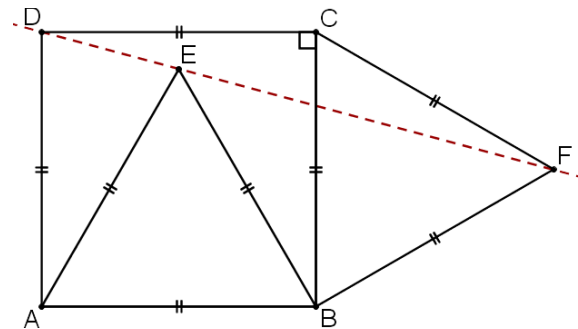
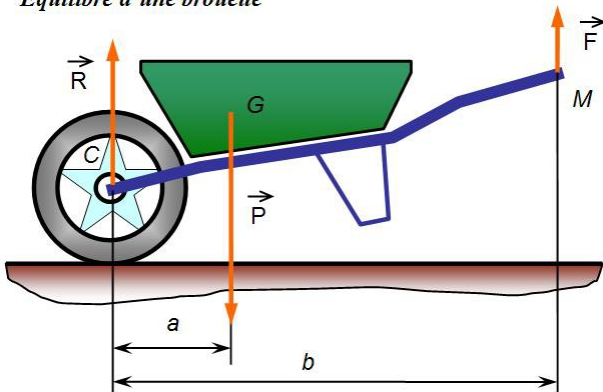


# VECTEURS DU PLAN

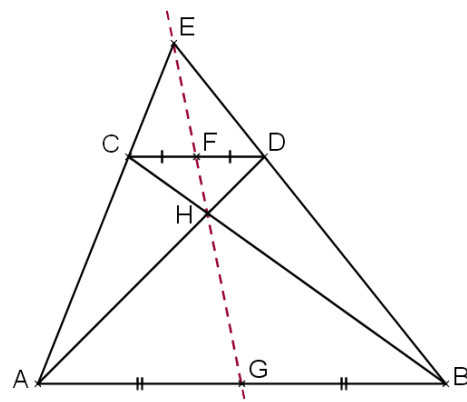
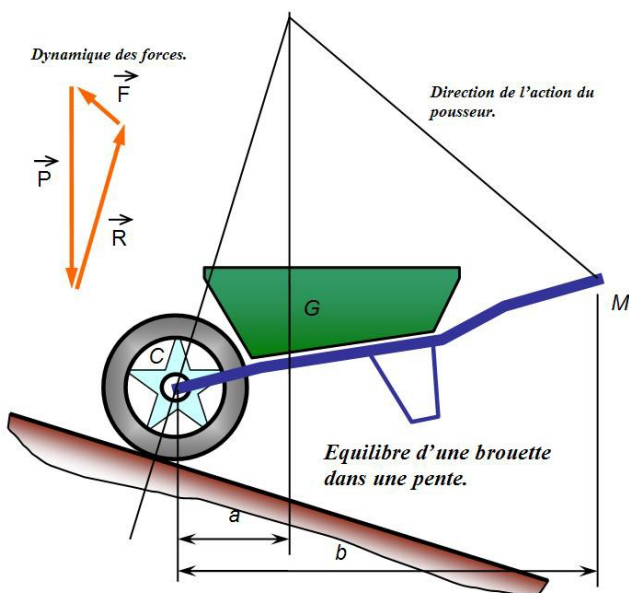
## Table des matières

<b>I. Notion de translation et de vecteur</b> .....	<b>2</b>
I.1 Définition .....	2
I.2 Vecteurs égaux .....	2
<b>II. Somme de vecteurs</b> .....	<b>3</b>
<b>III. Coordonnées d'un vecteur</b> .....	<b>5</b>
III.1 Coordonnées d'un vecteur .....	5
III.2 Coordonnées d'un vecteur défini par deux points .....	5
III.3 Coordonnées de l'opposé d'un vecteur, de la somme de deux vecteurs .....	6
<b>IV. Produit d'un vecteur par un nombre réel</b> .....	<b>6</b>
<b>V. Colinéarité, alignement et parallélisme</b> .....	<b>6</b>

