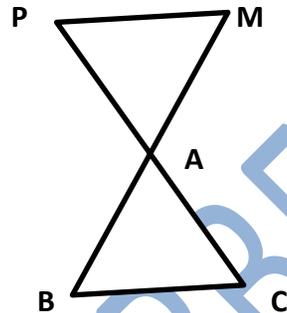
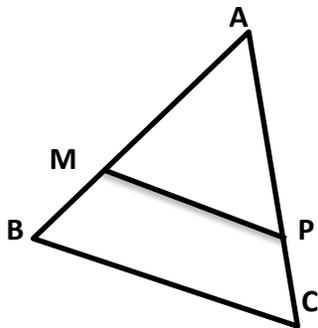


**FORMULAIRE MATHÉMATIQUE:**✓ **Théorème de Thalès :**

Les droites (BC) et (MP) sont parallèles :

$$\frac{AM}{AB} = \frac{AP}{AC} = \frac{MP}{BC}$$

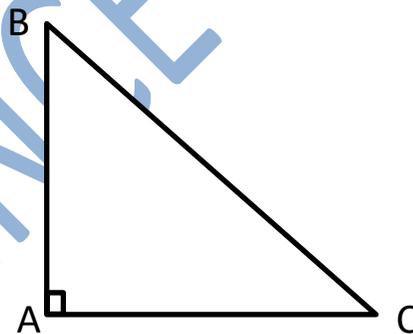
✓ **RECIPROQUE DU THEOREME DE THALES:**

Dans chacune des figures précédentes,  $\frac{AM}{AB} = \frac{AP}{AC}$ , alors (BC) // (MP).

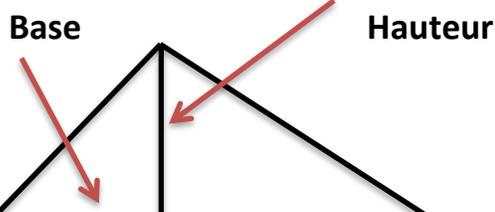
✓ **THEOREME DE PYTHAGORE:**

Si ABC est un triangle rectangle en A, alors :

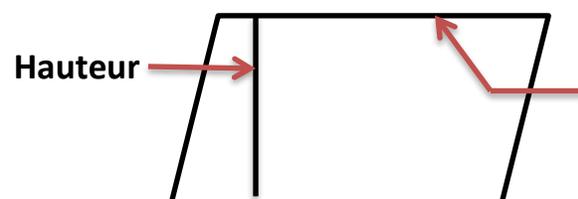
$$AB^2 + AC^2 = BC^2$$

• **RECIPROQUE DU THEOREME DE PYTHAGORE:**

Si un triangle ABC est tel que  $AB^2 + AC^2 = BC^2$ ; alors ABC est un triangle rectangle en A.

✓ **CALCUL D'AIRES:****Triangle**

[www.scienceenherbe12.wixsite.com/scienceenherbe](http://www.scienceenherbe12.wixsite.com/scienceenherbe)

**Parallélogramme**

[scienceenherbe12@gmail.com](mailto:scienceenherbe12@gmail.com)



