(\dots; \dots)$.

Ces coordonnées correspondent au déplacement horizontal puis vertical pour aller de A à B (affectés de signes).

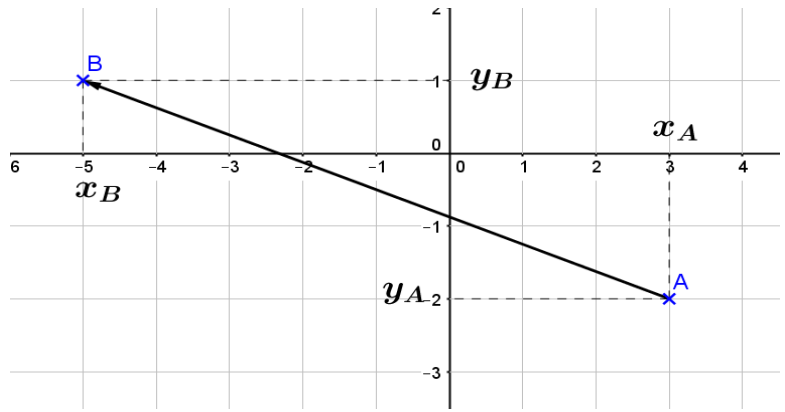
Exemple :

Dans un repère (O, I, J) du plan, on donne A(3 ; -2) et B(-5 ; 1) :

Les coordonnées du vecteur \vec{AB} sont :

$$\begin{cases} x_B - x_A = \\ y_B - y_A = \end{cases}$$

d'où : $\vec{AB}(\dots; \dots)$.



4.4 Somme de deux vecteurs (vidéo 7)

Propriété :

Si $\vec{u}\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v}\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ alors $\vec{u} + \vec{v}\begin{pmatrix} \dots \\ \dots \end{pmatrix}$

Application :

Dans un repère orthonormé (O,I,J), on donne $\vec{u}\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$; $\vec{v}\begin{pmatrix} -4 \\ 3 \end{pmatrix}$ et un point A(-1 ; -2)

Déterminer les coordonnées du vecteur $\vec{w} = \vec{u} + \vec{v}$

4.5. Déterminer les coordonnées d'un point défini par une égalité vectorielle (vidéo 8)

Application :

Dans un repère orthonormé (O,I,J), on donne $\vec{w}\begin{pmatrix} -2 \\ 4 \end{pmatrix}$ et un point A(-1 ; -2)

Déterminer les coordonnées du point B image de A par la translation de vecteur \vec{w}

4.6 Utiliser la notation $k \times \vec{u}$ pour calculer des coordonnées

Calcul de coordonnées :(vidéo 9)

Propriété :

Si $\vec{u}\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et k un réel alors $k \times \vec{u}\begin{pmatrix} \dots \\ \dots \end{pmatrix}$

Exemple :

Soit $\vec{u}\begin{pmatrix} 4 \\ 2 \end{pmatrix}$. Déterminer les coordonnées du vecteur \vec{v} tel que $\vec{u} = 2 \times \vec{v}$

Application : (vidéo 10)

Soit dans un repère orthonormé (O, I, J) , les points suivants : $A(2; 3)$, $B(-1; 1)$ et $C(3; -2)$
Déterminer les coordonnées du point M vérifiant : $\vec{AM} = 2 \vec{AB} + 3 \vec{AC}$

4.7. Vecteurs colinéaires (vidéo 11)

Théorème :

Deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires, s'il existe un nombre k tel que $\vec{u} = \dots\dots\dots$

Conséquence :

Si $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ sont colinéaires alors on a les égalités : $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \dots\dots\dots$

ou encore $\begin{cases} x = \dots\dots\dots \\ y = \dots\dots\dots \end{cases}$

Exemple 1 :

Soit $\vec{u} \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \end{pmatrix}$. Déterminer les coordonnées du vecteur \vec{v} tel que $\vec{u} = 2 \times \vec{v}$

Exemple 2 :

Soit $\vec{u} \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} 9 \\ 2 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}$. \vec{u} et \vec{v} sont ils colinéaires ?

Propriété : (vidéo 12)

$\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ sont des vecteurs colinéaires équivaut à dire que $\dots\dots\dots$

x	x'
y	y'

 est un $\dots\dots\dots$

Théorème :

$\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ sont des vecteurs colinéaires équivaut à dire qu'on a l'égalité $\dots\dots\dots$

Exemple 1:

Les vecteurs $\vec{u}\begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$ et $\vec{v}\begin{pmatrix} 4 \\ 6 \end{pmatrix}$ sont-ils des vecteurs colinéaires ?

Exemple 2:

Les vecteurs $\vec{u}\begin{pmatrix} -3 \\ -1 \end{pmatrix}$ et $\vec{v}\begin{pmatrix} 6 \\ 2 \end{pmatrix}$ sont-ils des vecteurs colinéaires ?

4.8. Points alignés (vidéo 13)**Propriété 1:**

Les points A, B et C sont alignés équivaut à dire que les vecteurs \vec{AB} et \vec{AC} sont

Application classique :

Soit dans un repère orthonormé (O,I,J), les points suivants : A(1;5) , B(2;2) C(3;-1)

Démontrer que les points A, B et C sont alignés

4.9. Droites parallèle (vidéo 14)**Propriété 2:**

Les droites (AB) et (CD) sont parallèles équivaut à dire que les vecteurs \vec{AB} et \vec{AC} sont

Application classique :

Soit dans un repère orthonormé (O,I,J), les points suivants : A(-1;3) , B(2;4) C(-2;-1) et D(4;1)

Démontrer que ABDC est un trapèze