

## 1 Sur une droite

### Définition 1.

Une **droite graduée** est une droite qui contient un point nommé **Origine**, une **unité** (qui permet de placer les graduations afin qu'elles soient régulièrement espacées) et un **sens**.

### Remarque 1.

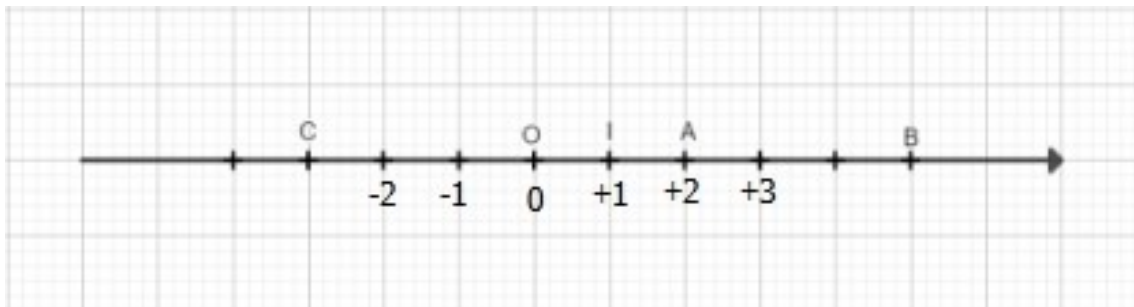
1. **L'origine** est un point de référence.
2. **L'unité** est la mesure qui définit l'écart entre les graduations qui sont ainsi régulièrement espacées.
3. **Le sens** indique où sont les négatifs et les positifs.

### Définition 2.

Lorsqu'on veut placer un point sur une droite graduée, on utilise son **abscisse**. C'est le nombre relatif qui lui est associé.

L'abscisse de l'origine est 0.

### Exemple(s) 1.



Donnons l'abscisse de chaque point représenté :

$I(+1)$

$A(+2)$

$B( \quad )$

$C( \quad )$

## 2 Dans un plan

Un plan est un espace en 2 dimensions. Pour se repérer dans un plan, on utilise un repère composé de deux droites sécantes.

En général, on prend même 2 droites perpendiculaires.

**Définition 3.** Dans un plan, un **repère orthogonal** est composé de 2 droites graduées perpendiculaires.

Leur point d'intersection est **l'origine**.

En général, on présente un tel repère par la donnée d'un triplet de la forme  $(O; I, J)$ .  $O$  est l'origine,  $I$  et  $J$  indiquent chacun l'unité pour l'axe sur lequel ils se trouvent.

### Vocabulaire 1.

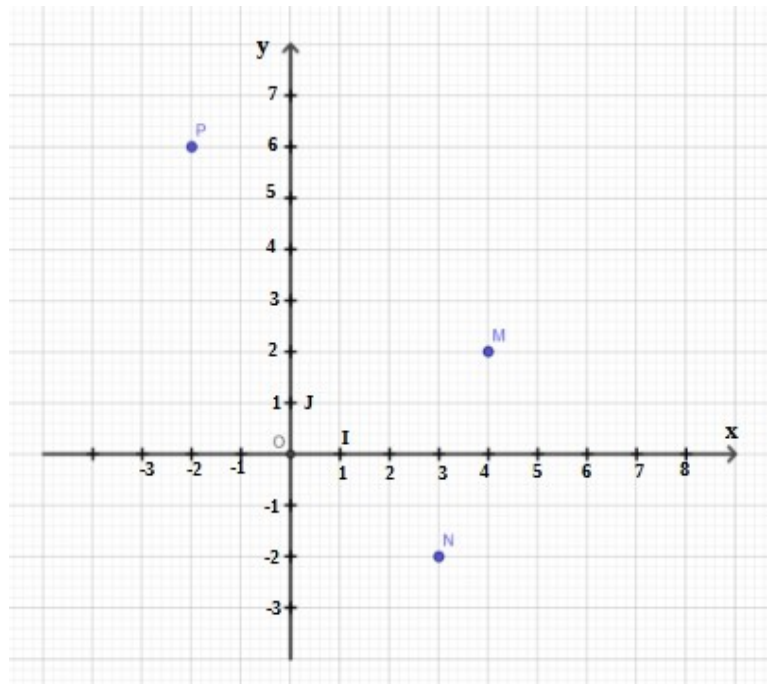
1. On appelle ces 2 droites **des axes**.
2. L'axe horizontal s'appelle **l'axe des abscisses** (ou **axe des x**).
3. L'axe vertical s'appelle **l'axe des ordonnées** (ou **axe des y**).
4. Pour repérer un point  $M$ , on lui attribue **des coordonnées**. Il y a **l'abscisse** pour l'axe des  $x$  et **l'ordonnée** pour l'axe des  $y$ .  
On note  $M(x; y)$  en remplaçant  $x$  et  $y$  par leurs valeurs.

### Exemple(s) 2.

Voici un repère orthogonal  $(O; I, J)$ .