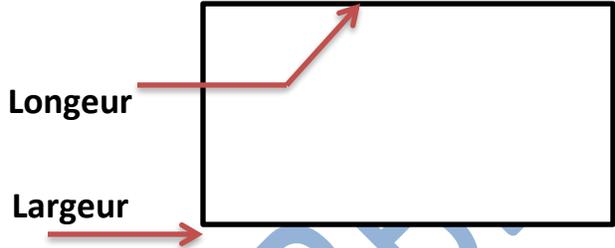
Carre



Coté



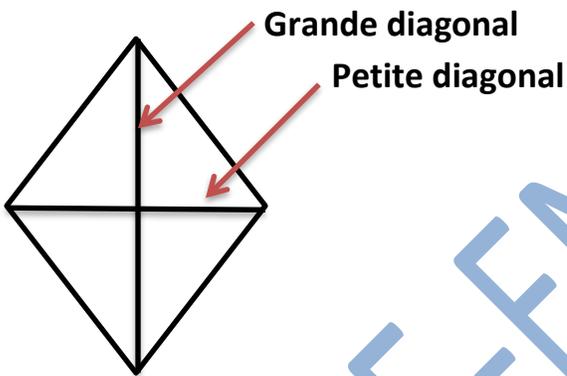
Rectangle



Longeur

Largeur

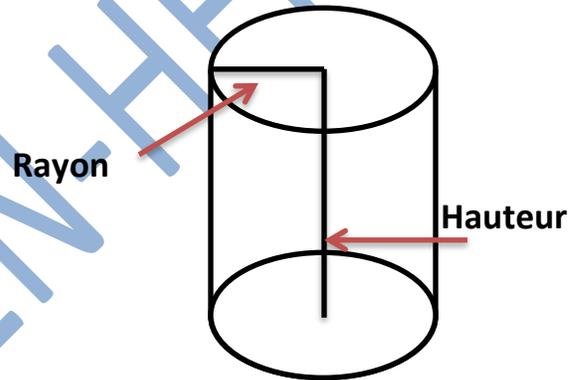
Losange



Grande diagonal

Petite diagonal

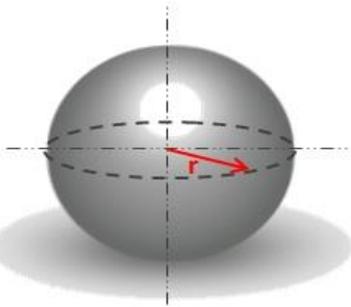
Cylindre



Rayon

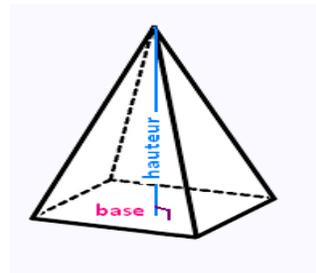
Hauteur

Sphère



r

Pyramide

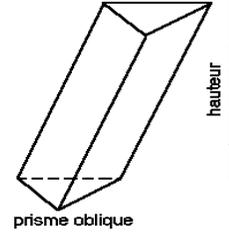
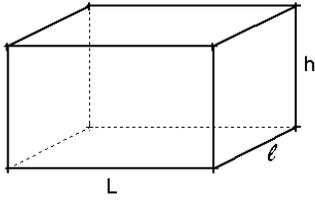


hauteur

base

Pavé droit

Prisme



✓ **CALCUL D'AIRES**

**AIRE D'UN CARRE**

$A = \text{Coté} \times \text{Coté}$

**AIRE D'UN RECTANGLE**

$A = \text{Longueur} \times \text{largeur}$

**AIRE D'UN TRAPEZE**

$A = \frac{(\text{Grande base} + \text{Petite base}) \times \text{hauteur}}{2}$

**AIRE D'UN DISQUE**

$A = \pi \times (\text{Rayon})^2$

**AIRE D'UN PARALLELOGRAMME**

$A = \text{Base} \times \text{Hauteur}$

**AIRE D'UN LOSANGE**

$A = \frac{\text{Grande diagonale} \times \text{Petite diagonale}}{BC}$

**AIRE D'UN SPHERE**

$A = 4\pi \times (\text{Rayon})^2$

**AIRE D'UN CYLINDRE**

$A = 2\pi \times \text{Rayon} \times \text{Hauteur}$

**AIRE D'UN TRIANGLE**

$A = \frac{\text{base} \times \text{Hauteur}}{2}$

✓ **CALCUL DE VOLUME:**

**VOLUME DE LA SPHERE**

$V = \frac{2}{3} \times (\text{rayon})^3$

**VOLUME DU PRISME DROIT**

$V = \text{Aire de base} \times \text{hauteur}$

**VOLUME DE LA PYRAMIDE OU DU CONE**

$V = \frac{1}{3} \times \text{Aire de base} \times \text{Hauteur}$

**VOLUME DU PAVE DROIT**

$V = \text{Longueur} \times \text{largeur} \times \text{hauteur}$

**VOLUME DU CUBE**

$V = (\text{arete})^3$

**VOLUME DU CYLINDRE**

$V = \pi \times (\text{Rayon})^2 \times \text{hauteur}$

➤ **TRIGONOMETRIE**

$$\sin B = \frac{\text{Cote oppose}}{\text{hypotenuse}} = \frac{AC}{BC}$$

$$\tan B = \frac{\text{Cote oppose}}{\text{Cote adjacent}} = \frac{AC}{AB}$$

$$\cos B = \frac{\text{Cote adjacent}}{\text{hypotenuse}} = \frac{AB}{BC}$$

➤ **Agrandissement et Reduction**

Soit F une figure : Si les dimensions de F sont multipliées par un même réel K positif, on obtient une figure F'.

-Si  $K > 1$ , alors F' est un agrandissement de F.

- $0 < K < 1$ , alors F' est une réduction de F.

