

VECTEURS

Ph DEPRESLE

10 janvier 2017

Table des matières

| | | |
|----------|---|-----------|
| 1 | Notion de vecteur | 2 |
| 1.1 | Vecteur et translation | 2 |
| 1.2 | Vecteur égaux | 2 |
| 1.3 | Vecteur nul | 2 |
| 2 | Coordonnées d'un vecteur dans un repère du plan | 2 |
| 2.1 | Repère du plan | 2 |
| 2.2 | Coordonnées d'un vecteur | 2 |
| 3 | Somme de deux vecteurs | 3 |
| 4 | Produit d'un vecteur par un réel et colinéarité | 4 |
| 5 | Compléments | 6 |
| 5.1 | Caractérisation du milieu d'un segment | 6 |
| 5.2 | Norme d'un vecteur dans un repère orthonormal | 6 |
| 6 | Les exercices | 8 |
| 7 | Les exercices corrigés | 10 |

1 Notion de vecteur

1.1 Vecteur et translation

Définition 1. Soient A et B deux points du plan.

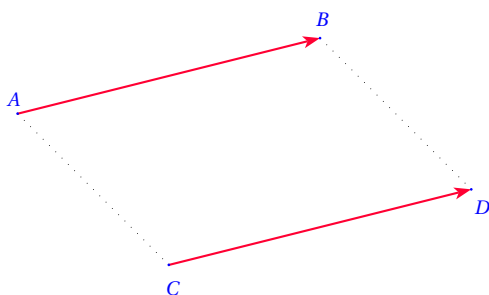
La translation qui transforme A en B associe à tout point C du plan le point D tel que les segments $[AD]$ et $[BC]$ ont le même milieu.

On dit que D est l'image de C par la translation de vecteur \overrightarrow{AB} .

1.2 Vecteur égaux

Définition 2. Soit A, B, C, D quatre points du plan.

Dire que les deux vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{CD} sont égaux signifie qu'ils sont associés à la même translation, donc que les segments $[AD]$ et $[BC]$ ont le même milieu.



Propriétés 1. Soit A, B, C, D quatre points du plan.

Les vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{CD} sont égaux si et seulement si le quadrilatère $ABDC$ est un parallélogramme (éventuellement aplati).

Propriétés 2.

Soit \vec{u} un vecteur. Pour tout point M du plan, il existe un point unique M tel que $\overrightarrow{OM} = \vec{u}$.

M est l'image de O par la translation de vecteur \vec{u} .

1.3 Vecteur nul

Définition 3. Lorsque les points A et B sont confondus, on dit que le vecteur \overrightarrow{AB} est le vecteur nul et on note $\vec{0}$ ce vecteur.

2 Coordonnées d'un vecteur dans un repère du plan

2.1 Repère du plan

Soit (O, \vec{i}, \vec{j}) un repère du plan. Posons $\vec{i} = \overrightarrow{OI}$ et $\vec{j} = \overrightarrow{OJ}$.

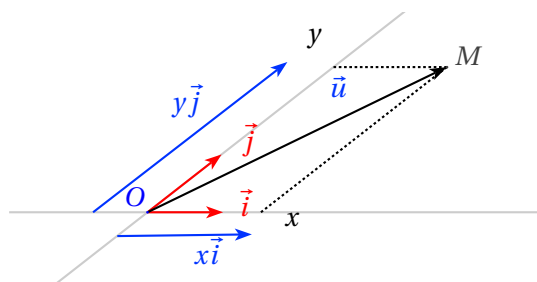
Ce repère se note également $(O; \vec{i}, \vec{j})$

2.2 Coordonnées d'un vecteur

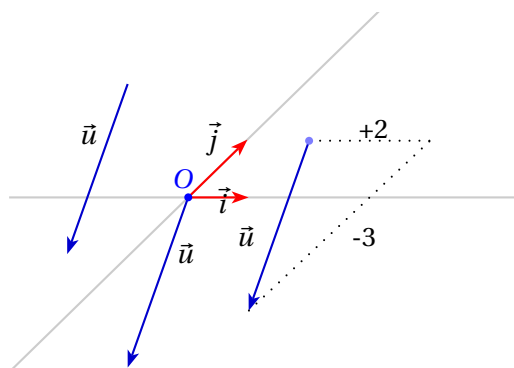
Définition 4.

Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère du plan, \vec{u} un vecteur du plan et M l'unique point tel que $\overrightarrow{OM} = \vec{u}$.

Les coordonnées de \vec{u} dans un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ sont les coordonnées de M dans ce repère.



Exemple : Représenter le vecteur $\vec{u} \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \end{pmatrix}$



Propriétés 3. Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs de coordonnées respectives $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ dans un

repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$. $\vec{u} = \vec{v}$ équivaut à $\begin{cases} x = x' \\ y = y' \end{cases}$.

Propriétés 4. Soit un plan muni d'un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$, soient $A(x_A, y_A)$ et $B(x_B, y_B)$, deux points du plan.

Les coordonnées du vecteur \overrightarrow{AB} sont $\begin{pmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \end{pmatrix}$

Exemple : Soient $A(2; -5)$ et $B(-3; 3)$ deux points d'un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$,

Le vecteur \overrightarrow{AB} a pour coordonnées $\vec{u} \begin{pmatrix} -5 \\ 8 \end{pmatrix}$.

3 Somme de deux vecteurs

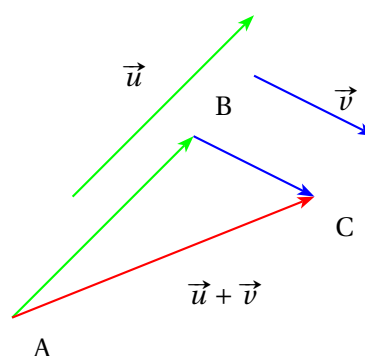
Définition 5. Soit \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs du plan.

On appelle somme des vecteurs \vec{u} et \vec{v} le vecteur noté $\vec{u} + \vec{v}$, le vecteur associé à la translation résultant de la succession des translations de vecteurs \vec{u} et \vec{v} .

Relation de Chasles.

Pour tous les points A, B et C du plan :

$$\vec{AB} + \vec{BC} = \vec{AC}$$

**Règle du parallélogramme.**

Pour tous points A, B, C, D du plan :

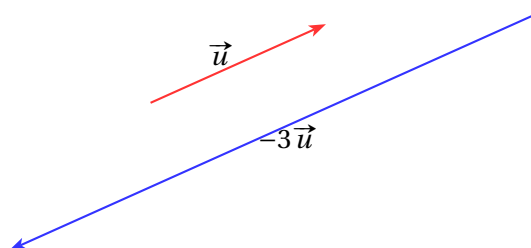
$\vec{AB} + \vec{AC} = \vec{AD}$ si et seulement si $ABDC$ est un parallélogramme.

Propriétés 5. Pour tous les vecteurs \vec{u}, \vec{v} et \vec{w} du plan :

- $\vec{u} + (\vec{v} + \vec{w}) = (\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w}$
- $\vec{u} + \vec{v} = \vec{v} + \vec{u}$
- $\vec{u} + \vec{0} = \vec{0} + \vec{u} = \vec{u}$
- Il existe un unique vecteur noté $-\vec{u}$ (opposé de \vec{u}) tel que $\vec{u} + (-\vec{u}) = (-\vec{u}) + \vec{u} = \vec{0}$.
L'opposé du vecteur \vec{AB} est \vec{BA} .

Propriétés 6. Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs de coordonnées respectives $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ dans un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$,

Alors le vecteur $\vec{u} + \vec{v}$ a pour coordonnées $\begin{pmatrix} x + x' \\ y + y' \end{pmatrix}$.

4 Produit d'un vecteur par un réel et colinéarité

Définition 6. Soit (O, I, J) un repère du plan, $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ un vecteur et k un nombre réel.

Le vecteur $k\vec{u}$ est le vecteur de coordonnées $\begin{pmatrix} kx \\ ky \end{pmatrix}$ dans le repère (O, I, J) .

On admet que le vecteur ainsi défini est indépendant du choix du repère.

