

Equations de droites et de cercles

Dans tout le chapitre, on se placera dans le plan muni d'un repère orthonormé.

I. Rappels sur les équations de droites

Définition

On appelle **équation de droite** (ou plus généralement équation de courbe) toute équation d'inconnues x et y dont l'ensemble des solutions est exactement l'ensemble des coordonnées $(x; y)$ des points de la droite (ou de la courbe).

I. Rappels sur les équations de droites

Définition

On appelle **équation de droite** (ou plus généralement équation de courbe) toute équation d'inconnues x et y dont l'ensemble des solutions est exactement l'ensemble des coordonnées $(x; y)$ des points de la droite (ou de la courbe).

Conséquence

Un point de coordonnées $(x_0; y_0)$ appartient donc à la droite (ou la courbe) si et seulement si $(x_0; y_0)$ est solution de l'équation.

I. Rappels sur les équations de droites

Propriété-Définition

Une droite admet une équation de la forme

$$y = ax + b \quad \text{ou} \quad x = c \quad (a, b, c \text{ réels})$$

I. Rappels sur les équations de droites

Propriété-Définition

Une droite admet une équation de la forme

$$y = ax + b \quad \text{ou} \quad x = c \quad (a, b, c \text{ réels})$$

Cette équation est appelée **l'équation réduite de la droite**.

Remarques

- Une droite admet une équation réduite de la forme $x = c$ si et seulement si elle est parallèle à l'axe des ordonnées. Cela correspond à une droite dont tous les points ont pour abscisse c .

I. Rappels sur les équations de droites

Remarques

- Une droite admet une équation réduite de la forme $x = c$ si et seulement si elle est parallèle à l'axe des ordonnées. Cela correspond à une droite dont tous les points ont pour abscisse c .
- Dans le cas où l'équation réduite de la droite est du type $y = ax + b$, a est appelé le **coefficient directeur** de la droite

I. Rappels sur les équations de droites

Remarques

- Une droite admet une équation réduite de la forme $x = c$ si et seulement si elle est parallèle à l'axe des ordonnées. Cela correspond à une droite dont tous les points ont pour abscisse c .
- Dans le cas où l'équation réduite de la droite est du type $y = ax + b$, a est appelé le **coefficient directeur** de la droite et b **l'ordonnée à l'origine**.

I. Rappels sur les équations de droites

Propriété

Soient d et d' deux droites d'équations respectives $y = ax + b$ et $y = a'x + b$.

$$d // d' \quad \text{si et seulement si} \quad a = a'$$

Définition

Un vecteur *non nul* \vec{u} est un **vecteur directeur** d'une droite Δ si et seulement si pour tous les points A et B appartenant à Δ , \vec{u} est colinéaire à \overrightarrow{AB} .

II. Droites et parallélisme

Définition

Un vecteur *non nul* \vec{u} est un **vecteur directeur** d'une droite Δ si et seulement si pour tous les points A et B appartenant à Δ , \vec{u} est colinéaire à \overrightarrow{AB} .

Remarque

\vec{u} est un vecteur directeur de Δ si et seulement si \vec{u} et Δ ont la même direction.

II. Droites et parallélisme

Propriété

Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs, \vec{u} non nul.

\vec{u} et \vec{v} sont colinéaires si et seulement si il existe un réel k tel que

$$\vec{v} = k\vec{u}$$

Définition

Soient les vecteurs $\vec{u} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} a' \\ b' \end{pmatrix}$.

Le **déterminant** des vecteurs \vec{u} et \vec{v} est le *réel*, noté $\det(\vec{u}, \vec{v})$, valant

$$\det(\vec{u}, \vec{v}) = ab' - a'b$$

II. Droites et parallélisme

Propriété

Soient les vecteurs $\vec{u} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} a' \\ b' \end{pmatrix}$.

\vec{u} et \vec{v} sont colinéaires si et seulement si $\det(\vec{u}, \vec{v}) = 0$.

