

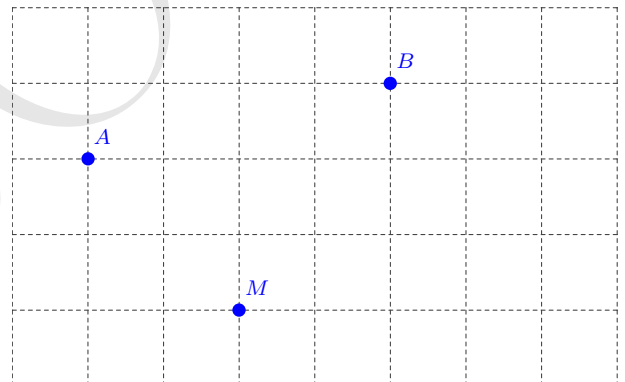
## 1 Notion de vecteurs

### 1.1 Premières définitions

**Définition.**

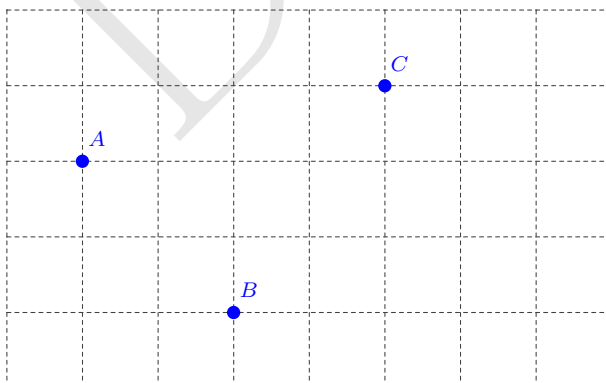
- On dit que la translation qui transforme A en B est la translation de vecteur  $\overrightarrow{AB}$
- Un vecteur  $\overrightarrow{AB}$  est défini par sa direction, la droite (AB), son sens, de A vers B et sa norme, notée  $\|\overrightarrow{AB}\|$  qui correspond à la longueur AB.
- On appelle origine de  $\overrightarrow{AB}$  le point A et extrémité du vecteur  $\overrightarrow{AB}$  le point B.
- Deux vecteurs sont égaux si et seulement s'ils ont même direction, même sens et même norme.

Dans le graphique ci-contre, tracer M' image de M par la translation qui transforme A en B



*Exemple.*

Tracer le point D tel que  $\overrightarrow{CD} = \overrightarrow{AB}$

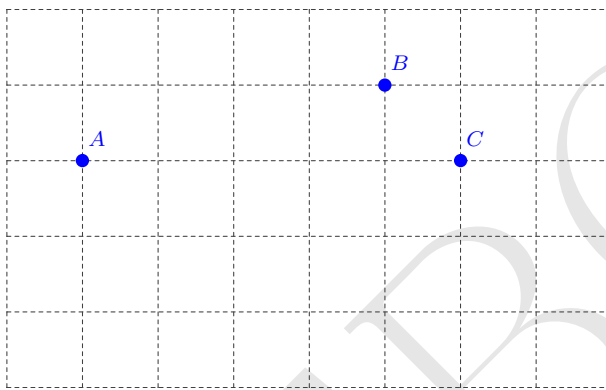


**Propriété.**

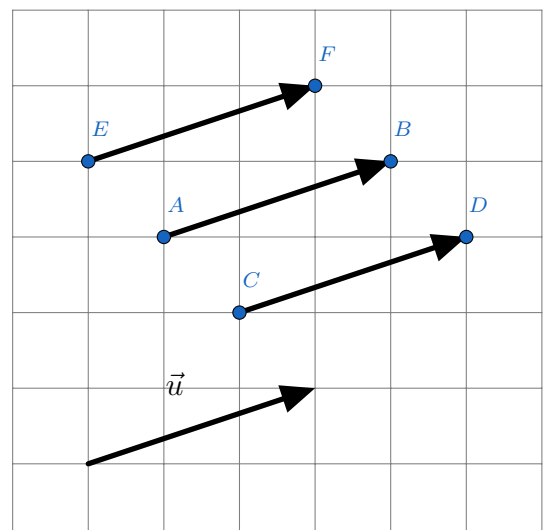
- ABCD est un parallélogramme si et seulement si  $\vec{AB} = \vec{DC}$
- I est milieu de [AB] si et seulement si  $\vec{AI} = \vec{IB}$
- Le vecteur  $\vec{AA}$  est appelé vecteur nul et se note  $\vec{0}$
- Le vecteur opposé au vecteur  $\vec{AB}$  est le vecteur de même direction, de même norme mais de sens opposé. On le note  $\vec{BA}$  ou  $-\vec{AB}$