*Equilibre d'une brouette*



*Dynamique des forces.*



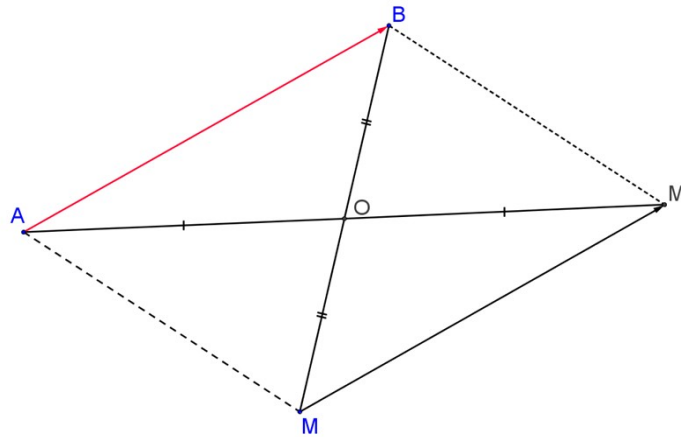
Source des images (à gauche) : Wikipedia

# I. Notion de translation et de vecteur

## I.1 Définition

**Définition** : Soient  $A$  et  $B$  deux points du plan.

À tout point  $M$  du plan, on associe l'unique point  $M'$  tel que  $[AM']$  et  $[BM]$  ont le même milieu. On dit que  $M'$  est l'*image* de  $M$  par la *translation de vecteur*  $\vec{AB}$ .



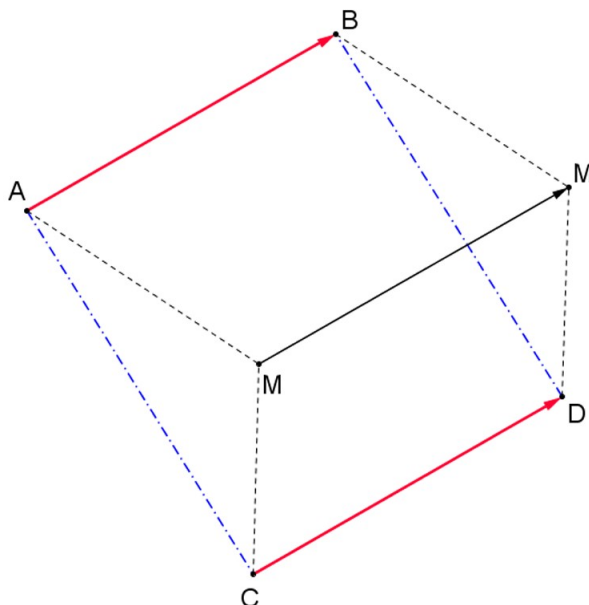
**Propriété** :  $M'$  est l'image de  $M$  par la translation de vecteur  $\vec{AB}$  si et seulement si  $ABM'M$  est .....

DÉMONSTRATION : un quadrilatère est ..... si et seulement si ..... d'où la propriété.

*Remarque* : l'image de  $A$  par la translation de vecteur  $\vec{AB}$  est le point .....

## I.2 Vecteurs égaux

On considère quatre points  $A, B, C$  et  $D$ . La translation de vecteur  $\vec{AB}$  et la translation de vecteur  $\vec{CD}$  sont égales si tout point  $M$  a la même image par la translation de vecteur  $\vec{AB}$  et par la translation de vecteur  $\vec{CD}$ .



**Propriété** : soient A, B, C, D quatre points.

La translation de vecteur  $\overrightarrow{AB}$  et la translation de vecteur  $\overrightarrow{CD}$  sont égales si et seulement si

**Définition** : on dit alors que *les vecteurs  $\overrightarrow{AB}$  et  $\overrightarrow{CD}$  sont égaux*, et on note :  $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD}$ .