Remarque :

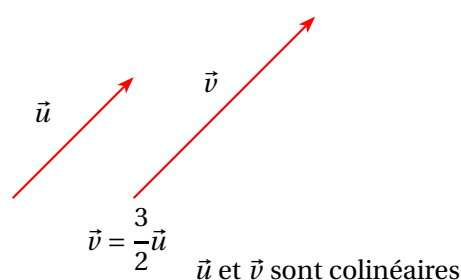
Pour tout vecteur \vec{u} , $(-1)\vec{u} = -\vec{u}$.

Propriétés 7. Pour tous vecteurs \vec{u}, \vec{v} du plan, et tous nombres réels k, k' :

- $k(\vec{u} + \vec{v}) = k\vec{u} + k\vec{v}$.
- $(k + k')\vec{u} = k\vec{u} + k'\vec{u}$.
- $k(k'\vec{u}) = (kk')\vec{u}$
- $1\vec{u} = \vec{u}$
- $k\vec{u} = \vec{0} \iff k = 0 \text{ ou } \vec{u} = \vec{0}$

Définition 7. Vecteurs colinéaires

Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs du plan. On dit que les vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires si l'un des deux vecteurs est nul, ou s'il existe un réel k tel que $\vec{v} = k\vec{u}$.

**Propriétés 8.**

- Soient quatre points du plan tels que $A \neq B$ et $C \neq D$. Les droites (AB) et (CD) sont parallèles si et seulement si les vecteurs \vec{AB} et \vec{CD} sont colinéaires.
- Les points A, B, C sont alignés si et seulement si les vecteurs \vec{AB} et \vec{AC} sont colinéaires.

Propriétés 9. Critère de colinéarité

Dans un repère :

Les vecteurs $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ sont colinéaires si et seulement si $xy' - yx' = 0$.

Démonstration

- ◇ Si l'un des vecteurs est nul, \vec{u} par exemple alors $x = 0$ et $y = 0$ donc $xy' - yx' = 0$.
- ◇ Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs non nuls, \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires s'il existe un réel k tel que $\vec{u} = k\vec{v}$.

On a donc $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $k\vec{v} \begin{pmatrix} kx \\ ky \end{pmatrix}$ soit $x' = kx$ et $y' = ky$

alors $\begin{vmatrix} x & x' \\ y & y' \end{vmatrix}$ est un tableau de proportionnalité et par conséquent $xy' - yx' = 0$. ▲

Exemple : Démontrer que les points $A(-3; -2)$, $B(3; 1)$ et $D(5, 2)$ sont alignés.

D'après l'exemple précédent on a : $\vec{AB} \begin{pmatrix} 6 \\ 3 \end{pmatrix}$ et $\vec{AD} \begin{pmatrix} 8 \\ 4 \end{pmatrix}$

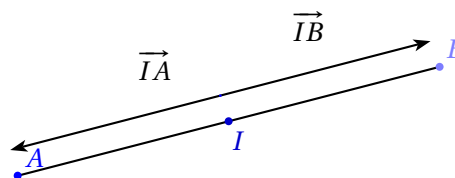
Comme $6 \times 4 - 3 \times 8 = 0$, les vecteurs \vec{AB} et \vec{AD} sont colinéaires donc les points $A(-3; -2)$, $B(3; 1)$ et $D(5, 2)$ sont alignés.

5 Compléments

5.1 Caractérisation du milieu d'un segment

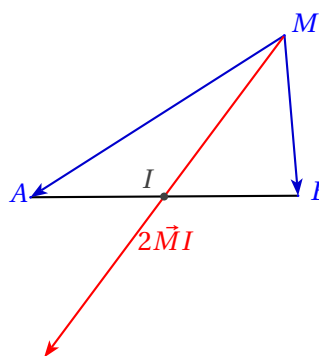
Propriétés 10. Soit $[AB]$ un segment. Le point I est le milieu du segment $[AB]$ si et seulement si

$$\vec{IA} + \vec{IB} = \vec{0} \text{ ce qui équivaut à } \vec{IB} = \frac{1}{2}\vec{AB}.$$



Propriétés 11. Pour tout point M du plan on a : $\vec{MA} + \vec{MB} = 2\vec{MI}$ où I est le milieu du segment $[AB]$.