*Exemple.*

Tracer le point D tel que  $\vec{CD} = -\vec{AB}$

**Propriété.**

Des vecteurs égaux sont les représentants d'un même vecteur. On peut convenir de l'appeler  $\vec{u}$ .



$$\vec{AB} = \vec{CD} = \vec{EF} = \vec{u}$$

## 1.2 Coordonnées

### Définition.

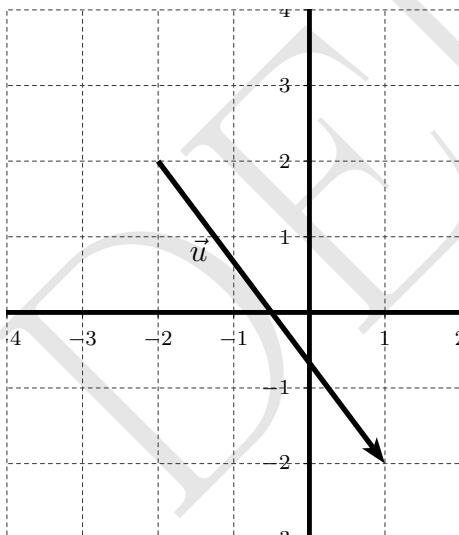
- On appelle base  $(\vec{i}; \vec{j})$ , deux vecteurs  $\vec{i}$  et  $\vec{j}$  qui n'ont pas la même direction . .
- $(\vec{i}; \vec{j})$  est une base orthonormée si les directions des vecteurs sont perpendiculaires et si la norme des vecteurs est égale à 1 .
- On appelle repère orthonormé tout triplet  $(O; \vec{i}; \vec{j})$  avec  $(\vec{i}; \vec{j})$  une base orthonormée . L'axe des abscisses est la droite direction de  $\vec{i}$  et l'axe des ordonnées est la droite direction de  $\vec{j}$ . O est l'origine du repère .

### Propriété.

Soit  $\vec{u}$  un vecteur et  $(\vec{i}; \vec{j})$  une base . Alors il existe un unique couple  $(x;y)$  de réels tels que  $\vec{u} = x\vec{i} + y\vec{j}$  . On dit que  $(x;y)$  sont les coordonnées de  $\vec{u}$  . L'abscisse est x et l'ordonnée est y .

### Exemple.

Donner les coordonnées de  $\vec{u}$  et tracer un représentant  $\vec{v}$  de coordonnées  $(2;3)$



### Définition.

Soit un point A tel que  $\vec{OA} = x\vec{i} + y\vec{j}$  . On dit que les coordonnées de A sont  $(x;y)$  .

### Propriété.

Soient  $A(x_A; y_A)$  et  $B(x_B; y_B)$  . Les coordonnées du vecteur  $\vec{AB}$  sont  $(x_B - x_A; y_B - y_A)$

★★

## Chapitre 6 : Vecteurs

★★

Si  $\vec{u}(x; y)$  et  $\vec{v}(x'; y')$  alors :  $\vec{u} = \vec{v} \iff x = x'$  et  $y = y'$

*Exemple.*

On donne  $A(5; 7)$  et  $B(3; 4)$ . Déterminer les coordonnées de  $\overrightarrow{AB}$

**Propriété.**

Soient  $A(x_A; y_A)$  et  $B(x_B; y_B)$ . Alors la distance  $AB = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2}$

*Exemple.*

On donne  $A(2; 8)$  et  $B(6; 4)$ . Calculer la distance  $AB$ .

**Propriété.**

Soient  $A(x_A; y_A)$  et  $B(x_B; y_B)$ .

Alors le milieu du segment  $[AB]$  a pour coordonnées  $\left(\frac{x_A + x_B}{2}; \frac{y_A + y_B}{2}\right)$

*Exemple.*

On donne  $A(2; 8)$  et  $B(6; 4)$ . Déterminer les coordonnées de  $I$  milieu de  $[AB]$ .

*Exemple.*

On donne  $A(1; 7)$ ,  $B(3; 5)$ ,  $C(2; 4)$  et  $D(0; 6)$ . Montrer que  $ABCD$  est un parallélogramme par deux méthodes différentes

### 1.3 Somme

#### Définition.

La somme de deux vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ , notée  $\vec{u} + \vec{v}$ , est le vecteur correspondant à la translation de vecteur  $\vec{u}$  composée avec la translation de vecteur  $\vec{v}$ .