II. Droites et parallélisme

Conséquence

Si Δ est une droite passant par le point $A(x_A; y_A)$ et admettant le vecteur $\vec{u} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ pour vecteur directeur alors

$M(x; y) \in \Delta$ si et seulement si $\overrightarrow{AM} \begin{pmatrix} x - x_A \\ y - y_A \end{pmatrix}$ et $\vec{u} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ sont colinéaires

II. Droites et parallélisme

Conséquence

Si Δ est une droite passant par le point $A(x_A; y_A)$ et admettant le vecteur $\vec{u} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ pour vecteur directeur alors

$M(x; y) \in \Delta$ si et seulement si $\overrightarrow{AM} \begin{pmatrix} x - x_A \\ y - y_A \end{pmatrix}$ et $\vec{u} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ sont colinéaires

ce qui équivaut à $\det(\overrightarrow{AM}, \vec{u}) = (x - x_A) \times b - a(y - y_A) = 0$.

II. Droites et parallélisme

Conséquence

Si Δ est une droite passant par le point $A(x_A; y_A)$ et admettant le vecteur $\vec{u} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ pour vecteur directeur alors

$M(x; y) \in \Delta$ si et seulement si $\overrightarrow{AM} \begin{pmatrix} x - x_A \\ y - y_A \end{pmatrix}$ et $\vec{u} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ sont colinéaires

ce qui équivaut à $\det(\overrightarrow{AM}, \vec{u}) = (x - x_A) \times b - a(y - y_A) = 0$.

En développant et réduisant le membre de gauche, on obtient une nouvelle équation caractérisant la droite Δ .

Propriété-Définition

Pour toute droite d du plan, il existe trois réels a , b et c ($(a, b) \neq (0, 0)$) tels que

$M(x; y) \in d$ si et seulement si $ax + by + c = 0$.

Propriété-Définition

Pour toute droite d du plan, il existe trois réels a , b et c ($(a, b) \neq (0, 0)$) tels que

$M(x; y) \in d$ si et seulement si $ax + by + c = 0$.

L'équation $ax + by + c = 0$ est alors une **équation cartésienne** de la droite d .

II. Droites et parallélisme

Exemple

Soient les points $A(6; 2)$ et $B(-1; 3)$.

Déterminer une équation cartésienne de la droite (AB) .

II. Droites et parallélisme

Exemple

Soient les points $A(6; 2)$ et $B(-1; 3)$.

Déterminer une équation cartésienne de la droite (AB) .

Le vecteur $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -1 - 6 \\ 3 - 2 \end{pmatrix}$ est un vecteur directeur de la droite (AB) . On en déduit que

II. Droites et parallélisme

Exemple

Soient les points $A(6; 2)$ et $B(-1; 3)$.

Déterminer une équation cartésienne de la droite (AB) .

Le vecteur $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -1 - 6 \\ 3 - 2 \end{pmatrix}$ est un vecteur directeur de la droite (AB) . On en déduit que

$M(x; y) \in (AB)$ si et seulement si $\overrightarrow{AM} \begin{pmatrix} x - 6 \\ y - 2 \end{pmatrix}$ et $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -7 \\ 1 \end{pmatrix}$ sont colinéaires

II. Droites et parallélisme

Exemple

Soient les points $A(6; 2)$ et $B(-1; 3)$.

Déterminer une équation cartésienne de la droite (AB) .

Le vecteur $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -1 - 6 \\ 3 - 2 \end{pmatrix}$ est un vecteur directeur de la droite (AB) . On en déduit que

$M(x; y) \in (AB)$ si et seulement si $\overrightarrow{AM} \begin{pmatrix} x - 6 \\ y - 2 \end{pmatrix}$ et $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -7 \\ 1 \end{pmatrix}$ sont colinéaires

ce qui équivaut à $\det(\overrightarrow{AM}, \overrightarrow{AB}) = 1 \times (x - 6) - (-7)(y - 2) = 0$

II. Droites et parallélisme

Exemple

Soient les points $A(6; 2)$ et $B(-1; 3)$.

Déterminer une équation cartésienne de la droite (AB) .

Le vecteur $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -1 - 6 \\ 3 - 2 \end{pmatrix}$ est un vecteur directeur de la droite (AB) . On en déduit que

$M(x; y) \in (AB)$ si et seulement si $\overrightarrow{AM} \begin{pmatrix} x - 6 \\ y - 2 \end{pmatrix}$ et $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -7 \\ 1 \end{pmatrix}$ sont colinéaires

ce qui équivaut à $\det(\overrightarrow{AM}, \overrightarrow{AB}) = 1 \times (x - 6) - (-7)(y - 2) = 0$

ce qui équivaut à $x - 6 + 7y - 14 = 0$

II. Droites et parallélisme

Exemple

Soient les points $A(6; 2)$ et $B(-1; 3)$.