**Aire de F' = Aire de F × K<sup>2</sup>**

**Volume de F' = Volume de F × K<sup>3</sup>**

➤ **Angles**

• **Angles complémentaires et supplémentaires**

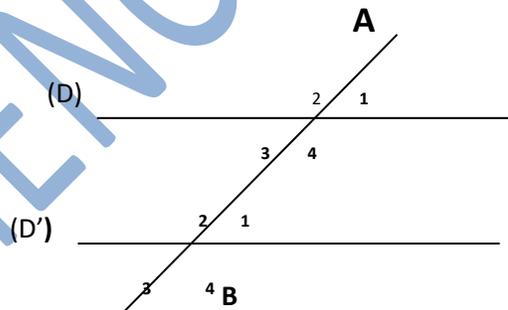
Deux angles complémentaires sont deux angles dont la somme des mesures est 90°.

Deux angles supplémentaires sont deux angles dont la somme des mesures est 180°.

• **Somme des angles**

Dans un triangle la somme des mesures des 3 angles vaut 180°.

• **Angles et droites parallèles**



-Angle opposés par le sommet : A<sub>1</sub> et A<sub>3</sub> ; A<sub>2</sub> et A<sub>4</sub> ; B<sub>1</sub> et B<sub>3</sub> ; B<sub>2</sub> et B<sub>4</sub>

-Angles alternes internes : A<sub>3</sub> et B<sub>1</sub> ; A<sub>4</sub> et B<sub>2</sub>

-Angle correspondants : A<sub>1</sub> et B<sub>1</sub> ; A<sub>2</sub> et B<sub>2</sub> ; A<sub>3</sub> et B<sub>3</sub> ; A<sub>4</sub> et B<sub>4</sub>

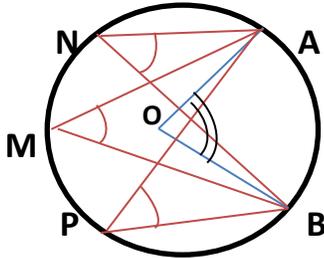
• **Angle inscrit-Angle au centre**

$\widehat{AOB}$  est un angle au centre

$\widehat{AMB}$  est un angle inscrit dans le cercle interceptant le meme arc que  $\widehat{AOB}$ .

$$\widehat{AMB} = \frac{1}{2} \widehat{AOB} \text{ ou } \widehat{AOB} = 2\widehat{AMB}$$

Les angles  $\widehat{AMB}$ ,  $\widehat{APB}$  et  $\widehat{ANB}$  sont des angles inscrits interceptant le meme arc. Ils sont egaux on a :  $\widehat{AMB} = \widehat{APB} = \widehat{ANB}$



### ➤ Droites

- **Conditions de parallélisme et d'orthogonalité de deux droites :**

$$(D) : y=ax+b \text{ et } (D') : y=a'x+b$$

$$(D) // (D') \text{ si et seulement si } a = a'$$

$$(D) \perp (D') \text{ si et seulement si } aa' = -1$$

- **Equation de droites**

Droite parallele à l'axe des abscisses :  $y=m (m \in \mathbb{R})$ .

Droite parrallele à l'axe des ordonnées :  $x=p (p \in \mathbb{R})$ .

Droite sécante à l'axe des ordonnées :  $y=ax+b$

### ✓ Remarques

Une droite parallèle à l'axe des ordonnées n'a pas de coefficient directeur.

Une droite parallèle à l'axe des abscisses a pour coefficient directeur 0.

La droite (D), d'equation  $y=ax+b$ , a pour coefficient a et pour vecteur directeur  $\vec{u}=(1 ; a)$ .

- **Equation général d'une droite (D)**

$$(D) : ax+by+c=0 \text{ avec } (a,b) \neq (0,0) ; \text{ vecteur directeur } \vec{v} (-b,a)$$

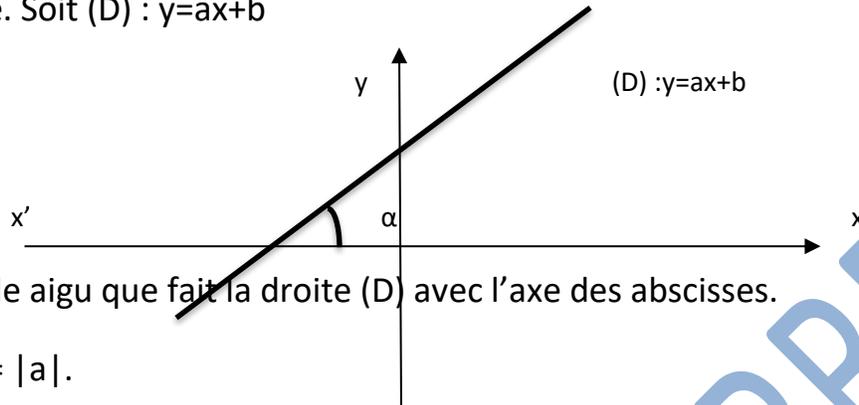
Calcule du coefficient directeur.

