

Changement de repère 2D

exercice 1 (*)

Dans le repère orthonormé direct $\mathcal{R}(0, \vec{i}, \vec{j})$, on considère

- la droite (D) d'équation $2x - y - 5 = 0$.
- le point Ω de coordonnées $(2, -1)$

Donner l'équation de (D) dans le repère $\mathcal{R}(\Omega, \vec{i}, \vec{j})$

exercice 2 (*)

Dans le repère orthonormé direct $\mathcal{R}(0, \vec{i}, \vec{j})$, on considère

- la courbe (C) de représentation paramétrique $\begin{cases} x = 1 + 2 \cos(t) \\ y = -2 + 4 \sin(t) \end{cases}$ avec $t \in \mathbb{R}$
- le point Ω de coordonnées $(1, -1)$

Donner une représentation paramétrique de (C) dans le repère $\mathcal{R}(\Omega, \vec{i}, \vec{j})$

exercice 3 (*)

Dans le repère orthonormé direct $\mathcal{R}(0, \vec{i}, \vec{j})$, on considère

- la courbe (C) d'équation cartésienne $x^2 - xy + 6x - y + 5 = 0$.
- le point Ω de coordonnées $(-1, 3)$

Donner l'équation de (C) dans le repère $\mathcal{R}(\Omega, \vec{i}, \vec{j})$.

remarque: on peut alors en déduire la nature géométrique de (C) !

exercice 4 (*)

Dans le repère orthonormé direct $\mathcal{R}(0, \vec{i}, \vec{j})$, on considère

- la droite (D) d'équation $x - y - \sqrt{2} = 0$.
- les vecteurs $\vec{I} = \frac{\sqrt{2}}{2}(\vec{i} + \vec{j})$ et $\vec{J} = \frac{\sqrt{2}}{2}(-\vec{i} + \vec{j})$

Donner l'équation de (D) dans le repère

exercice 5 (*)

Dans le repère orthonormé direct $\mathcal{R}(0, \vec{i}, \vec{j})$, on considère

- la courbe (C) de représentation paramétrique $\begin{cases} x = -1 + t - 2\sqrt{3}t^2 \\ y = -\sqrt{3} + \sqrt{3}t + 2t^2 \end{cases}$ avec $t \in \mathbb{R}$
- les vecteurs $\vec{I} = \frac{1}{2}\vec{i} + \frac{1}{2}\vec{j}$ et $\vec{J} = -\frac{1}{2}\vec{i} + \frac{1}{2}\vec{j}$

Donner une représentation paramétrique de (C) dans le repère

remarque: on peut alors en déduire la nature géométrique de (C) !

exercice 6 (*)

Dans le repère orthonormé direct $\mathcal{R}(0, \vec{i}, \vec{j})$, on considère

- la courbe (C) d'équation cartésienne $y = \sin(x + y)$
- les vecteurs $\vec{I} = \frac{\sqrt{2}}{2}(\vec{i} + \vec{j})$ et $\vec{J} = \frac{\sqrt{2}}{2}(-\vec{i} + \vec{j})$

Donner l'équation cartésienne de (C) dans le repère

exercice 7 ()**

Dans le repère orthonormé $\mathcal{R}(0, \vec{i}, \vec{j})$, on considère

- la courbe (C) d'équation cartésienne $2xy - 2y - 1 = 0$
- le point Ω de coordonnées $(1, 0)$
- les vecteurs les vecteurs $\vec{I} = \frac{\sqrt{2}}{2}(\vec{i} + \vec{j})$ et $\vec{J} = \frac{\sqrt{2}}{2}(-\vec{i} + \vec{j})$

Déterminer l'équation cartésienne de (C) dans le repère

exercice 8

|

exercice 9

|

Solutions

résolution 1

- On a noté (x,y) les coordonnées dans le repère $\mathcal{R}(0,\vec{i},\vec{j})$.
- Notons (X,Y) les coordonnées dans le repère $\mathcal{R}(\Omega,\vec{i},\vec{j})$.

- La formule de changement de repère par simple changement d'origine donne

$$\begin{cases} X &= x - x_{\Omega} = x - 2 \\ Y &= y - y_{\Omega} = y + 1 \end{cases} \quad \text{c'est à dire} \quad \begin{cases} x &= X + 2 \\ y &= Y - 1 \end{cases}$$

- L'équation de (D) dans $\mathcal{R}(\Omega,\vec{i},\vec{j})$ est donc

$$2(X + 2) - (Y - 1) - 5 = 0 \quad \text{c'est à dire} \quad 2X - Y = 0$$

résolution 2

- On a noté (x,y) les coordonnées dans le repère $\mathcal{R}(0,\vec{i},\vec{j})$.
- Notons (X,Y) les coordonnées dans le repère $\mathcal{R}(\Omega,\vec{i},\vec{j})$.
- La formule de changement de repère par simple changement d'origine donne

$$\begin{cases} X &= x - x_\Omega = x - 1 \\ Y &= y - y_\Omega = y + 1 \end{cases}$$