Déterminer une équation cartésienne de la droite (AB) .

Le vecteur $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -1 - 6 \\ 3 - 2 \end{pmatrix}$ est un vecteur directeur de la droite (AB) . On en déduit que

$M(x; y) \in (AB)$ si et seulement si $\overrightarrow{AM} \begin{pmatrix} x - 6 \\ y - 2 \end{pmatrix}$ et $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -7 \\ 1 \end{pmatrix}$ sont colinéaires

ce qui équivaut à $\det(\overrightarrow{AM}, \overrightarrow{AB}) = 1 \times (x - 6) - (-7)(y - 2) = 0$

ce qui équivaut à $x - 6 + 7y - 14 = 0$ ce qui équivaut à $x + 7y - 20 = 0$.

II. Droites et parallélisme

Une équation cartésienne de la droite (AB) est donc

$$(AB) : x + 7y - 20 = 0$$

II. Droites et parallélisme

Propriété

Soient a, b, c, a', b', c' six réels $(a, b) \neq (0, 0)$ et $(a', b') \neq (0, 0)$.

Soit d et d' deux droites telles que

$$d : ax + by + c = 0 \quad \text{et} \quad d' : a'x + b'y + c' = 0$$

$$d // d' \text{ si et seulement si } ab' - a'b = 0.$$

Propriété

Soient a, b et c trois réels ($(a, b) \neq (0, 0)$).

L'ensemble des points $M(x; y)$ vérifiant l'équation $ax + by + c = 0$ est une droite.

Définition

Un vecteur non nul \vec{n} est **normal** à une droite Δ si et seulement si il est orthogonal à tous les vecteurs directeurs de Δ .

Définition

Un vecteur non nul \vec{n} est **normal** à une droite Δ si et seulement si il est orthogonal à tous les vecteurs directeurs de Δ .

Remarque

Un vecteur normal à une droite a donc sa direction orthogonale à la direction de la droite.

III. Droites et orthogonalité

Propriété

Soient Δ une droite, A un point de cette droite et \vec{n} un vecteur normal à cette droite. Alors, pour tout point M ,

$$M \in \Delta \text{ si et seulement si } \overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$$

III. Droites et orthogonalité

Propriété

Soient Δ une droite, A un point de cette droite et \vec{n} un vecteur normal à cette droite. Alors, pour tout point M ,

$$M \in \Delta \text{ si et seulement si } \overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$$

Conséquence

Soient $A(x_A; y_A)$ un point de la droite Δ et $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ un vecteur normal à Δ . Alors, on peut obtenir une équation cartésienne de la droite Δ en considérant $M(x; y)$ et en utilisant la propriété ci-dessus.

III. Droites et orthogonalité

Exemple

Soit la droite Δ passant par le point $A(-3; 6)$ et admettant le vecteur $\vec{n} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ comme vecteur normal.

Déterminer une équation cartésienne de la droite Δ .

III. Droites et orthogonalité

Exemple

Soit la droite Δ passant par le point $A(-3; 6)$ et admettant le vecteur $\vec{n} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ comme vecteur normal.

Déterminer une équation cartésienne de la droite Δ .

$M(x; y) \in \Delta$ si et seulement si $\overrightarrow{AM} \begin{pmatrix} x + 3 \\ y - 6 \end{pmatrix}$ et $\vec{n} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ sont orthogonaux.

III. Droites et orthogonalité

Exemple

Soit la droite Δ passant par le point $A(-3; 6)$ et admettant le vecteur $\vec{n} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ comme vecteur normal.

Déterminer une équation cartésienne de la droite Δ .

$M(x; y) \in \Delta$ si et seulement si $\overrightarrow{AM} \begin{pmatrix} x + 3 \\ y - 6 \end{pmatrix}$ et $\vec{n} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ sont orthogonaux.

