

1 Equations différentielles à coefficients constants

Révisons du programme précédent

2 Géométrie plane

2.1 Généralités sur les vecteurs

- Rappels sur les vecteurs(définition géométrique, norme, vecteurs colinéaires)
- Rappels sur les bases et repères(changement de base)
- Formules sur les coordonnées de vecteurs(coordonnées de \overrightarrow{AB} , coordonnées de $k\overrightarrow{u}$, de $\overrightarrow{u} + \overrightarrow{v}$)
- Produit scalaire dans le plan : définition géométrique puis formule avec les coordonnées dans un repère orthonormé.
- Orthogonalité et détermination d'angle non orienté
- Déterminant dans le plan : définition géométrique(avec le sinus et l'aire d'un parallélogramme) puis formule avec les coordonnées dans un repère orthonormé.
- Lien avec la colinéarité et détermination d'angle orienté.

2.2 Equations de droites dans le plan

- Définition d'une droite à partir
 - d'un point et d'un vecteur directeur
 - de deux points
 - d'un point et d'un vecteur normal
- Système d'équations paramétriques d'une droite dans le plan(obtenu à partir d'un vecteur directeur)
- Equation cartésienne d'une droite dans le plan(obtenu à partir d'un vecteur normal ou d'un vecteur directeur)