- Une représentation paramétrique de (C) dans $\mathcal{R}(\Omega,\vec{i},\vec{j})$ est donc

$$\begin{cases} X &= 1 + 2 \cos(t) - 1 \\ Y &= -2 + 4 \sin(t) + 1 \end{cases} \quad \text{avec } t \in \mathbb{R}$$

c'est à dire

$$\begin{cases} X &= 2 \cos(t) \\ Y &= -1 + 4 \sin(t) \end{cases} \quad \text{avec } t \in \mathbb{R}$$

résolution 3

- On a noté (x,y) les coordonnées dans le repère $\mathcal{R}(0, \vec{i}, \vec{j})$.

- Notons (X,Y) les coordonnées dans le repère $\mathcal{R}(\Omega, \vec{i}, \vec{j})$.

- La formule de changement de repère par simple changement d'origine donne

$$\begin{cases} X &= x - x_\Omega = x + 1 \\ Y &= y - y_\Omega = y - 3 \end{cases} \quad \text{c'est à dire} \quad \begin{cases} x &= X - 1 \\ y &= Y + 3 \end{cases}$$

- En substituant, on trouve

$$x^2 - xy + 6x - y + 5 = (X - 1)^2 - (X - 1)(Y + 3) + 6(X - 1) - (Y + 3) + 5 = X^2 - XY + X$$

Conclusion: l'équation de (C) dans $\mathcal{R}(\Omega, \vec{i}, \vec{j})$ est $X^2 - XY + X = 0$

- remarque:

- On a

$$X^2 - XY + X = 0 \iff X(X - Y + 1) = 0 \iff \begin{cases} X = 0 \\ \text{ou} \\ X - Y + 1 = 0 \end{cases}$$

(C) est donc la réunion de deux droites sécantes: celle d'équation $X = 0$ et celle d'équation $X - Y + 1 = 0$

- En revenant dans le repère $\mathcal{R}(0, \vec{i}, \vec{j})$, comme $X = x + 1$ et $Y = y - 3$, on a prouvé que (C) est la réunion de deux droites sécantes: celle d'équation $x = -1$ et celle d'équation $x - y + 5 = 0$

résolution 4

- On a noté (x,y) les coordonnées dans le repère $\mathcal{R}(0,\vec{i},\vec{j})$.

- Notons (X,Y) les coordonnées dans le repère .

- La matrice de passage de la base (\vec{i}, \vec{j}) à la base (\vec{I}, \vec{J}) est $P = \begin{pmatrix} - \\ \end{pmatrix}$

Comme cette matrice est la matrice de passage d'une base orthonormée à une base orthonormée, on sait que P est une matrice orthogonale (et donc $P^{-1} = {}^tP$)

- La formule de changement de repère par changement de base donne

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} - \\ \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{X-Y}{\sqrt{2}} \\ \frac{X+Y}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

- En substituant, cela donne

$$x - y - \sqrt{2} = \frac{X - Y}{\sqrt{2}} - \frac{X + Y}{\sqrt{2}} - \sqrt{2} = -\sqrt{2}.Y - \sqrt{2} = -\sqrt{2}.(Y + 1)$$

- L'équation de (D) dans est donc $Y + 1 = 0$, soit $Y = -1$

résolution 5

- On a noté (x, y) les coordonnées dans le repère $\mathcal{R}(0, \vec{i}, \vec{j})$.

- Notons (X, Y) les coordonnées dans le repère .

- La matrice de passage de la base (\vec{i}, \vec{j}) à la base (\vec{I}, \vec{J}) est $P = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$

Comme cette matrice est la matrice de passage d'une base orthonormée à une base orthonormée, on sait que P est une matrice orthogonale (et donc $P^{-1} = {}^tP$)

- La formule de changement de repère par changement de base donne

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} \quad \text{et ainsi} \quad \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} = P^{-1} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{x+y}{2} \\ -\frac{x-y}{2} \end{pmatrix}$$

Or

$$x + y = -1 + t - 2\sqrt{3}t^2 + \text{ract}(-\sqrt{3} + \sqrt{3}t + 2t^2) = \dots = 4t - 4$$

et

$$-x + y = -(-1 + t - 2\sqrt{3}t^2) + (-\sqrt{3} + \sqrt{3}t + 2t^2) = \dots = 8t^2$$

- Une représentation paramétrique de (C) dans est ainsi

$$\begin{cases} X &= 2t - 2 \\ Y &= 4t^2 \end{cases} \quad \text{avec } t \in \mathbb{R}$$

- remarque:

Pour $t \in \mathbb{R}$ fixé, on a

$$\begin{cases} X &= 2t - 2 \\ Y &= 4t^2 \end{cases} \iff \begin{cases} t &= \frac{X}{2} + 1 \\ Y &= 4t^2 \end{cases} \iff \begin{cases} t &= \frac{X}{2} + 1 \\ Y &= 4\left(\frac{X}{2} + 1\right)^2 \end{cases} \iff \begin{cases} t &= \frac{X}{2} + 1 \\ Y &= X^2 + 4X + 4 \end{cases}$$

Cette dernière égalité prouve que (C) est **includ**e dans la parabole d'équation $Y = X^2 + 4X + 4$.