Remarque : $2\vec{MI}$ est porté par la diagonale du parallélogramme de centre I formé à partir de \vec{MA} et \vec{MB} .

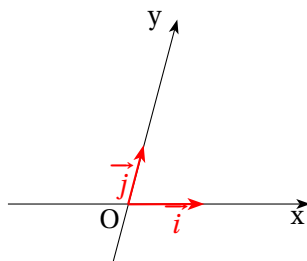


Démonstration

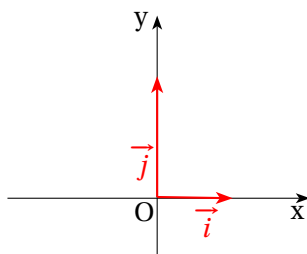
$$\vec{MA} + \vec{MB} = (\vec{MI} + \vec{IA}) + (\vec{MI} + \vec{IB}) = 2\vec{MI} + \vec{IA} + \vec{IB} = 2\vec{MI} + \vec{0} = 2\vec{MI} \blacktriangle$$

Remarque : Si $A(x_A, y_A)$ et $B(x_B, y_B)$ sont les coordonnées des points A et B alors les coordonnées de I sont $(\frac{x_A + x_B}{2}, \frac{y_A + y_B}{2})$.

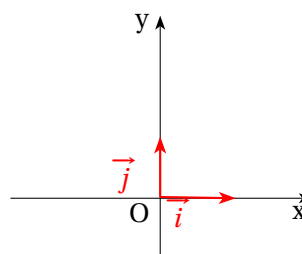
5.2 Norme d'un vecteur dans un repère orthonormal



Repère quelconque



Repère orthogonal



Repère orthonormal

Soit un repère orthonormal $(O; \vec{i}, \vec{j})$

Définition 8. Soit \vec{u} un vecteur, A et B deux points du plan tels que $\overrightarrow{AB} = \vec{u}$.

On appelle norme du vecteur \vec{u} , que l'on note $\|\vec{u}\|$, la longueur du segment $[AB]$: $\|\vec{u}\| = AB$

Propriétés 12. $\diamond \|\vec{u}\| = 0$ si et seulement si $\vec{u} = \vec{0}$.

\diamond Pour tout vecteur \vec{u} et tout réel k , on a $\|k\vec{u}\| = |k|\|\vec{u}\|$.

\diamond Si $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ alors $\|\vec{u}\| = \sqrt{x^2 + y^2}$

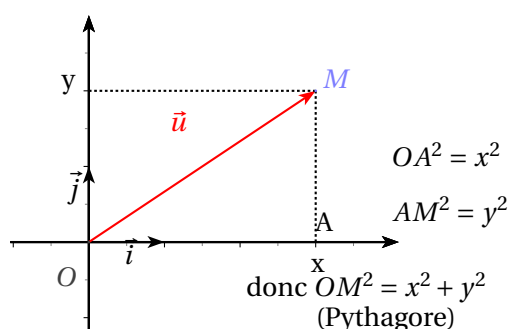
$\diamond AB = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2}$.

Démonstration

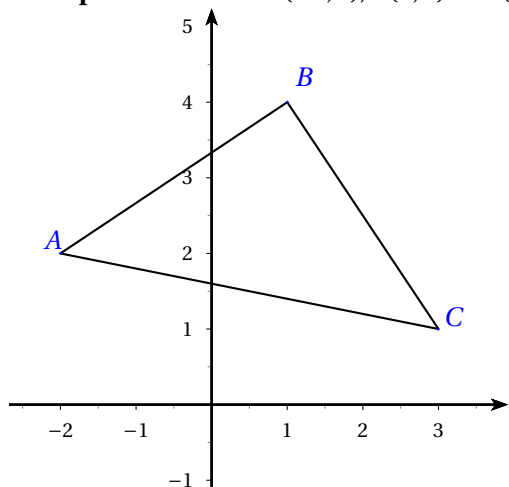
\diamond Soit A un point du plan, $\vec{0} = \overrightarrow{AA}$
donc $\|\vec{0}\| = AA = 0$

\diamond Soit M un point du plan tel que $\overrightarrow{OM} = \vec{u}$,
 $\|\vec{u}\| = OM = \sqrt{x^2 + y^2}$

\diamond On a vu que $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \end{pmatrix}$ et donc
 $AB = \|\overrightarrow{AB}\| = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2}$ ▲



Exemple : On donne $A(-2; 2)$, $B(1; 4)$ et $C(3; 1)$. Quelle est la nature du triangle ABC ?