#### Propriété.

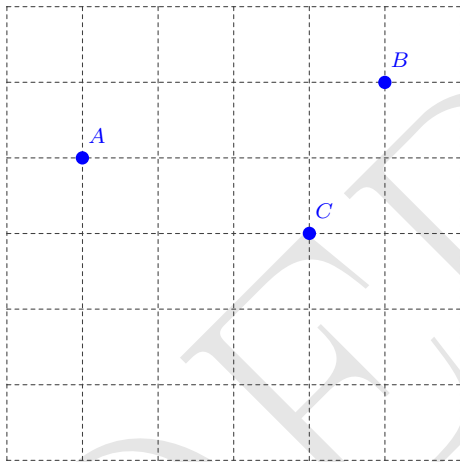
- Relation de Chasles :  $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} = \overrightarrow{AC}$
- ABCD est un parallélogramme si et seulement si  $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AD} = \overrightarrow{AC}$

*Exemple.*

Simplifier l'expression suivante :  $\overrightarrow{AB} - \overrightarrow{BC} + \overrightarrow{BD}$

*Exemple.*

Tracer le point D tel que  $\overrightarrow{AD} = \overrightarrow{BC} + \overrightarrow{AC}$



#### Propriété.

- Si  $\vec{u}(x; y)$  et  $\vec{v}(x'; y')$  alors :  $\vec{u} + \vec{v}(x + x'; y + y')$
- $\vec{u} + \vec{v} = \vec{v} + \vec{u}$
- $(\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w} = \vec{u} + (\vec{v} + \vec{w})$
- $\vec{u} + \vec{0} = \vec{u}$
- $\vec{u} + (-\vec{u}) = \vec{0}$
- $\vec{u} - \vec{v} = \vec{u} + (-\vec{v})$

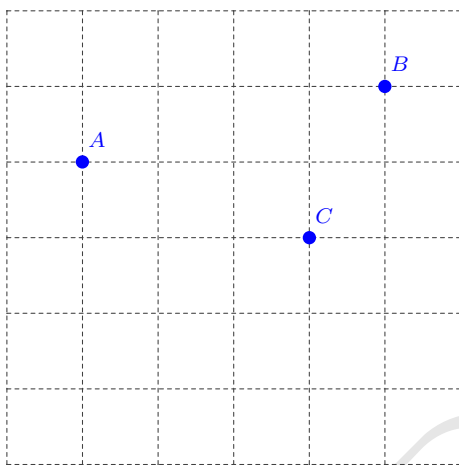
## 1.4 Produit par un réel

### Définition.

Soit  $\vec{u}$  un vecteur et soit  $k$  un réel . Le vecteur obtenu  $k\vec{u}$  a même direction que  $\vec{u}$  , même sens si  $k > 0$  , sens contraire si  $k < 0$  et pour norme  $|k| \times \|\vec{u}\|$

*Exemple.*

Tracer le point D tel que  $\overrightarrow{CD} = -\frac{1}{2}\overrightarrow{AB}$



### Propriété.

- Si  $\vec{u}(x; y)$  et  $\vec{v}(x'; y')$  alors :  $k\vec{u}(kx; ky)$
- $k(\vec{u} + \vec{v}) = k\vec{u} + k\vec{v}$
- $(k + k')\vec{u} = k\vec{u} + k'\vec{u}$
- $k(k'\vec{u}) = kk'\vec{u}$

*Exemple.*

Simplifier :  $5\overrightarrow{AB} - 3\overrightarrow{AB} =$

## 2 Colinéarité

### 2.1 Principe

**Définition.** On dit que deux vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont colinéaires si et seulement s'il existe  $k$  réel tel que  $\vec{u} = k\vec{v}$

**Propriété.**

- (AB) et (CD) sont parallèles si et seulement si  $\vec{AB}$  et  $\vec{CD}$  sont colinéaires
- Les points A , B et C sont alignés si et seulement si les vecteurs  $\vec{AB}$  et  $\vec{AC}$  sont colinéaires .

*Exemple.*

$\vec{u}(2; 7)$  et  $\vec{v}(4; 14)$  sont colinéaires car  $\vec{v} = 2\vec{u}$

### 2.2 Déterminant

**Définition.**

Soient  $\vec{u}(x; y)$  et  $\vec{v}(x'; y')$  .

On appelle déterminant de  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  , et on note  $det(\vec{u}; \vec{v})$  ou  $\begin{vmatrix} x & x' \\ y & y' \end{vmatrix}$  le nombre  $xy' - x'y$

**Propriété.**

Les vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont colinéaires si et seulement si  $det(\vec{u}; \vec{v}) = 0$

*Exemple.*

Soit  $\vec{u}(1; a)$  et  $\vec{v}(t, a+5)$  . Déterminer  $t$  en fonction de  $a$  pour que  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  soient colinéaires .