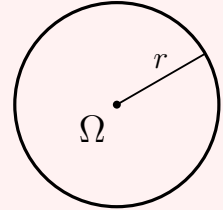


Chapitre 10 : Configurations géométriques

I/ Cercle dans un repère

Définition :

On appelle **cercle** de centre Ω et de rayon $r > 0$ l'ensemble des points M du plan qui sont à la distance r du centre Ω . On le note souvent $\mathcal{C}(\Omega ; r)$.



Théorème : On considère le cercle de centre $\Omega(a; b)$ et de rayon r . Une équation de ce cercle est :

$$(x - a)^2 + (y - b)^2 = r^2$$

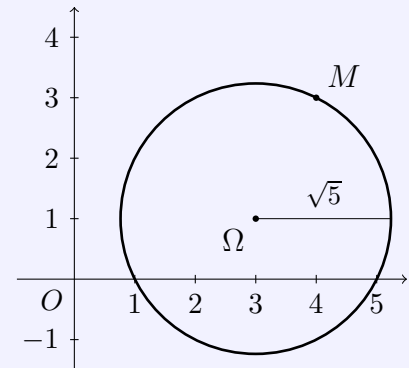
Exemple :

On considère le cercle de centre $\Omega(3; 1)$ et de rayon $r = \sqrt{5}$. Une équation du cercle $\mathcal{C}(\Omega ; \sqrt{5})$ est donc :

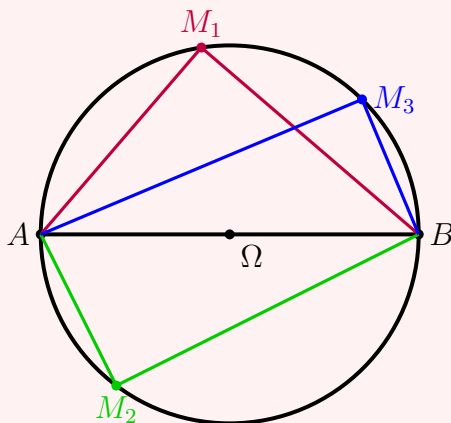
$$(x - 3)^2 + (y - 1)^2 = 5$$

Les coordonnées de $M(4; 3)$ vérifient cette équation :

$$(4 - 3)^2 + (3 - 1)^2 = 1^2 + 2^2 = 5 \implies M \in \mathcal{C}(\Omega ; \sqrt{5})$$



Propriété : Soit A et B deux points du plan. L'ensemble des points M tels que $\vec{MA} \cdot \vec{MB} = 0$ est le cercle de diamètre $[AB]$ (et donc de rayon $1/2 AB$).



Autrement dit, pour tout point M distinct de A et B , le triangle ABM est **rectangle en M** .

II/ Droite et vecteur normal

Rappel : Toute droite du plan admet une **équation cartésienne** de la forme suivante :

$$ax + by + c = 0 \quad (\text{avec } a, b, c \in \mathbb{R})$$

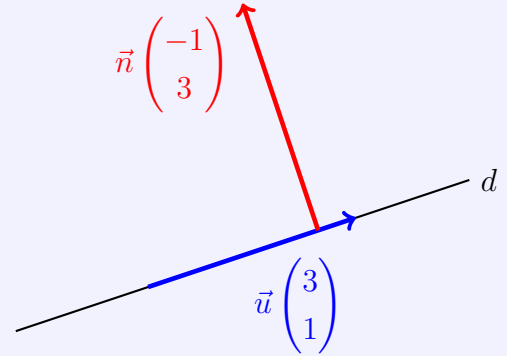
Définition : On appelle **vecteur normal** d'une droite d tout vecteur non nul qui est orthogonal à un vecteur directeur de d .

Exemple :

La droite d a pour vecteur directeur $\vec{u} \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Vérifions que $\vec{n} \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$ est un vecteur normal de d :

$$\vec{u} \cdot \vec{n} = 3 \times (-1) + 1 \times 3 = 0$$



Propriété :

★ La droite d'équation cartésienne $ax + by + c = 0$ admet $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ pour vecteur normal.

★ Réciproquement, si $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ est un vecteur normal de d , alors il existe $c \in \mathbb{R}$ tel que $ax + by + c = 0$ soit une équation cartésienne de d .