Ce qui équivaut à $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$ ou encore,

III. Droites et orthogonalité

Exemple

Soit la droite Δ passant par le point $A(-3; 6)$ et admettant le vecteur $\vec{n} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ comme vecteur normal.

Déterminer une équation cartésienne de la droite Δ .

$M(x; y) \in \Delta$ si et seulement si $\overrightarrow{AM} \begin{pmatrix} x + 3 \\ y - 6 \end{pmatrix}$ et $\vec{n} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ sont orthogonaux.

Ce qui équivaut à $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$ ou encore,

$$2(x + 3) - (y - 6) = 0$$

ou encore,

III. Droites et orthogonalité

Exemple

Soit la droite Δ passant par le point $A(-3; 6)$ et admettant le vecteur $\vec{n} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ comme vecteur normal.

Déterminer une équation cartésienne de la droite Δ .

$M(x; y) \in \Delta$ si et seulement si $\overrightarrow{AM} \begin{pmatrix} x + 3 \\ y - 6 \end{pmatrix}$ et $\vec{n} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ sont orthogonaux.

Ce qui équivaut à $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$ ou encore,

$$2(x + 3) - (y - 6) = 0$$

ou encore,

$$2x - y + 12 = 0$$

Propriété

Soient a, b et c trois réels ($(a, b) \neq (0, 0)$). Si Δ admet pour équation cartésienne l'équation $ax + by + c = 0$ alors le vecteur $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ est un vecteur normal à Δ .

IV. Equations de cercles

Propriété

Soit le point $\Omega(x_\Omega; y_\Omega)$. Soit R un réel positif.

Le cercle de centre Ω et de rayon R admet pour équation

$$(x - x_\Omega)^2 + (y - y_\Omega)^2 = R^2$$

IV. Equations de cercles

Propriété

Soit le point $\Omega(x_\Omega; y_\Omega)$. Soit R un réel positif.

Le cercle de centre Ω et de rayon R admet pour équation

$$(x - x_\Omega)^2 + (y - y_\Omega)^2 = R^2$$

Preuve

Soit \mathcal{C} le cercle de centre Ω et de rayon R .

IV. Equations de cercles

Propriété

Soit le point $\Omega(x_\Omega; y_\Omega)$. Soit R un réel positif.

Le cercle de centre Ω et de rayon R admet pour équation

$$(x - x_\Omega)^2 + (y - y_\Omega)^2 = R^2$$

Preuve

Soit \mathcal{C} le cercle de centre Ω et de rayon R .

$M(x; y) \in \mathcal{C}$ si et seulement si $\Omega M = R$.

IV. Equations de cercles

Propriété

Soit le point $\Omega(x_\Omega; y_\Omega)$. Soit R un réel positif.

Le cercle de centre Ω et de rayon R admet pour équation

$$(x - x_\Omega)^2 + (y - y_\Omega)^2 = R^2$$

Preuve

Soit \mathcal{C} le cercle de centre Ω et de rayon R .

$M(x; y) \in \mathcal{C}$ si et seulement si $\Omega M = R$.

Comme il s'agit de longueurs, cela équivaut à $\Omega M^2 = R^2$.

IV. Equations de cercles

Propriété

Soit le point $\Omega(x_\Omega; y_\Omega)$. Soit R un réel positif.

Le cercle de centre Ω et de rayon R admet pour équation

$$(x - x_\Omega)^2 + (y - y_\Omega)^2 = R^2$$

Preuve

Soit \mathcal{C} le cercle de centre Ω et de rayon R .

$M(x; y) \in \mathcal{C}$ si et seulement si $\Omega M = R$.

Comme il s'agit de longueurs, cela équivaut à $\Omega M^2 = R^2$.

Or, dans un repère orthonormé, on a :

$$\Omega M^2 = (x - x_\Omega)^2 + (y - y_\Omega)^2$$

IV. Equations de cercles

Propriété

Soit le point $\Omega(x_\Omega; y_\Omega)$. Soit R un réel positif.

Le cercle de centre Ω et de rayon R admet pour équation

$$(x - x_\Omega)^2 + (y - y_\Omega)^2 = R^2$$

Preuve

Soit \mathcal{C} le cercle de centre Ω et de rayon R .

$M(x; y) \in \mathcal{C}$ si et seulement si $\Omega M = R$.