Donnons les coordonnées des 3 points :

- $M(4 ; 2)$
- $N(3 ; -2)$
- $P(-2 ; 6)$



**Définition 4.** Lorsque l'axe des abscisses utilise la même unité que l'axe des ordonnées, on dit que le repère est **orthonormé**.

**Exemple(s) 3.** Le repère ci-dessus était un repère orthonormé.

## 3 Dans un pavé droit

Le pavé droit est un solide, il s'agit ici de se repérer dans un espace en 3 dimensions.

### Définition 5.

Dans un pavé droit, on utilise un repère orthogonal composé de l'origine (un des sommets du pavé) et de 3 axes (les 3 droites issues de ce sommet).

1. **L'axe des abscisses** ou **axe des x**.
2. **L'axe des ordonnées** ou **axe des y**.
3. **L'axe des altitudes** ou **axe des z**. (Ou **axe des cotes**).

En général, on présente un tel repère par la donnée des 4 lettres :  $(O; I, J, K)$ .

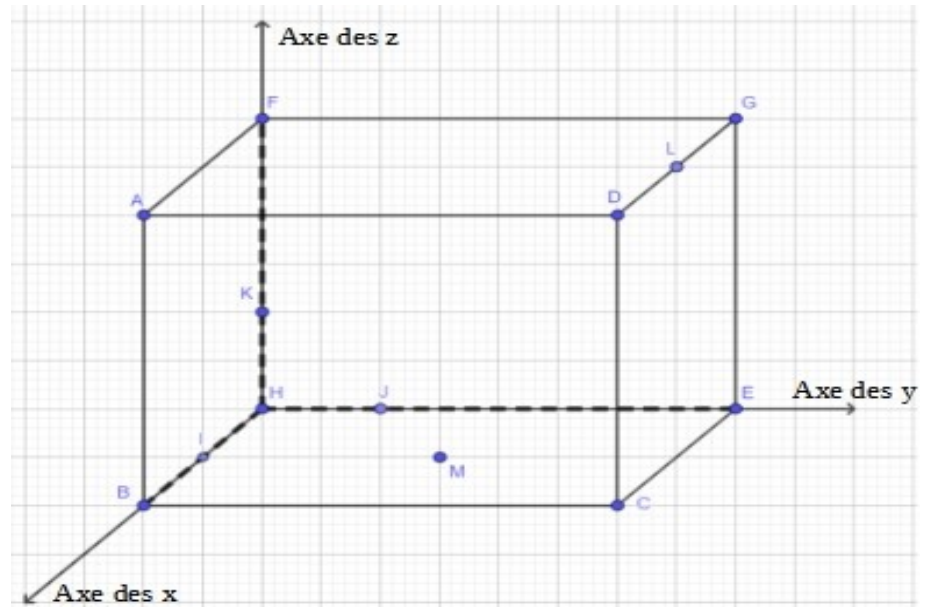
**Exemple(s) 4.**

Dans le pavé droit  $ABCDGEHF$ ,  
on a le repère  $(H; I, J, K)$ .

(  $M \in BCEH$  )

Donnons les coordonnées de  
quelques points :

- $H(0; 0; 0)$
- $I(1; 0; 0)$
- $J(0; 1; 0)$
- $K(0; 0; 1)$
- $L(1; 4; 3)$
- $M(1; 2; 0)$



**Remarque 2.** Lorsque l'unité est la même sur les 3 axes, le repère est dit **orthonormé**.

## 4 Sur une sphère

Sur une sphère, on se repère grâce à des cercles. (Ils sont nos nouvelles graduations).

### Définition 6.

Le repère est composé de deux **grands cercles** (cercles ayant le même diamètre que la sphère) de référence, l'un horizontal et l'autre vertical, et de séries de cercles régulièrement espacés. Un point est repéré par sa latitude et sa longitude.

Sur la terre, qu'on assimile à une sphère, le grand cercle horizontal s'appelle **l'équateur**. Les cercles qui lui sont parallèles s'appelle **les parallèles**.

Il permettent de déterminer **la latitude** d'un point. (l'équateur représente la latitude  $0^\circ$  : 0 degré)

Le grand cercle vertical de référence s'appelle **le méridien de Greenwich** (car il passe par Greenwich, à Londres).

Les autres cercles verticaux s'appellent **des méridiens**.

Ils permettent de déterminer **la longitude** d'un point. (Sachant que le méridien de Greenwich est de longitude  $0^\circ$ ).

### Exemple(s) 5.

Dans la sphère ci-contre :  
Donnons les coordonnées des points représentés :

- $A(60^\circ N ; 30^\circ O)$   
( ou  $A(+60^\circ ; -30^\circ)$  )
- $B(60^\circ S ; 0^\circ)$   
( ou  $A(-60^\circ ; 0^\circ)$  )
- $C(0^\circ ; 150^\circ E)$   
( ou  $A(0^\circ ; +150^\circ)$  )