On a :

$$\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} 1 - (-2) \\ 4 - 2 \end{pmatrix} \quad \overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\text{soit } AB = \|\overrightarrow{AB}\| = \sqrt{3^2 + 2^2} = \sqrt{13}$$

$$\overrightarrow{AC} \begin{pmatrix} 3 - (-2) \\ 1 - 2 \end{pmatrix} \quad \overrightarrow{AC} \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\text{soit } AC = \|\overrightarrow{AC}\| = \sqrt{5^2 + (-1)^2} = \sqrt{26}$$

$$\overrightarrow{BC} \begin{pmatrix} 3 - 1 \\ 1 - 4 \end{pmatrix} \quad \overrightarrow{BC} \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \end{pmatrix}$$

$$\text{soit } BC = \|\overrightarrow{BC}\| = \sqrt{2^2 + (-3)^2} = \sqrt{13}$$

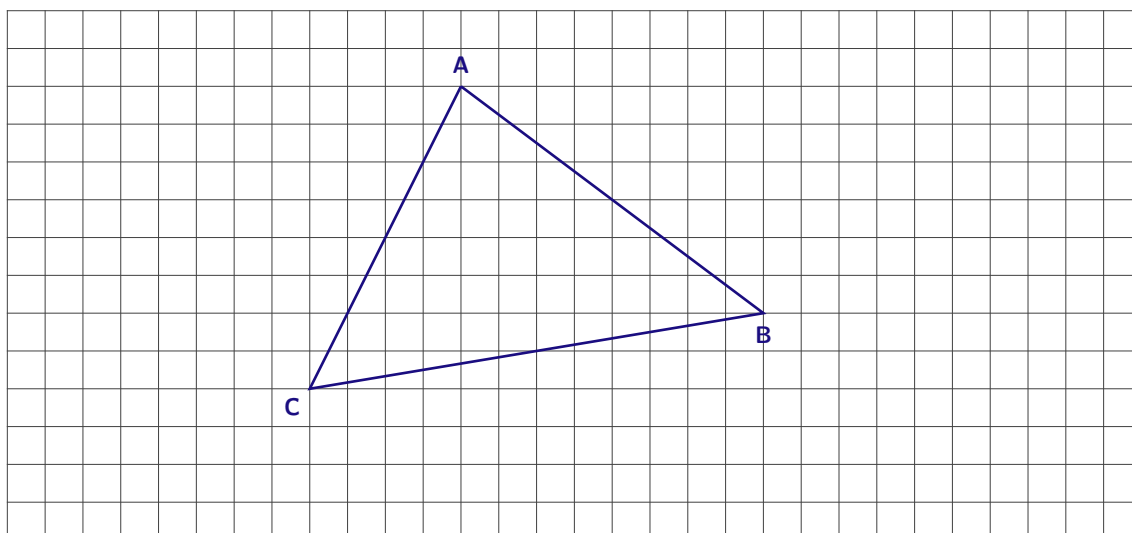
Le triangle est isocèle en B ($AB = BC$)

et d'après la réciproque de Pythagore, il est rectangle en B . ($AC^2 = AB^2 + BC^2$)