Comme il s'agit de longueurs, cela équivaut à $\Omega M^2 = R^2$.

Or, dans un repère orthonormé, on a :

$$\Omega M^2 = (x - x_\Omega)^2 + (y - y_\Omega)^2$$

D'où le résultat.

IV. Equations de cercles

Application

Si on considère un cercle \mathcal{C} d'équation

$$x^2 + ax + y^2 + by + c = 0$$

alors, pour déterminer le centre et le rayon de ce cercle, on peut :

IV. Equations de cercles

Application

Si on considère un cercle \mathcal{C} d'équation

$$x^2 + ax + y^2 + by + c = 0$$

alors, pour déterminer le centre et le rayon de ce cercle, on peut :

- ★ Remplacer les expressions $x^2 + ax$ et $y^2 + by$ par leurs formes canoniques.

IV. Equations de cercles

Application

Si on considère un cercle \mathcal{C} d'équation

$$x^2 + ax + y^2 + by + c = 0$$

alors, pour déterminer le centre et le rayon de ce cercle, on peut :

- ★ Remplacer les expressions $x^2 + ax$ et $y^2 + by$ par leurs formes canoniques.
- ★ Se ramener à une équation de la forme $(x - x_\Omega)^2 + (y - y_\Omega)^2 = R^2$.

IV. Equations de cercles

Exemple

Soit le cercle \mathcal{C} d'équation $x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 = 0$.
Déterminer le centre et le rayon de \mathcal{C} .

IV. Equations de cercles

Exemple

Soit le cercle \mathcal{C} d'équation $x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 = 0$.

Déterminer le centre et le rayon de \mathcal{C} .

$$x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 = (x - 2)^2 - 4$$

IV. Equations de cercles

Exemple

Soit le cercle \mathcal{C} d'équation $x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 = 0$.
Déterminer le centre et le rayon de \mathcal{C} .

$$x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 = (x - 2)^2 - 4 + (y + 1)^2 - 1$$

IV. Equations de cercles

Exemple

Soit le cercle \mathcal{C} d'équation $x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 = 0$.

Déterminer le centre et le rayon de \mathcal{C} .

$$x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 = (x - 2)^2 - 4 + (y + 1)^2 - 1 + 2 =$$

IV. Equations de cercles

Exemple

Soit le cercle \mathcal{C} d'équation $x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 = 0$.

Déterminer le centre et le rayon de \mathcal{C} .

$$\begin{aligned}x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 &= (x - 2)^2 - 4 + (y + 1)^2 - 1 + 2 = \\(x - 2)^2 + (y + 1)^2 - 3 &= (x - 2)^2 + (y - (-1))^2 - 3.\end{aligned}$$

IV. Equations de cercles

Exemple

Soit le cercle \mathcal{C} d'équation $x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 = 0$.

Déterminer le centre et le rayon de \mathcal{C} .

$$x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 = (x - 2)^2 - 4 + (y + 1)^2 - 1 + 2 =$$

$$(x - 2)^2 + (y + 1)^2 - 3 = (x - 2)^2 + (y - (-1))^2 - 3.$$

Donc, \mathcal{C} admet pour équation $(x - 2)^2 + (y - (-1))^2 - 3 = 0$

IV. Equations de cercles

Exemple

Soit le cercle \mathcal{C} d'équation $x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 = 0$.

Déterminer le centre et le rayon de \mathcal{C} .

$$\begin{aligned}x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 &= (x - 2)^2 - 4 + (y + 1)^2 - 1 + 2 = \\(x - 2)^2 + (y + 1)^2 - 3 &= (x - 2)^2 + (y - (-1))^2 - 3.\end{aligned}$$

Donc, \mathcal{C} admet pour équation $(x - 2)^2 + (y - (-1))^2 - 3 = 0$ ou encore $(x - 2)^2 + (y - (-1))^2 = 3$

IV. Equations de cercles

Exemple

Soit le cercle \mathcal{C} d'équation $x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 = 0$.

