

# Cours de Mathematique en Geometrie

Mendy Fatnassi

10 décembre 2020

# Table des matières

<b>1</b>	<b>Geometrie</b>	<b>3</b>
1.1	Generalite . . . . .	3
1.2	Sin et Cos . . . . .	3
1.3	Cercle Trigonometrique . . . . .	3
1.4	vecteur . . . . .	4
1.4.1	Produit Scalaire . . . . .	4
1.4.2	Produit vectoriel . . . . .	4
1.4.3	Barycentre . . . . .	5

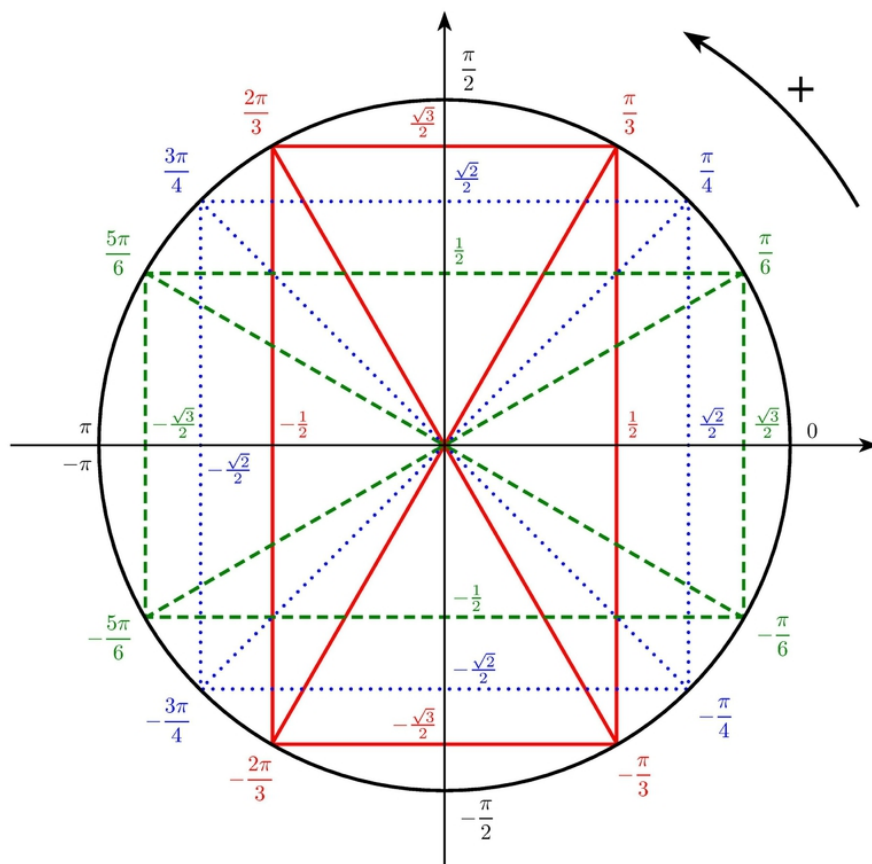
# Chapitre 1 : Geometrie

## 1.1 Generalite

Sur un graphique on a 2 axe l'abscisse en x ,axe horizontale et l'ordonnee en y ,axe verticale .  
On note une coordonnéé(x,y).

## 1.2 Sin et Cos

### 1.3 Cercle Trigonometrique



## 1.4 vecteur

### Vocabulaire

Colineaire : Si on a 3 vecteurs non nul sont colineaire cela veut dire que les 3 points sont alignés .

Orthogonal : ON dit que 2 droites sont perpendiculaires quand elles forment un angle droit sur un même plan mais si ces 2 droites sont sur un plan de dimension 3, les 2 droites sont perpendiculaires mais ne se touchent pas on dit qu'elles sont orthogonales.

coplanaire : les droites sont situées dans un même plan .

Le vecteur de coordonnées (2,-3,1) est le vecteur donné par la somme  $2\vec{e}_1 - 3\vec{e}_2 + \vec{e}_3$ .

La norme de  $\vec{u}$  est donnée par  $\|\vec{u}\| = \sqrt{2^2 + (-3)^2 + 1^2} = \sqrt{14}$ .

### 1.4.1 Produit Scalaire

On considère les vecteurs  $\vec{AB}$  et  $\vec{AC}$ . Soient 3 points  $A, B, C$ . Le produit scalaire de ces deux vecteurs s'écrit  $\vec{AB} \cdot \vec{AC} = \|\vec{AB}\| \cdot \|\vec{AC}\| \cdot \cos(\angle BAC)$ .

Avec les coordonnées composantes :

Lorsque les vecteurs ont leurs coordonnées dans une base orthonormale le calcul du produit scalaire est direct.  
 $u_1v_1 + u_2v_2 + u_3v_3$ .

2 vecteurs  $\vec{AB}$  et  $\vec{AC}$  sont orthogonaux si  $\vec{AB} \cdot \vec{AC} = 0$ .

Si 2 vecteurs  $\vec{AB}$  et  $\vec{AC}$  sont colinéaires et de même sens  $\vec{AB} \cdot \vec{AC} = \|\vec{AB}\| \cdot \|\vec{AC}\| \cdot \cos(0) = \|\vec{AB}\| \cdot \|\vec{AC}\|$

### 1.4.2 Produit vectoriel

Le produit vectoriel de 2 vecteurs à 3 coordonnées (dimensions) et est l'unique vecteur tel que :

- est orthogonal aux 2 vecteurs et .

- La base  $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$  est de sens direct (règle 3 doigts x,y,z).

-  $\|\vec{w}\| = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot |\sin(\angle(\vec{u}, \vec{v}))|$

Il s'en suit ainsi :  $\|\vec{u} \wedge \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \sin(\frac{\pi}{2})$

avec les coordonnées :

pour calculer le produit vectoriel avec  $\vec{u} = (u_1, u_2, u_3)$  et  $\vec{v} = (v_1, v_2, v_3)$ .

$\vec{u} \wedge \vec{v} = (u_2v_3 - u_3v_2; u_3v_1 - u_1v_3; u_1v_2 - u_2v_1)$  on fait des produits en croix.

### 1.4.3 Barycentre

: Soient  $A_1, \dots, A_n$  des points de l'espace et  $a_1, \dots, a_n$  des scalaires desommes non nulles.

Le barycentre des points  $A_1, \dots, A_n$  affectés des coefficients  $a_1, \dots, a_n$  est l'unique point  $G$  tel que  $\sum_{i=1}^n (a_i \vec{GA}_i) = \vec{0}$ , quand tous les coef. sont à 1 on parle d'isobarycentre.

exemple : en 2 dim. , soient les points  $A(-2;-1), B(0;3)$  et  $C(4;1)$  cherchons

$G = \text{bar}((A,1), (B,3), (C,2)) = 1+3+2=6 \neq 0$  donc  $G$  existe. On a la relation  $\|\vec{GA}\| + 3\|\vec{GB}\| - 2\|\vec{GC}\| = 0$ .

En étudiant les coordonnées, on a :

$$(xa - xg) + 3(xb - xg) - 2(xc - xg) = 0 \Leftrightarrow (-2 - xg - 3xg - 8 - 2xg) = 0 \Leftrightarrow$$

$$(2xg = -10) \Leftrightarrow (xg = -5)$$

$$(ya - yg) + 3(yb - yg) - 2(yc - yg) = 0 \Leftrightarrow (-1 - yg + 9 - 3yg - 2 + 2yg) = 0 \Leftrightarrow$$

$$(2yg = 6) \Leftrightarrow (yg = 3)$$