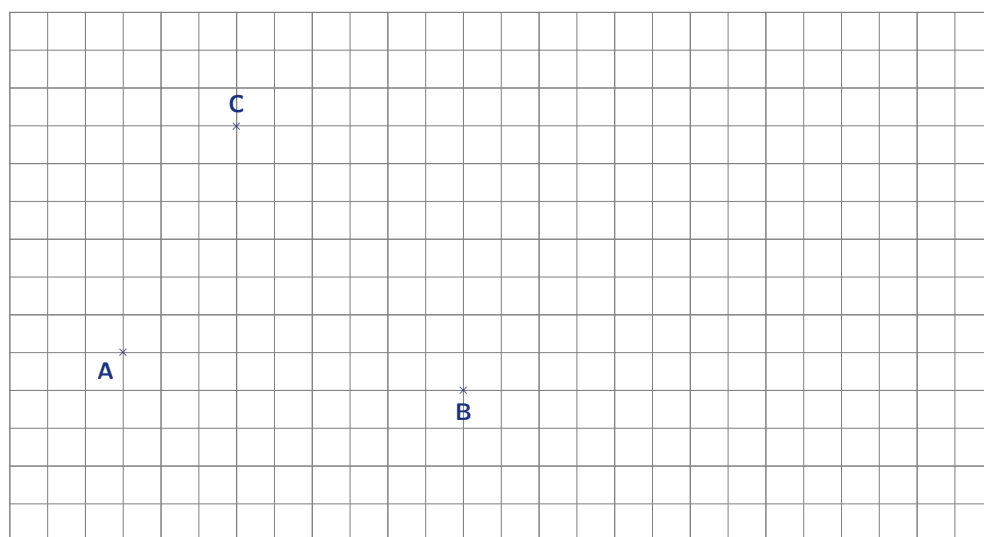
En conclusion le triangle ABC est rectangle isocèle en B .

6 Les exercices

1. On considère un triangle ABC . Soit M le point du plan tel que $\overrightarrow{MA} + 3\overrightarrow{MB} - 2\overrightarrow{MC} = \vec{0}$
- Exprimer le vecteur \overrightarrow{AM} en fonction des vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{AC} .
 - Construire le point M dans la figure ci-dessous.



2. (a) Sur le dessin ci-dessous, placer les points M et N tels que $\overrightarrow{AM} = \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC}$ et $\overrightarrow{MN} = \overrightarrow{AB} - \overrightarrow{AC}$.



- Montrer que B est le milieu du segment $[AN]$.
3. Dans le plan muni d'un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ on donne les points $A(-1; 1)$, $B(2; 1)$ et $C(-2; 3)$
- Déterminer les coordonnées du point M tel que $\overrightarrow{AM} = 2\overrightarrow{BC}$.
 - Déterminer les coordonnées du point P tel que $\overrightarrow{BA} + 2\overrightarrow{BC} + \frac{3}{2}\overrightarrow{BP} = \vec{0}$.
 - Les points B , M et P sont-ils alignés?

4. QCM

| Questions | Réponses |
|---|--|
| 1. Si $\vec{u} = -\frac{\sqrt{7}}{2}\vec{v}$ alors les vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont | <input type="checkbox"/> égaux <input type="checkbox"/> colinéaires <input type="checkbox"/> quelconques |
| 2. Deux vecteurs colinéaires ont | <input type="checkbox"/> des directions différentes <input type="checkbox"/> même sens <input type="checkbox"/> même direction |
| 3. Si $A(2; -1)$ et $B(-2; 1)$ alors | <input type="checkbox"/> $\vec{AB} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ <input type="checkbox"/> $\vec{AB} \begin{pmatrix} -4 \\ 2 \end{pmatrix}$ <input type="checkbox"/> $\vec{AB} \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \end{pmatrix}$ |
| 4. Si M est le milieu de $[AB]$ alors | <input type="checkbox"/> $\vec{MA} = -\vec{MB}$ <input type="checkbox"/> $\vec{MA} = \vec{MB}$ <input type="checkbox"/> $-\vec{MA} = \vec{BM}$ |
| 5. Si $RATP$ est un parallélogramme alors | <input type="checkbox"/> $\vec{TA} = -\vec{PR}$ <input type="checkbox"/> $\vec{PA} = -\vec{TR}$ <input type="checkbox"/> $\vec{RA} = -\vec{TP}$ |

7 Les exercices corrigés

1. (a) Soit M le point du plan tel que $\vec{MA} + 3\vec{MB} - 2\vec{MC} = \vec{0}$.

