# Manier le langage géométrique

#### I. Lire la géométrie

# Géométrie et formes géométriques

# géométrie<sup>r</sup>

Discipline mathématique qui étudie les relations entre les points, les droites, les courbes, les surfaces et les volumes.

# degré<sup>M</sup> Symbole placé en exposant derrière un nombre pour indiquer l'ouverture d'un angle, la longueur d'un arc, ou devant une lettre majuscule pour identifier une échelle de mesure.

parallèle Symbole indiquant que deux droites se maintiennent constamment à la même distance l'une de l'autre.

# minute<sup>F</sup> Symbole placé en exposant derrière un nombre indiquant combien de fractions de degré sur soixante compte une mesure.

non parallèle Symbole indiquant que deux droites ne sont pas séparées l'une de l'autre par une distance constante.

# \*\*

seconde F
Symbole placé en exposant derrière un nombre indiquant combien de fractions de minute sur soixante compte une mesure.

# L

angle <sup>M</sup> droit

Angle formé de deux lignes ou deux plans perpendiculaires et mesurant 90 °.

# $\pi$

pi<sup>M</sup>
Nombre représentant le rapport constant de la circonférence d'un cercle à son diamètre, correspondant approximativement à 3,1416.



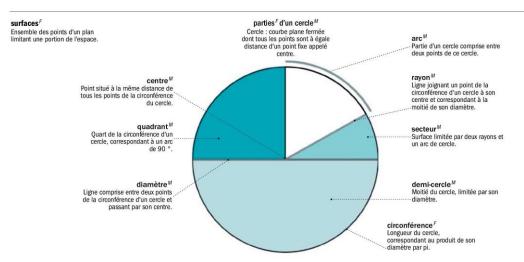
angle  $^{M}$  obtus Angle compris entre 90  $^{\circ}$  et 180  $^{\circ}$ .



perpendiculaire<sup>F</sup> Symbole indiquant qu'une droite en coupe une autre à angle droit.



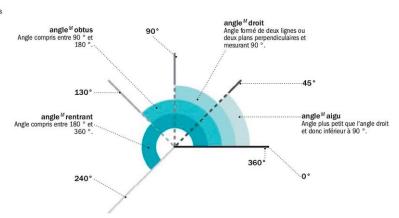
angle <sup>M</sup> aigu Angle plus petit que l'angle droit et donc inférieur à 90 °.



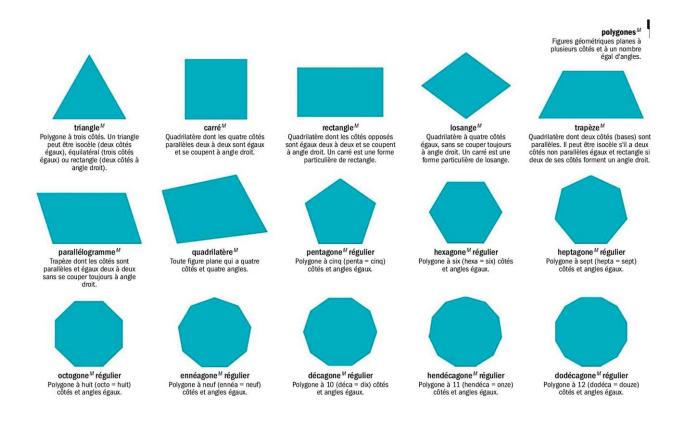
# formes<sup>F</sup> géométriques

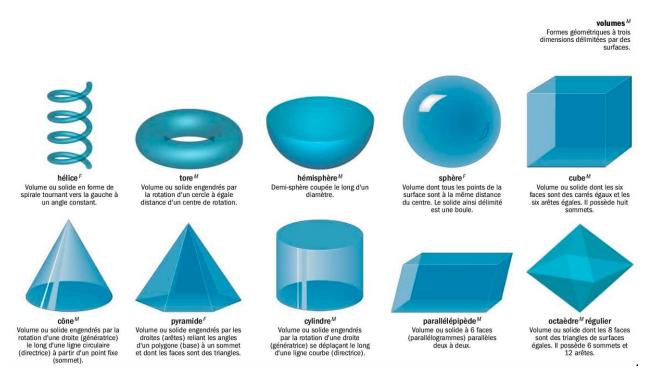
Tracés permettant de représenter diverses formes géométriques (droites, cercles, polygones, etc.).