Comme $t \mapsto 2t - 2$ est une bijection de \mathbb{R} dans \mathbb{R} , on en déduit que X décrit \mathbb{R} tout entier, et ainsi

(C) est la parabole d'équation $Y = X^2 + 4X + 4$ dans le repère

résolution 6

- On a noté (x,y) les coordonnées dans le repère $\mathcal{R}(0,\vec{i},\vec{j})$.

- Notons (X,Y) les coordonnées dans le repère .

- La matrice de passage de la base (\vec{i}, \vec{j}) à la base (\vec{I}, \vec{J}) est $P = \begin{pmatrix} - \\ \end{pmatrix}$

Comme cette matrice est la matrice de passage d'une base orthonormée à une base orthonormée, on sait que P est une matrice orthogonale (et donc $P^{-1} = {}^tP$)

- La formule de changement de repère par changement de base donne

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} - \\ \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{X - Y}{\sqrt{2}} \\ \frac{X + Y}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

- En substituant cela donne

$$y = \sin(x + y) \iff \frac{X + Y}{\sqrt{2}} = \sin(X) \iff Y = -X + \sin(X)$$

- Conclusion: l'équation cartésienne de (C) dans est $Y = -X + \sin(X)$

résolution 7

- Il s'agit de faire deux changements de repère successifs.

- Notons:

- (x,y) les coordonnées dans le repère $\mathcal{R}(0, \vec{i}, \vec{j})$
- (x_1, y_1) les coordonnées dans le repère $\mathcal{R}(\Omega, \vec{i}, \vec{j})$
- (X, Y) les coordonnées dans le repère

- La formule de changement de repère par simple changement d'origine donne

$$\begin{cases} x_1 &= x - 1 \\ y_1 &= y - 0 \end{cases}$$

- La matrice de passage de la base (\vec{i}, \vec{j}) à la base (\vec{I}, \vec{J}) est $P = \begin{pmatrix} & - \\ & \end{pmatrix}$

- La formule de changement de repère par changement de base donne

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} & - \\ & \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{X - Y}{\sqrt{2}} \\ \frac{X + Y}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