Déterminer le centre et le rayon de \mathcal{C} .

$$x^2 - 4x + y^2 + 2y + 2 = (x - 2)^2 - 4 + (y + 1)^2 - 1 + 2 =$$

$$(x - 2)^2 + (y + 1)^2 - 3 = (x - 2)^2 + (y - (-1))^2 - 3.$$

Donc, \mathcal{C} admet pour équation $(x - 2)^2 + (y - (-1))^2 - 3 = 0$ ou encore $(x - 2)^2 + (y - (-1))^2 = 3$

donc \mathcal{C} est le cercle de centre $\Omega(2; -1)$ et de rayon $\sqrt{3}$.

IV. Equations de cercles

Remarque

Attention !!! Toutes les équations du type $x^2 + y^2 + ax + by + c = 0$ ne sont pas des équations de cercles.

IV. Equations de cercles

Remarque

Attention !!! Toutes les équations du type $x^2 + y^2 + ax + by + c = 0$ ne sont pas des équations de cercles.

Exemple

Considérons l'équation $x^2 + y^2 + 2x + 6y + 11 = 0$.

IV. Equations de cercles

Remarque

Attention !!! Toutes les équations du type $x^2 + y^2 + ax + by + c = 0$ ne sont pas des équations de cercles.

Exemple

Considérons l'équation $x^2 + y^2 + 2x + 6y + 11 = 0$.

$$x^2 + y^2 + 2x + 6y$$

IV. Equations de cercles

Remarque

Attention !!! Toutes les équations du type $x^2 + y^2 + ax + by + c = 0$ ne sont pas des équations de cercles.

Exemple

Considérons l'équation $x^2 + y^2 + 2x + 6y + 11 = 0$.

$$x^2 + y^2 + 2x + 6y = (x+1)^2 - 1 + (y+3)^2 - 9$$

IV. Equations de cercles

Remarque

Attention !!! Toutes les équations du type $x^2 + y^2 + ax + by + c = 0$ ne sont pas des équations de cercles.

Exemple

Considérons l'équation $x^2 + y^2 + 2x + 6y + 11 = 0$.

$x^2 + y^2 + 2x + 6y = (x+1)^2 - 1 + (y+3)^2 - 9 = (x+1)^2 + (y+3)^2 - 10$
donc,

IV. Equations de cercles

Remarque

Attention !!! Toutes les équations du type $x^2 + y^2 + ax + by + c = 0$ ne sont pas des équations de cercles.

Exemple

Considérons l'équation $x^2 + y^2 + 2x + 6y + 11 = 0$.

$$x^2 + y^2 + 2x + 6y = (x+1)^2 - 1 + (y+3)^2 - 9 = (x+1)^2 + (y+3)^2 - 10$$

donc,

l'équation $x^2 + y^2 + 2x + 6y + 11 = 0$ équivaut à

$$(x+1)^2 + (y+3)^2 - 10 + 11 = 0$$

IV. Equations de cercles

Remarque

Attention !!! Toutes les équations du type $x^2 + y^2 + ax + by + c = 0$ ne sont pas des équations de cercles.

Exemple

Considérons l'équation $x^2 + y^2 + 2x + 6y + 11 = 0$.

$$x^2 + y^2 + 2x + 6y = (x+1)^2 - 1 + (y+3)^2 - 9 = (x+1)^2 + (y+3)^2 - 10$$

donc,

l'équation $x^2 + y^2 + 2x + 6y + 11 = 0$ équivaut à

$$(x+1)^2 + (y+3)^2 - 10 + 11 = 0$$

ce qui équivaut à $(x+1)^2 + (y+3)^2 = -1$.

IV. Equations de cercles

Remarque

Attention !!! Toutes les équations du type $x^2 + y^2 + ax + by + c = 0$ ne sont pas des équations de cercles.

Exemple

Considérons l'équation $x^2 + y^2 + 2x + 6y + 11 = 0$.

$$x^2 + y^2 + 2x + 6y = (x+1)^2 - 1 + (y+3)^2 - 9 = (x+1)^2 + (y+3)^2 - 10$$

donc,

l'équation $x^2 + y^2 + 2x + 6y + 11 = 0$ équivaut à

$$(x+1)^2 + (y+3)^2 - 10 + 11 = 0$$

ce qui équivaut à $(x+1)^2 + (y+3)^2 = -1$.

Cette équation n'a aucune solution, il ne s'agit donc pas d'une équation de cercle.