#### exemples<sup>M</sup> d'angles<sup>M</sup> Angle : figure formée par deux lignes ou deux plans qui se coupent, que l'on mesure en degrés.



#### Les polygones et les volumes





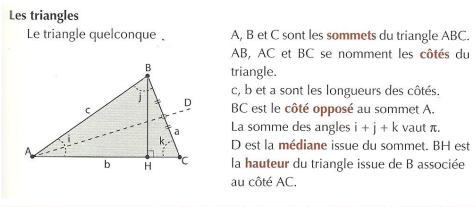
Source : CORBEIL Jean-Claude et ARCHAMBAULT Ariane, Le Visuel : Dictionnaire thématique, Québec Amérique,

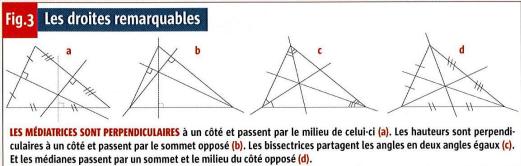
### **Géométrie plane (approfondissement)**

Un polygone est une figure plane formée par une ligne polygonale fermée ; polygonal : qui a plusieurs angles et plusieurs côtés.

#### Trois côtés : un triangle

- Un triangle a trois sommets.
- Il peut être quelconque, rectangle (avec un angle droit), isocèle (deux côtés de même longueur), équilatéral (trois côtés de même longueur, trois angles égaux).
  Dans un triangle rectangle, l'hypoténuse est le côté opposé à l'angle droit.
- Deux côtés sont dits adjacents s'ils ont un point commun.

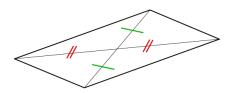




Source : La Recherche hors-série – Les Mathématiques, novembre 2008

#### Quatre côtés : un quadrilatère

- Un parallélogramme est un quadrilatère particulier (les côtés opposés sont parallèles deux à deux).
- Les **losanges** et les **rectangles** sont des parallélogrammes particuliers. Un **carré** est un losange et un rectangle.



#### Le cercle et l'ellipse



égale à R du point C définit le cercle  $C_1$ .

C est le **centre** du cercle et R en est le **rayon**.

Les points M, C et R sont alignés :

Les points M, C et R sont alignés: MR représente le diamètre du cercle. On dit que les points M et R sont diamétralement opposés.

L'ensemble des points situés à une distance

L'ensemble des points P intérieurs au cercle  $C_1$  s'appelle un **disque**. Son aire vaut  $\pi R^2$ . Le disque est **limité** par le cercle.

La droite ON est une corde de cercle C



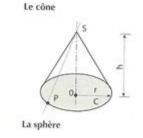
Les cercles  $C_1$  et  $C_2$  ont même centre. Ils sont **concentriques**.



L'ensemble des points M tels que la somme des distances de M aux points F1 et F2 es constante s'appelle une ellipse.

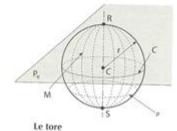
F1 et F2 sont les foyers de l'ellipse.

AB est le grand axe et CD le petit axe.



Le cercle C et le point S sont la base et le sommet d'un cône droit, à base circulaire.

La droite PS est une génératrice du cône. L'axe passe par le sommet et le centre du cercle de base.