On utilise la relation de Chasles et on a :

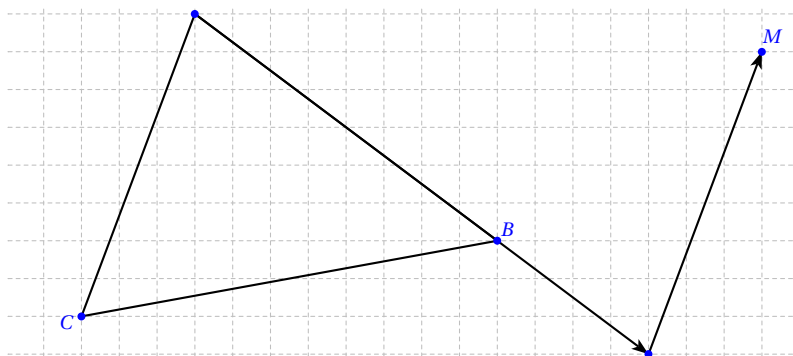
$$\vec{MA} + 3(\vec{MA} + \vec{AB}) - 2(\vec{MA} + \vec{AC}) = \vec{0}$$

$$\vec{MA} + 3\vec{MA} + 3\vec{AB} - 2\vec{MA} - 2\vec{AC} = \vec{0}$$

$$2\vec{MA} + 3\vec{AB} - 2\vec{AC} = \vec{0}$$

$$\text{Soit } \vec{MA} = \vec{AC} - \frac{3}{2}\vec{AB} \text{ et enfin } \vec{AM} = \frac{3}{2}\vec{AB} - \vec{AC}.$$

- (b) On obtient :

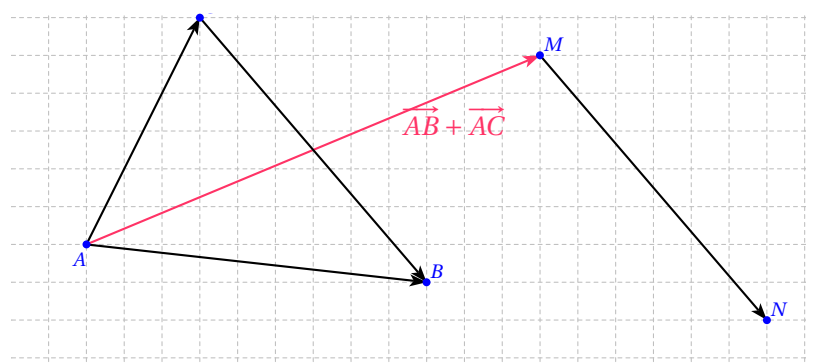


2. (a) Pour le point M as de problème c'est une somme de deux vecteurs.

Pour le point N On transforme \vec{MN} en écrivant :

$$\vec{MN} = \vec{AB} + \vec{CA} = \vec{CA} + \vec{AB} = \vec{CB}$$

On obtient :



- (b) $\vec{AM} = \vec{AB} + \vec{AC}$ donc $ACMB$ est un parallélogramme et donc $\vec{AB} = \vec{CM}$.

$$\vec{MN} = \vec{CB} \text{ donc } CMNB \text{ est un parallélogramme et donc } \vec{BN} = \vec{CM}.$$

On a $\vec{AB} = \vec{CM}$ et $\vec{BN} = \vec{CM}$ soit $\vec{AB} = \vec{BN}$.

Ce qui prouve que B est le milieu de $[AN]$.

3. Dans le plan muni d'un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ on donne les points $A(-1; 1)$, $B(2; 1)$ et $C(-2; 3)$

(a) $\vec{BC} \begin{pmatrix} -4 \\ 2 \end{pmatrix}$ et donc $2\vec{BC} \begin{pmatrix} -8 \\ 4 \end{pmatrix}$.