- On en déduit ainsi que

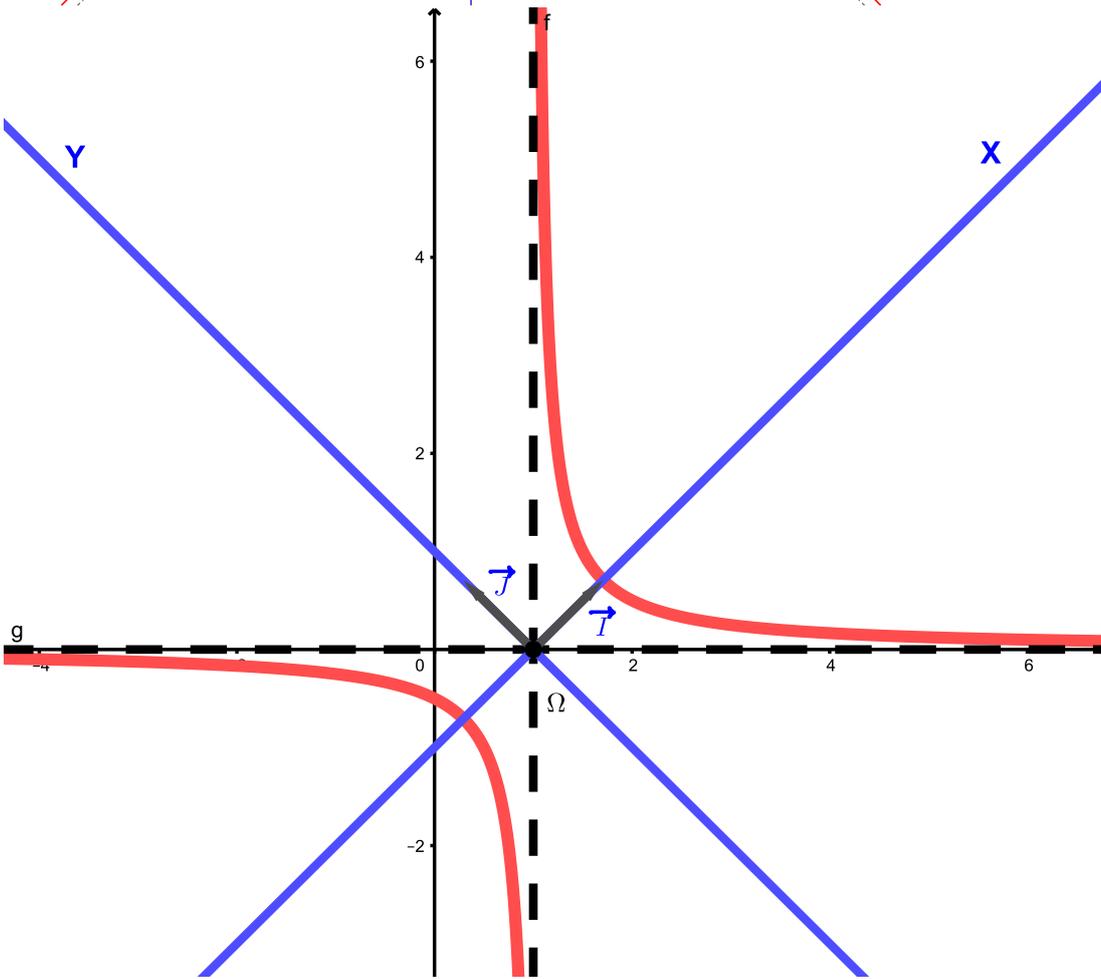
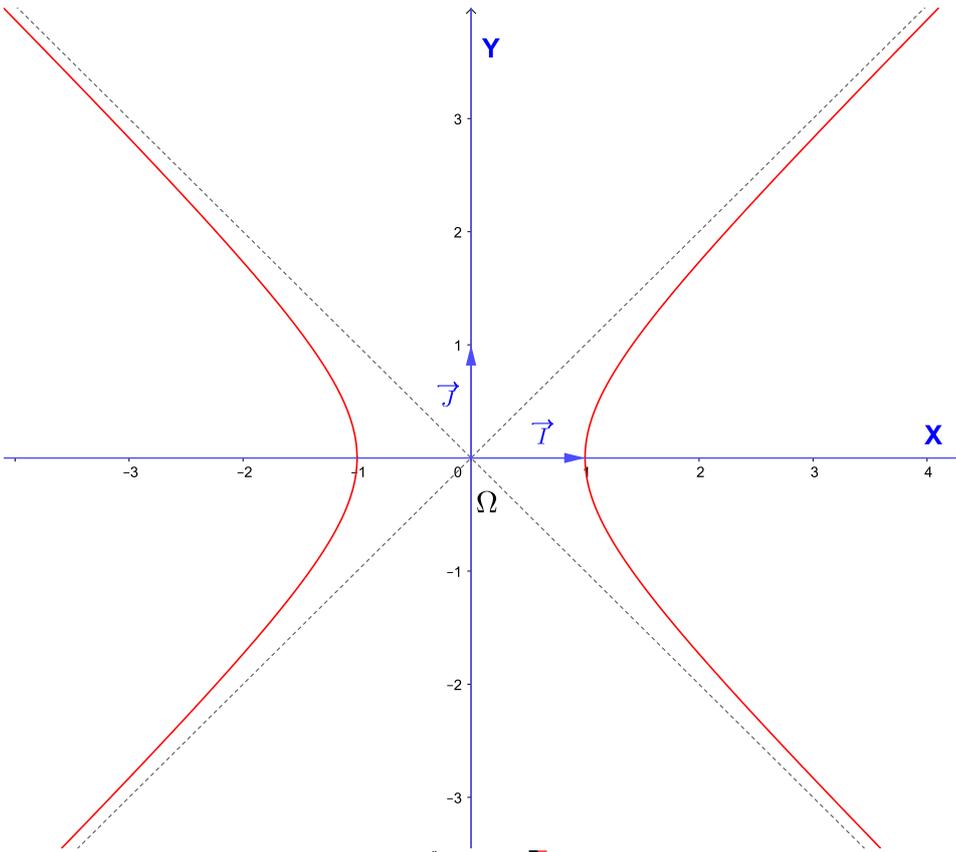
$$\begin{cases} x &= 1 + \frac{X - Y}{\sqrt{2}} \\ y &= 0 + \frac{X + Y}{\sqrt{2}} \end{cases}$$

- En substituant, cela donne

$$2xy - 2y - 1 = \dots = X^2 - Y^2 - 1 = 0$$

Conclusion: l'équation de \mathcal{C} dans est $X^2 - Y^2 = 1$

- remarque: on reconnaît l'équation cartésienne d'une hyperbole (équilatère)!



résolution 8

résolution 9