On dit que  $\overrightarrow{CD}$  est ..... du vecteur  $\overrightarrow{AB}$  ;  $\overrightarrow{AB}$  et  $\overrightarrow{CD}$  sont des représentants d'un même vecteur, que l'on peut noter  $\vec{u}$  par exemple.

Autrement dit :

**Propriété** :  $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD}$  si et seulement si .....

DÉMONSTRATION : EN CLASSE

*Remarque* : deux vecteurs  $\overrightarrow{AB}$  et  $\overrightarrow{CD}$  sont donc égaux si et seulement si les 3 conditions suivantes sont vérifiées :

- les droites (AB) et (CD) sont parallèles : on dit qu'elles ont même .....
- le ..... de A vers B est le même que celui de C vers D
- les segments [AB] et [CD] ont même ..... : ..... = .....

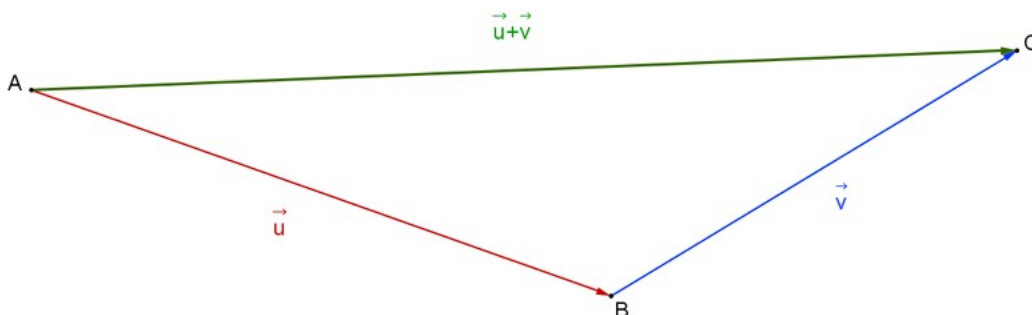
## II. Somme de vecteurs

**Propriété** : L'enchaînement de deux translations de vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  est une translation.

DÉMONSTRATION : EN CLASSE

*Remarque* : dans la démonstration de cette propriété, on montre que si  $\vec{u} = \overrightarrow{AB}$  et  $\vec{v} = \overrightarrow{BC}$  alors l'enchaînement des translations de vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  est une translation de vecteurs  $\overrightarrow{AC}$ .

**Définition** : la *somme des vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$*  est le vecteur associé à la translation résultant de l'enchaînement des translations de vecteur  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ . On note alors ce vecteur  $\vec{u} + \vec{v}$ .



Avec la remarque et la définition, on en déduit immédiatement la relation suivante :

**Propriété** : **RELATION DE CHASLES**

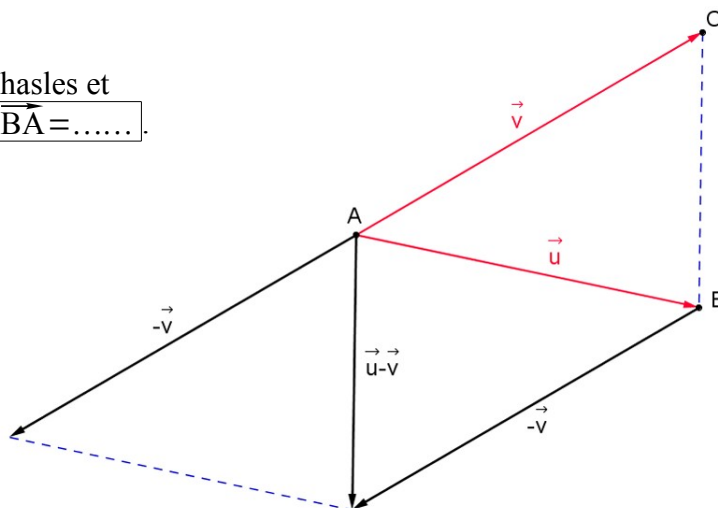
Pour tous les points A, B et C du plan :

## Définitions :

soient  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  deux vecteurs et  $A$ ,  $B$  et  $C$  trois points tels que  $\vec{u} = \overrightarrow{AB}$  et  $\vec{v} = \overrightarrow{AC}$ .