Soit $M(x; y)$ l'égalité $\overrightarrow{AM} = 2\overrightarrow{BC}$ permet d'écrire :

$$\begin{cases} x+1 = -8 \\ y-1 = 4 \end{cases} \text{ soit } \begin{cases} x = -9 \\ y = 5 \end{cases} \text{ et on a donc } M(-9; 5).$$

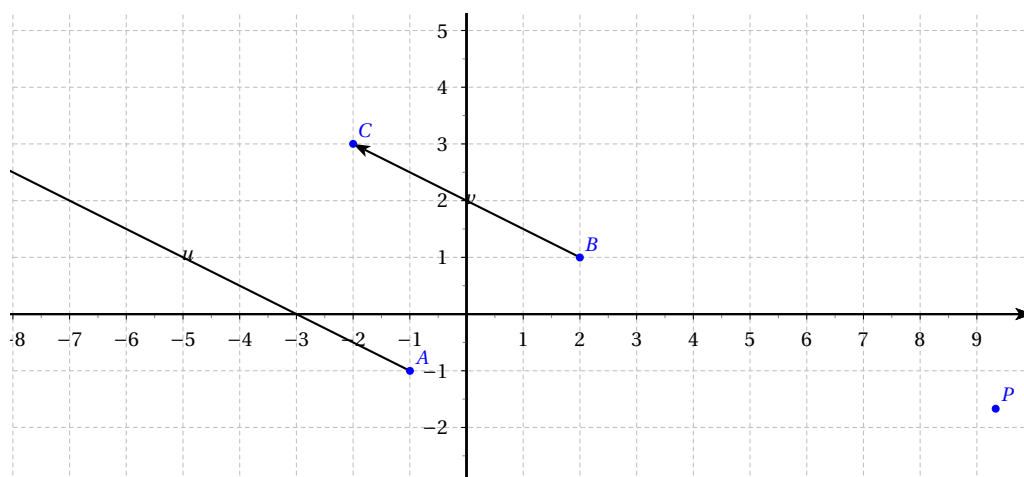
(b) pour déterminer les coordonnées du point P tel que $\overrightarrow{BA} + 2\overrightarrow{BC} + \frac{3}{2}\overrightarrow{BP} = \vec{0}$ on calcule les coordonnées des vecteurs \overrightarrow{BA} et $2\overrightarrow{BC}$ puis on résout le système :

$$\begin{cases} -3 - 8 + \frac{3}{2}(x-2) = 0 \\ 0 + 4 + \frac{3}{2}(y-1) = 0 \end{cases} \text{ soit } \begin{cases} x = \frac{28}{3} \\ y = -\frac{8}{3} \end{cases}.$$

(c) On a $\overrightarrow{BM} \begin{pmatrix} -11 \\ 4 \end{pmatrix}$ et $\overrightarrow{BP} \begin{pmatrix} \frac{22}{3} \\ -\frac{8}{3} \end{pmatrix}$.

La condition de colinéarité est vérifiée ($-11 \times -\frac{8}{3} - 4 \times \frac{22}{3} = 0$)

Donc les points B , M et P sont alignés.



4. QCM

| Questions | Réponses |
|---|---|
| 1. Si $\vec{u} = -\frac{\sqrt{7}}{2}\vec{v}$ alors les vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont | <input type="checkbox"/> égaux <input checked="" type="checkbox"/> colinéaires <input type="checkbox"/> quelconques |
| 2. Deux vecteurs colinéaires ont | <input type="checkbox"/> des directions différentes <input type="checkbox"/> même sens <input checked="" type="checkbox"/> même direction |
| 3. Si $A(2; -1)$ et $B(-2; 1)$ alors | <input type="checkbox"/> $\vec{AB} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ <input checked="" type="checkbox"/> $\vec{AB} \begin{pmatrix} -4 \\ 2 \end{pmatrix}$ <input type="checkbox"/> $\vec{AB} \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \end{pmatrix}$ |
| 4. Si M est le milieu de $[AB]$ alors | <input checked="" type="checkbox"/> $\vec{MA} = -\vec{MB}$ <input type="checkbox"/> $\vec{MA} = \vec{MB}$ <input type="checkbox"/> $-\vec{MA} = \vec{BM}$ |
| 5. Si $RATP$ est un parallélogramme alors | <input type="checkbox"/> $\vec{TA} = -\vec{PR}$ <input type="checkbox"/> $\vec{PA} = -\vec{TR}$ <input checked="" type="checkbox"/> $\vec{RA} = -\vec{TP}$ |