Si (D) est une droite passant par  $A(X_A, Y_A)$  et  $B(X_B, Y_B)$ , alors son coefficient

$$\text{directeur } a \text{ est } a = \frac{Y_a - Y_b}{X_a - X_b} = \frac{Y_b - Y_a}{X_b - X_a}$$

- **Pente d'une droite**

Si le repère est orthonormal, le coefficient directeur est appelé pente de la droite. Soit (D) :  $y=ax+b$



Soit  $\alpha$  l'angle aigu que fait la droite (D) avec l'axe des abscisses.

On a :  $\tan\alpha = |a|$ .

### ➤ Vecteurs

**Vecteurs égaux** :  $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$  si et seulement si  $x=x'$  et  $y=y'$ .

**Somme** de deux vecteurs :  $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ , alors  $\vec{u} + \vec{v} = \begin{pmatrix} x+x' \\ y+y' \end{pmatrix}$ .

**Vecteur opposés** : Si  $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ , alors  $-\vec{u} \begin{pmatrix} -x \\ -y \end{pmatrix}$ .

**Produit** d'un vecteur par un réel K : Si  $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ , alors  $K\vec{u} \begin{pmatrix} Kx \\ Ky \end{pmatrix}$ .

**Colinéarité** de deux vecteurs : Deux vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont colinéaires si et seulement si  $\vec{u} = K\vec{v}$  ou  $\vec{v} = K\vec{u}$  ( $K \in \mathbb{R}^*$ ).

$\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$  sont colinéaires si et seulement si  $xy' = yx'$  condition

d'orthogonalité de deux vecteurs dans un repère orthonormal :  $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \perp \vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$  si et seulement si  $xx' + yy' = 0$ .

### ➤ Racine carrée

#### ✓ Rappels

**a) Définition** : On appelle la racine carrée d'un réel positif  $x$ , le réel positif noté  $\sqrt{x}$ , dont le carré est égale a  $x$ .

#### **b) Propriétés**

1) Soit  $x$  un réel positif et  $y$  un réel positif.

On a toujours :

$$(\sqrt{x})^2=x \quad ; \quad \sqrt{xy}=\sqrt{x} \cdot \sqrt{y} \quad ; \quad \sqrt{\frac{x}{y}}=\frac{\sqrt{x}}{\sqrt{y}} \quad \text{avec } y \neq 0.$$

2) Quel que soit le réel  $x$ , on a toujours :

$$\sqrt{x^2}=|x|.$$

➤ **Inéquations et systèmes d'inéquations à deux inconnues**

• **Inéquation a 2 inconnues**

Soient  $a$ ,  $b$  et  $c$  trois réels, tel que  $a \neq 0$  et  $b \neq 0$   $ax+by+c \geq 0$  ;  $ax+by+c \leq 0$  ;  $ax+by+c < 0$  ;  $ax+by+c > 0$  sont des inéquations du premier degré à deux inconnues réelles  $x$  et  $y$ .

• **Résolution graphique à 2 inconnues réelles  $x$  et  $y$**

Méthode pratique de résolution d'une inéquation  $ax+by+c > 0$  avec  $a \neq 0$  et  $b \neq 0$ . Soit  $(O ; \vec{i}, \vec{j})$  un repère orthonormal du plan.

- On construit la droite  $(D)$  d'équation  $ax+by+c=0$ . Elle détermine deux demi-plans ouverts de frontière  $(D)$ .
- L'un des demi-plans respecte l'ensemble des solutions de l'inéquation  $ax+by+c < 0$ . L'autre demi-plan respecte l'ensemble des solutions de l'inéquation  $ax+by+c > 0$ .
- Pour déterminer le demi-plan qui convient, on vérifie  $ax+by+c > 0$  par les coordonnées d'un point n'appartenant pas à  $(D)$ .

✓ **Remarque** : Si la droite  $(D)$  passe pas par l'origine  $O$  du repère, on utilise le point  $O \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

Par contre, si elle passe par le point  $O$  origine du repère, on utilise un point appartenant aux axes de coordonnées.