

# Chapitre 1 : Rappels de géométrie plane élémentaire

## 1 Positions relatives de deux droites

**Définition 1** – Par deux points distincts du plan,  $A$  et  $B$ , il passe une unique droite notée  $(AB)$ .

- Deux droites  $\mathcal{D}$  et  $\mathcal{D}'$  sont dites **parallèles** si  $\mathcal{D}$  et  $\mathcal{D}'$  sont confondues ou n'ont aucun point en commun; on note alors  $\mathcal{D} // \mathcal{D}'$ .
- Deux droites sont dites **sécantes** si elles ne sont pas parallèles; leur intersection est alors réduite à un point.

Ainsi, deux droites du plan sont alors ou bien sécantes ou bien parallèles.

**Proposition 2** – Par un point pris hors d'une droite  $\mathcal{D}$  il passe une et une seule droite parallèle à  $\mathcal{D}$ .

- Si deux droites sont parallèles, toute droite parallèle à l'une est parallèle à l'autre.
- Si deux droites sont parallèles, toute droite sécante à l'une est sécante à l'autre.

## 2 Quelques notions bien connues

### 2.1 Demi-droites, segments, longueur, milieu

**Définition 3** – Si  $A$  et  $B$  sont deux points distincts, on note  $[AB)$  la **demi-droite** d'extrémité  $A$  et passant par  $B$  (attention,  $[AB) \neq [BA)$ ).

- Si  $A$  et  $B$  sont deux points distincts, on note  $[AB]$  ou  $[BA]$  le **segment de droite** dont ces deux points sont les extrémités.
- Le plan est muni d'une notion de distance : on note  $AB$  la **distance** entre deux points  $A$  et  $B$ , c'est-à-dire la longueur du segment  $[AB]$  ou  $[BA]$ .
- $A$  et  $B$  étant deux points distincts du plan, on appelle **milieu** de  $[AB]$  l'unique point  $I$  de ce segment tel que  $AI = BI = \frac{1}{2}AB$ .

**Proposition 4** Etant donnés trois points  $A, B$  et  $C$ , on a l'**inégalité triangulaire**

$$AB \leq AC + BC.$$

L'égalité a lieu si et seulement si  $C$  est un point de  $[AB]$ .

### 2.2 Angles

**Définition 5** On appelle **angle non-orienté** ou simplement **angle** la plus petite portion de plan délimité par deux demi-droites  $[OA)$  et  $[OB)$  de même origine  $O$ . Cette origine est appelé le **sommet** de l'angle. Les demi-droites sont appelés les côtés de l'angle. On désigne par  $\widehat{AOB}$  l'angle formé par les deux demi-droites  $[OA)$  et  $[OB)$ .

**Définition 6** On munit le plan d'une **orientation**, le sens **direct** ou **trigonométrique** (c'est le sens anti-horaire). Un **angle orienté** est la portion de plan délimité par deux demi-droites  $[OA)$  et  $[OB)$  de même origine  $O$  relativement à l'orientation du plan. On désigne aussi par  $\widehat{AOB}$  l'angle orienté formé par les deux demi-droites  $[OA)$  et  $[OB)$ . En particulier, étant donné trois points distincts  $A, O, B$  du plan,  $\widehat{AOB} = -\widehat{BOA}$ .

Il existe deux unités de mesure des angles :

- Le degré (noté  $^\circ$ ).
- Le radian.

Les angles (non-orientés) sont définis à  $180^\circ k$  près ou à  $\pi k$  près,  $k \in \mathbb{Z}$ . Les angles orientés sont définis à  $360^\circ k$  ou à  $2\pi k$  près,  $k \in \mathbb{Z}$ . Dans la suite, nous confondrons l'angle et sa mesure.

On passe d'une unité à l'autre comme ceci :

$$\text{Degré} \xrightarrow{\times \frac{2\pi}{360}} \text{Radian}, \quad \text{Radian} \xrightarrow{\times \frac{360}{2\pi}} \text{Degré}.$$

Voici quelques exemples de mesures d'angles :

Degré	$0^\circ$	$30^\circ$	$45^\circ$	$60^\circ$	$90^\circ$	$120^\circ$	$135^\circ$	$180^\circ$	$360^\circ$
Radian	0	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{\pi}{2}$	$\frac{2\pi}{3}$	$\frac{3\pi}{4}$	$\pi$	$2\pi$

**Définition 7** Un angle **droit** est un angle égal à  $90^\circ$  (ou  $\frac{\pi}{2}$ ). Un angle **plat** est un angle égal à  $180^\circ$  (ou  $\pi$ ).

**Définition 8** – Deux angles sont **adjacents** lorsque :

- ils ont le même sommet ;
- ils ont un côté commun ;
- ils sont de part et d'autre de ce côté commun.
- Deux angles dont la somme des mesures est égale à  $180^\circ$  sont dits **supplémentaires**. Deux angles supplémentaires ne sont pas nécessairement adjacents.
- On dit que deux angles sont **opposés par le sommet** lorsque :
  - ils ont le même sommet ;
  - leurs côtés sont dans le prolongement l'un de l'autre.

**Proposition 9** Deux angles opposés par le sommet ont la même mesure.

## 2.3 Droites perpendiculaires

Deux droites sécantes définissent quatre secteurs angulaires qui sont soit opposés par le sommet (et ont même mesure), soit adjacents et sont supplémentaires (leur somme vaut donc  $\pi$  radians ou  $180^\circ$ ).

