

## Notion de vecteurs

### Notions

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

### Repères

- 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 .

## Formules

- Soient  $A(x_A; y_A)$  et  $B(x_B; y_B)$  . Les coordonnées du vecteur  $\overrightarrow{AB}$  sont  $(x_B - x_A; y_B - y_A)$
- Si  $\vec{u}(x; y)$  et  $\vec{v}(x'; y')$  alors :  $\vec{u} = \vec{v} \iff x = x'$  et  $y = y'$
- Soient  $A(x_A; y_A)$  et  $B(x_B; y_B)$  . Alors la distance  $AB = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2}$
- Soient  $A(x_A; y_A)$  et  $B(x_B; y_B)$  . Alors le milieu du segment  $[AB]$  a pour coordonnées  $\left(\frac{x_A + x_B}{2}; \frac{y_A + y_B}{2}\right)$
- Si  $\vec{u}(x; y)$  et  $\vec{v}(x'; y')$  alors :  $\vec{u} + \vec{v}(x + x'; y + y')$
- $\vec{u} + \vec{v} = \vec{v} + \vec{u}$
- $(\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w} = \vec{u} + (\vec{v} + \vec{w})$
- $\vec{u} + \vec{0} = \vec{u}$
- $\vec{u} + \overrightarrow{(-u)} = \vec{0}$
- $\vec{u} - \vec{v} = \vec{u} + \overrightarrow{(-v)}$
- 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  $|k| \times \|\vec{u}\|$
- Si  $\vec{u}(x; y)$  et  $\vec{v}(x'; y')$  alors :  $k\vec{u}(kx; ky)$
- $k(\vec{u} + \vec{v}) = k\vec{u} + k\vec{v}$
- $(k + k')\vec{u} = k\vec{u} + k'\vec{u}$
- $k(k'\vec{u}) = kk'\vec{u}$

## Colinéarité

- On dit que deux vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont colinéaires si et seulement s'il existe  $k$  réel tel que  $\vec{u} = k\vec{v}$
- $(AB)$  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 .
- 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  $xy' - x'y$
- Les vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont colinéaires si et seulement si  $\det(\vec{u}; \vec{v}) = 0$