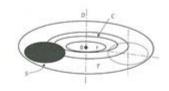


Tous les points de la sphère sont à égale distance du centre C

Si les points R et S sont les pôles de la sphère,  $P_e$  en est le plan équatorial et la droite RS l'axe.

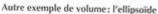
Le cercle C se nomme l'équateur,

Les cercles tels que le cercle P sont des parallèles.



T est un tore à section elliptique engendré par la rotation de l'ellipse S autour du centre O.

S et C sont respectivement un méridien et un parallèle du tore.





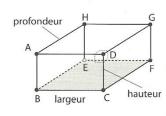
Un ellipsoïde est engendré par la rotation d'une ellipse autour de:

- son grand axe, l'ellipsoïde est dit allongé;
- son petit axe, l'ellipsoïde est alors aplati.

# Géométrie à trois dimensions (approfondissement)

Un solide limité par un nombre fini de polygones plans ou faces. Ce peut être un **cube**, un **parallélépipède**, un **tétraèdre**, une **pyramide**...

#### Le parallélépipède



Les points BCEF forment un rectangle qui représente la base du parallélépipède.

Ce dernier possède 8 sommets et 12 arêtes. Les longueurs des arêtes portent les noms suivants:

AB est la **hauteur**, AH la **longueur** et BC la **largeur**.

Pour un observateur qui voit la face ABCD face à lui, la longueur AH prend le nom de **profondeur**.

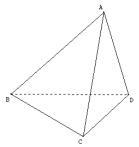
C'est par exemple le cas des éléments de mobilier.

Lorsque la hauteur est petite par rapport aux deux autres dimensions, on peut parler d'épaisseur.

#### Le tétraèdre

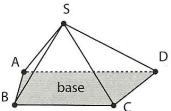
Polyèdre à quatre faces triangulaires.

Le tétraèdre est **régulier** si les quatre faces sont des triangles équilatéraux.



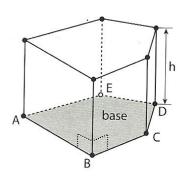
#### La pyramide

Polyèdre qui a pour **base** un polygone quelconque et pour faces latérales des triangles possédant un sommet commun formant une pointe.

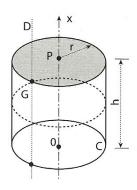


#### Le prisme

Polyèdre ayant deux bases superposables et parallèles et dont les faces latérales sont des parallélogrammes.