- On appelle **vecteur nul** le vecteur associé à la translation transformant  $A$  en  $A$  : on le note  $\vec{0}$ .  
On en déduit facilement (avec la définition d'une translation) que :  $\vec{0} = \overrightarrow{MM}$  pour tout point  $M$ ;
- On appelle **vecteur opposé** au vecteur  $\vec{u}$  le vecteur  $\overrightarrow{BA}$ , que l'on note  $-\vec{u}$ .  
Autrement dit :  $-\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{BA}$ ...
- On appelle **différence** du vecteur  $\vec{u}$  par le vecteur  $\vec{v}$  le vecteur noté  $\vec{u} - \vec{v}$ , égale à  $\vec{u} + (-\vec{v})$ .

Remarque : d'après la relation de Chasles et la définition du vecteur nul :  $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BA} = \vec{0}$ .



**Propriétés** : soient  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  trois vecteurs du plan.

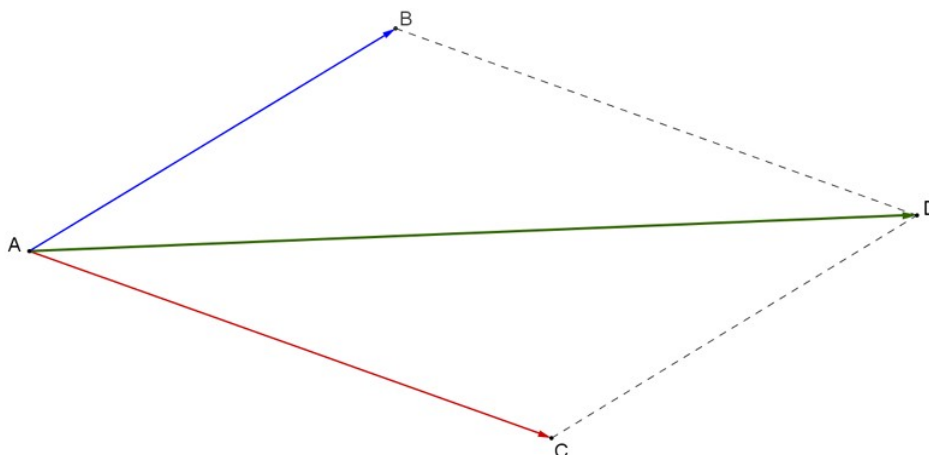
- $\vec{u} + \vec{v} = \vec{v} + \vec{u}$  ;
- $\vec{u} + \vec{0} = \vec{0} + \vec{u} = \vec{u}$  ;
- $(\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w} = \vec{u} + (\vec{v} + \vec{w})$ .

DÉMONSTRATIONS : en classe. Première propriété : un peu de travail. Deuxième et troisième propriété : facile avec la relation de Chasles.

## Propriété : RÈGLE DU PARALLÉLOGRAMME

Soient  $A$ ,  $B$ ,  $C$  et  $D$  quatre points non alignés.

$\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC} = \overrightarrow{AD}$  si et seulement si  $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC} = \overrightarrow{AD}$  si et seulement si  $\overrightarrow{AC} = \overrightarrow{BD}$ .



DÉMONSTRATION : facile. Aide/rappel :  $ABDC$  parallélogramme  $\Leftrightarrow \overrightarrow{AC} = \overrightarrow{BD}$