**Définition 10** Deux droites  $\mathcal{D}$  et  $\mathcal{D}'$  sont dites **perpendiculaires** si elles sont sécantes et si deux angles adjacents ainsi définis sont égaux, on note  $\mathcal{D} \perp \mathcal{D}'$ . Une mesure de ces angles est donc  $\frac{\pi}{2}$  radians soit  $90^\circ$ .

**Proposition 11** – Par un point, il passe une et une seule droite perpendiculaire à une droite donnée.

- Si deux droites sont parallèles, toute perpendiculaire à l'une est perpendiculaire à l'autre.
- Si deux droites sont perpendiculaires à une même troisième, elles sont parallèles entre elles.

**Définition 12** On appelle **projection orthogonale** d'un point  $A$  sur une droite  $\mathcal{D}$  le point d'intersection  $B$  de  $\mathcal{D}$  et de la droite perpendiculaire à  $\mathcal{D}$  passant par  $A$  ;  $A$  et  $B$  sont confondus lorsque  $A \in \mathcal{D}$ . La distance de  $A$  à la droite  $\mathcal{D}$  est la longueur  $AB$ , qui est nulle si  $A$  et  $B$  sont confondus.

## 2.4 Polygones

**Définition 13** – Une **polygone** à  $n$  côtés est une figure géométrique définie par la donnée de  $n$  points, les **sommets** du polygone (on suppose que trois sommets consécutifs ne sont pas alignés); les **côtés** d'un polygone sont les segments reliant deux sommets consécutifs.

- On appelle **angle d'un polygone** tout angle "intérieur" défini par trois sommets consécutifs.
- Un polygone est dit **convexe** s'il est situé entièrement dans l'un des deux demi-plans défini par la droite supportant l'un quelconque de ses côtés.

Un **quadrilatère** est un polygone à 4 cotés. Cas particulier fondamental : le **parallélogramme**.

**Définition 14** Un **parallélogramme** est un quadrilatère vérifiant l'une des propriétés équivalentes suivantes :

- Les côtés opposés sont deux à deux parallèles.
- Les diagonales se coupent en leur milieu.
- Le quadrilatère est convexe et ses côtés opposés ont même longueur deux à deux.
- Le quadrilatère est convexe et ses angles opposés ont même mesure deux à deux.
- Les angles consécutifs du quadrilatère sont deux à deux supplémentaires.
- Le quadrilatère est convexe et deux côtés opposés ont même longueur et sont parallèles.

## 3 Vecteurs

On rappelle que si  $A$  et  $B$  sont deux points du plan, on note  $\overrightarrow{AB}$  le vecteur associé. L'égalité  $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{DC}$  équivaut à dire que le quadrilatère  $ABCD$  est un parallélogramme; ces deux vecteurs sont dits **équipollents**.

$AB$  désigne la norme, ou le module du vecteur  $\overrightarrow{AB}$ . On peut sommer deux vecteurs ou faire le produit d'un vecteur par un nombre réel.

### 3.1 Produit scalaire

**Définition 15** – Etant donné deux vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ , il existe trois points  $A, B, C$  du plan tel que  $\vec{u} = \overrightarrow{AB}$  et  $\vec{v} = \overrightarrow{AC}$ . L'**angle** des vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ , noté  $(\vec{u}, \vec{v})$ , est égal à l'angle (orienté)  $\widehat{BAC}$ .

- Le produit scalaire de deux vecteurs  $\overrightarrow{AB}$  et  $\overrightarrow{CD}$  est défini par :

$$\overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{CD} = AB \cdot CD \cos(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{CD})$$

où  $(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{CD})$  désigne l'angle de ces deux vecteurs. Si l'un des deux vecteurs est nul alors ce produit scalaire est nul.

**Proposition 16** – Deux droites  $(AB)$  et  $(CD)$  sont **perpendiculaires** si et seulement si  $\overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{CD} = 0$ .

- On a l'égalité :

$$2\overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{CD} = AB^2 + AC^2 - BC^2.$$

- Théorème de **Pythagore** :  $[AB]$  et  $[AC]$  sont perpendiculaires si et seulement si  $AB^2 + AC^2 = BC^2$ .

## 3.2 Barycentres

**Définition 17** Etant donnés  $n$  points  $A_i$  et  $n$  nombres réels  $\alpha_i$  dont la somme est non nulle, on appelle **barycentre** du système  $((A_i, \alpha_i))_{1 \leq i \leq n}$  l'unique point  $G$  tel que

$$\sum_{i=1}^n \alpha_i \overrightarrow{GA_i} = \vec{0}.$$

**Proposition 18** – Pour tout point  $M$  du plan, on a

$$\left( \sum_{i=1}^n \alpha_i \right) \overrightarrow{MG} = \sum_{i=1}^n \alpha_i \overrightarrow{MA_i}.$$

– Le milieu d'un segment  $[AB]$  est le barycentre des points  $A$  et  $B$ , affectés de la même pondération ; on dit alors que c'est l'**isobarycentre** de ces deux points.

## 4 Cercles et droites

**Définition 19** Un **cercle** de **centre**  $O$  et de **rayon**  $R$  est l'ensemble des points dont la distance à  $O$  est égale à  $R$ . Tout segment reliant  $O$  à un point du cercle s'appelle aussi rayon.

**Proposition 20** Une droite et un cercle peuvent être **sécants** (deux points distincts), ou **extérieurs** (aucun point commun) ou bien **tangents** en un point où la tangente est perpendiculaire au rayon.