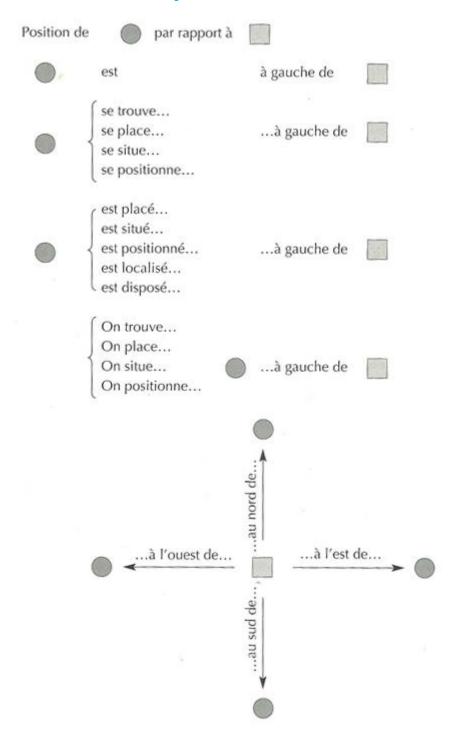
#### Le cylindre

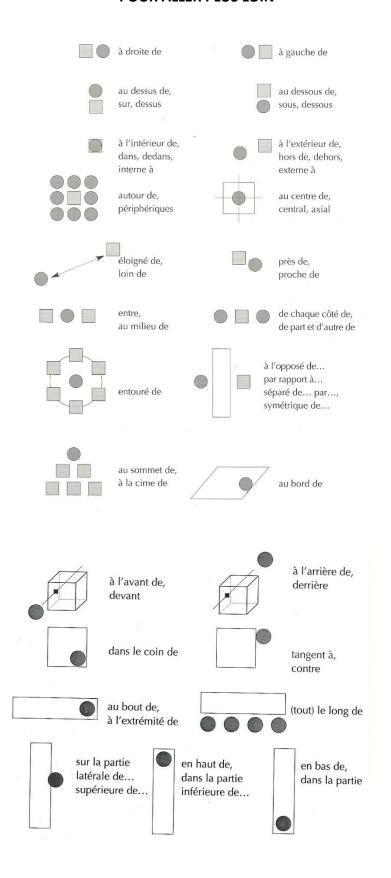


La droite OP est l'axe du cylindre.
Le disque limité par le cercle C est la base.
h mesure la hauteur du cylindre.
Le cercle G est une génératrice du cylindre et la droite D en est une directrice.
Un cylindre peut être à base circulaire ou à base elliptique (si la base est une ellipse).
Comme un prisme, un cylindre est droit ou oblique.

# II. Décrire la géométrie

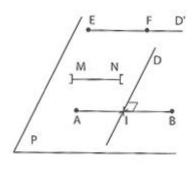
# Position relative de deux objets





#### **Droites**

Symbole	Lecture du symbole
//	est parallèle à
	est perpendiculaire à
	est orthogonal à



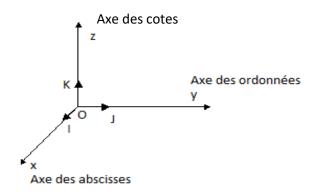
Le segment [A, B] appartient au plan P.
Le point I est le milieu du segment [A, B].
D coupe orthogonalement le segment [A, B] en I:
D est la médiatrice du segment [A, B].
Le segment [A, B] contient les points A et B: on dit qu'il est fermé en A et en B.
Le segment] M, N [ est ouvert.
Il ne contient ni le point M, ni le point N.
D' est une demi-droite.

Les droites D et (AB) sont perpendiculaires ou orthogonales ou normales.

Deux droites ou deux plans qui ne se croisent pas sont parallèles.

Deux droites ou deux plans qui se coupent sont sécant(e)s.

# Repère cartésien



#### Définition:

Un repère de l'espace est la donnée d'un point O appelé origine du repère, et de trois vecteurs non

coplanaires  $\vec{i}$ ,  $\vec{j}$  et  $\vec{k}$  formant ce que l'on appelle une base. Soient I, J et K les trois points de l'espace tels que  $\vec{i} = \overrightarrow{OI}$ ,  $\vec{j} = \overrightarrow{OJ}$  et  $\vec{k} = \overrightarrow{OK}$   $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  est dit repère orthogonal de l'espace si les droites (OI), (OJ) et (OK) sont perpendiculaires deux à deux. Si de plus OI = OJ = OK = 1 le repère est dit orthonormal (ou orthonormé).

Dans un repère  $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  de l'espace, à tout point M on peut associer un ( et un seul ) triplet de nombres (x; y; z) tel que  $\overrightarrow{OM} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$ .

On note M(x; y; z) où x est l'abscisse, y est l'ordonnée et z la cote du point M.

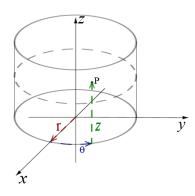
Le triplet ( x ; y ; z ) est appelé triplet de coordonnées cartésiennes de M dans le repère  $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ 

#### > Norme

 $\|\overrightarrow{OM}\| =$ **norme** du vecteur  $\overrightarrow{OM}$ 

# Coordonnées cylindriques

 $(r,\,\theta,\,z)$  sont les coordonnées cylindriques du point P.



# > Coordonnées sphériques

 $(\rho, \theta, \varphi)$  sont les coordonnées sphériques du point P.