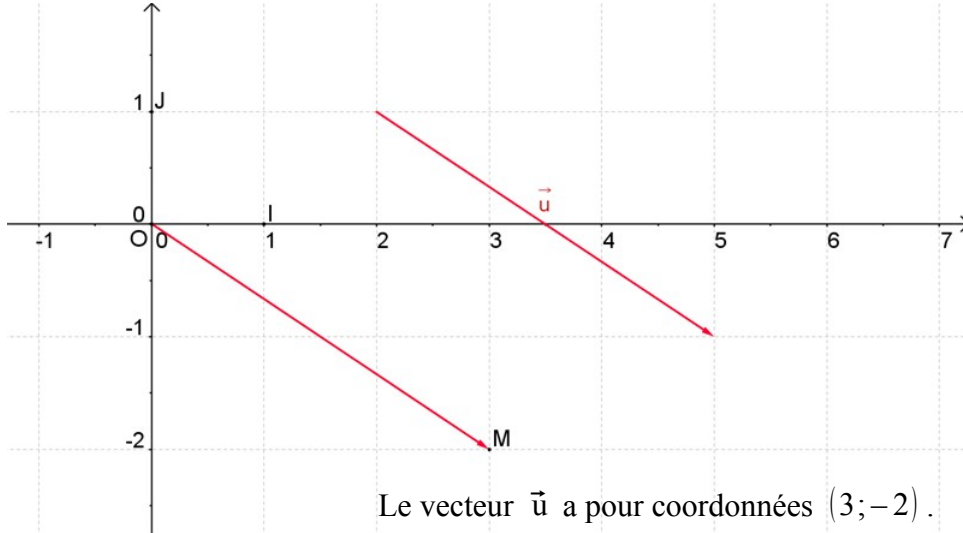
Remarque : cette règle du parallélogramme permet de construire géométriquement la somme de deux vecteurs de même origine.

### III. Coordonnées d'un vecteur

#### III.1 Coordonnées d'un vecteur

**Définition** : On se place dans un repère du plan (O ; I ; J).

Les *coordonnées d'un vecteur*  $\vec{u}$  sont les coordonnées du point M tel que  $\vec{u} = \vec{OM}$ .



*Cas particulier* : le vecteur nul  $\vec{0}$  a pour coordonnées  $(0; 0)$ .

**Remarque** : NOTATION D'UN REPÈRE

Au lieu de noter (O ; I ; J) un repère, on peut le noter (O ;  $\vec{i}$  ;  $\vec{j}$ ) où  $\vec{i} = \vec{OI}$  et  $\vec{j} = \vec{OJ}$ .

**Propriété** : Deux vecteurs sont égaux si et seulement si :

ils ont ..... dans un repère quelconque du plan.

DÉMONSTRATION : en classe.

#### III.2 Coordonnées d'un vecteur défini par deux points

**Propriété** : soient  $A(x_A; y_A)$  et  $B(x_B; y_B)$  deux points dans un repère du plan.

Les coordonnées du vecteur  $\vec{AB}$  sont ( ..... ; ..... ).

DÉMONSTRATION : on note M le point tel que  $\vec{AB} = \vec{OM}$ .

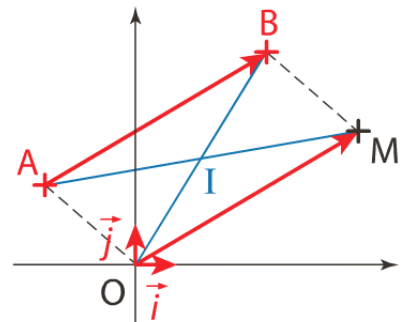
Les segments [OB] et [AM] ont le même milieu I donc :

$$x_I = \frac{x_O + x_B}{2} = \frac{x_B}{2} \quad \text{et} \quad x_I = \frac{x_A + x_M}{2}$$

On en déduit :  $x_B = x_A + x_M$  donc  $x_M = \dots\dots\dots$ .

De même :  $y_M = \dots\dots\dots$ .

Les coordonnées du vecteur  $\vec{AB}$  étant celles du point M, la propriété est démontrée.



### III.3 Coordonnées de l'opposé d'un vecteur, de la somme de deux vecteurs

**Propriété** : soit  $(O; \vec{i}; \vec{j})$  un repère du plan, et deux vecteurs  $\vec{u}(x; y)$  et  $\vec{v}(x'; y')$ .

