

DÉFINITION

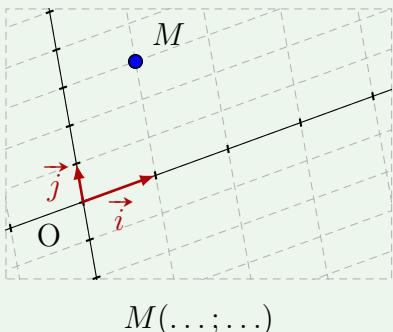
Soient O, I, J trois points du plan non alignés. On pose $\vec{i} = \overrightarrow{OI}$ et $\vec{j} = \overrightarrow{OJ}$. Un repère du plan est un triplet On dit alors que :

- O est
- (OI) est
- (OJ) est

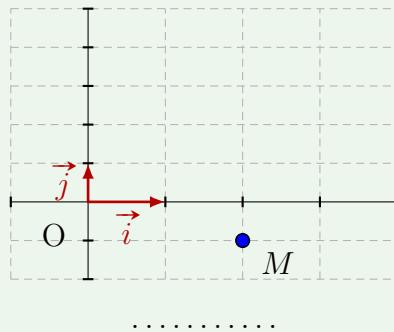
PROPRIÉTÉ

Tout point M du plan est repéré par un unique couple de coordonnées $(x; y)$. x est de M et y est de M .

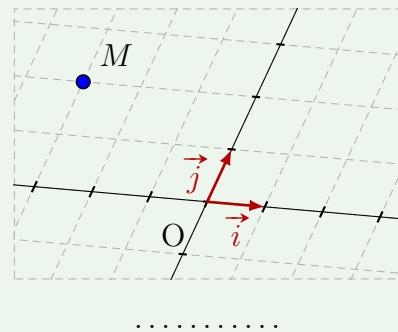
EXEMPLES



$M(\dots; \dots)$



.....



.....

DÉFINITION

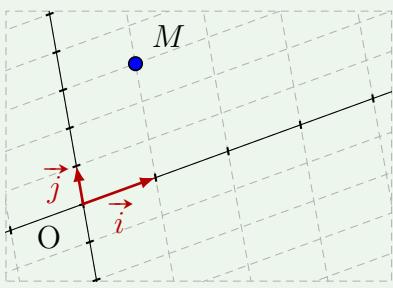
Soient O, I, J trois points du plan non alignés. On pose $\vec{i} = \overrightarrow{OI}$ et $\vec{j} = \overrightarrow{OJ}$. Un repère du plan est un triplet On dit alors que :

- O est
- (OI) est
- (OJ) est

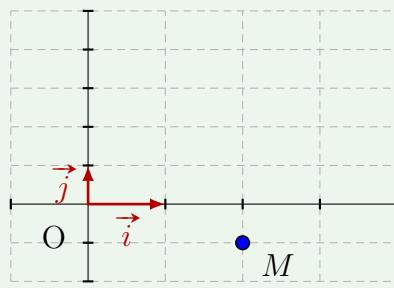
PROPRIÉTÉ

Tout point M du plan est repéré par un unique couple de coordonnées $(x; y)$. x est de M et y est de M .

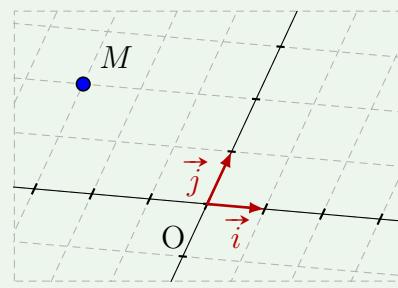
EXEMPLES



$M(\dots; \dots)$



.....



.....