- le vecteur  $-\vec{u}$  a pour coordonnées  $(-x; -y)$  ;
- le vecteur somme  $\vec{u} + \vec{v}$  a pour coordonnées  $(x + x'; y + y')$ .

DÉMONSTRATIONS : en classe.

### IV. Produit d'un vecteur par un nombre réel

**Définition** : Soient  $k$  un réel et  $\vec{u}(a; b)$  un vecteur dans un repère du plan.

Le **vecteur produit de  $\vec{u}$  par  $k$** , noté  $k\vec{u}$ , est le vecteur de coordonnées  $(\dots; \dots)$ .

*Remarque importante* : on admet que le vecteur  $k\vec{u}$  ainsi défini ne dépend pas du repère choisi.

**Propriétés** : Soient  $k$  et  $k'$  deux nombres réels, et  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  deux vecteurs.

- $k\vec{u} + k'\vec{v} = \dots$
- $k\vec{u} + k'\vec{u} = \dots$
- $k(k'\vec{u}) = (kk')\vec{u}$  (ce que l'on note alors  $kk'\vec{u}$ )
- $k\vec{u} = \vec{0} \Leftrightarrow [k=0 \text{ ou } \vec{u} = \vec{0}]$

DÉMONSTRATIONS : en classe.

*Exemple* : soient  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  deux vecteurs.

$$7(\vec{u} + 3\vec{v}) - 5\vec{u} + 4\vec{v} = \dots$$

### V. Colinéarité, alignement et parallélisme

**Définitions** : Soient  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  deux vecteurs du plan non nuls.

- On dit que  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont **colinéaires** s'il existe un nombre réel  $k$  tel que  $\vec{v} = k\vec{u}$ .
- Le vecteur nul  $\vec{0}$  est colinéaire à tous les vecteurs.

**Propriété** : *colinéarité et alignement*

Soient trois points deux à deux distincts : A, B et C.

A, B et C sont alignés **si, et seulement si**, les vecteurs ...

DÉMONSTRATION : en classe



$$\vec{AB} = \frac{5}{8} \vec{AC}$$

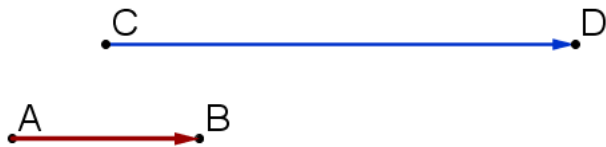


$$\vec{BA} = -2 \vec{AC}$$

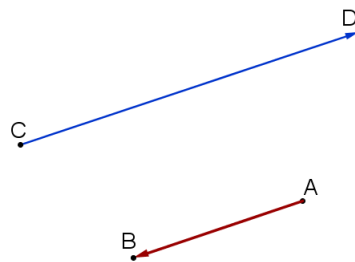
**Propriété** : colinéarité et parallélisme

Deux droites (AB) et (CD) sont parallèles *si, et seulement si*, ...

DÉMONSTRATION : en classe



$$\vec{AB} = \frac{2}{5} \vec{CD}$$



$$\vec{CD} = -2 \vec{AB}$$

**Exercice** : soient ABC un triangle, M et N deux points tels que  $\vec{AM} = k \vec{AB}$  et  $\vec{AN} = k \vec{AC}$ , où  $k \in \mathbb{R}$ .

1. En utilisant la relation de Chasles  $\vec{MN} = \vec{MA} + \vec{AN}$ , démontrer que  $\vec{MN} = k \vec{BC}$ .
2. En déduire que les droites (MN) et (BC) sont parallèles.
3. Quelle théorème venez vous de démontrer ?

## COMPLÉMENT (propriété hors programme)

**Propriété** : Soient  $\vec{u}(x; y)$  et  $\vec{v}(x'; y')$  deux vecteurs non nuls.  
 $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont colinéaires **si, et seulement si**,  $xy' - yx' = 0$ .

DÉMONSTRATIONS : en classe.

*Exemple* :  $\vec{u}(1,7; 7,65)$  et  $\vec{v}(1,2; 5,4)$  sont colinéaires car ...