

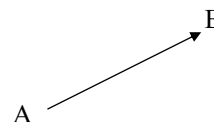
Vecteurs du plan

I) Translation et vecteurs

1°) Définition

A et B sont deux points distincts du plan. Le vecteur \overrightarrow{AB} a pour :

- **DIRECTION**, la direction de la droite (AB)
- **SENS**, le sens de A vers B
- **NORME**, la longueur AB



Remarque : Si A et B sont confondus $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{AA} = \overrightarrow{0}$, le vecteur NUL

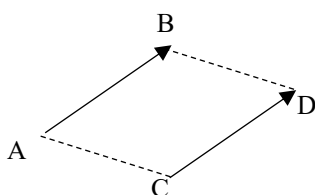
Le point A est l'**origine** du vecteur et le point B l'**extrémité**.

2°) Translation

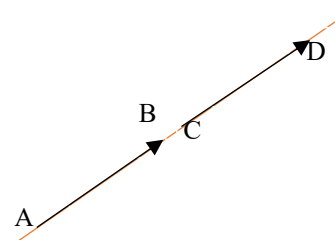
Définition

Soit A et B deux points du plan. Pour tout point C du plan, on construit l'unique point D tel que ABDC soit un parallélogramme (éventuellement aplati). On dit alors que le point D est l'image du point C par la translation qui transforme A en B. Cette translation est aussi appelée translation de vecteur \overrightarrow{AB} .

Cas général : C n'appartient pas à (AB).



Cas particulier : C appartient à (AB).

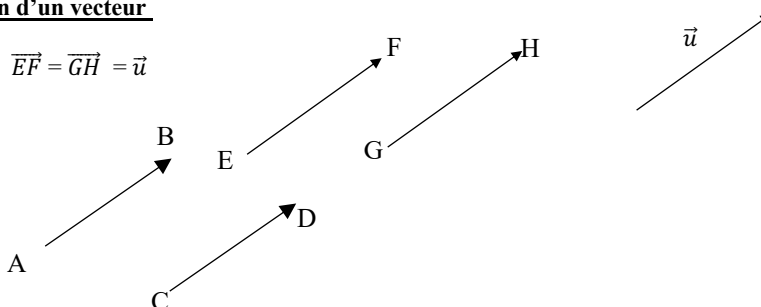


Définition

$\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD}$ signifie que la translation qui transforme A en B transforme C en D

Représentation d'un vecteur

Si $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD} = \overrightarrow{EF} = \overrightarrow{GH} = \vec{u}$



On dit que les vecteurs $\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{CD}, \overrightarrow{EF}, \overrightarrow{GH}$ sont des représentants du vecteur \vec{u}

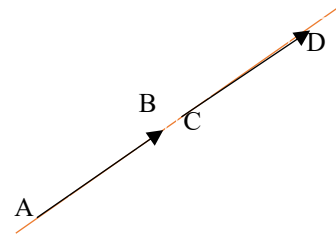
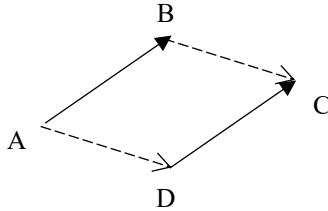
3°) Propriété d'égalité

ABCD est un parallélogramme ssi $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{DC}$ OU $\overrightarrow{AC} = \overrightarrow{BD}$



Cas général : C n'appartient pas à (AB).

Cas particulier : C appartient à (AB)



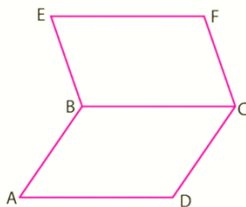
De plus

$\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD}$ si et seulement si ces vecteurs ont même direction, même sens et même norme

Exemple :

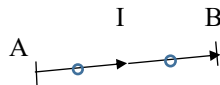
BCDA et BCFE sont deux parallélogrammes.

1 Démontrer que ADFE est un parallélogramme.



BCDA est un parallélogramme donc $\overrightarrow{BC} = \overrightarrow{AD}$
BCFE est un parallélogramme donc $\overrightarrow{BC} = \overrightarrow{EF}$. On en déduit donc que $\overrightarrow{AD} = \overrightarrow{EF}$,
donc ADFE est un parallélogramme.

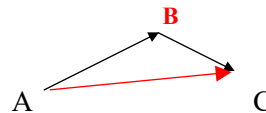
4°) Caractérisation du milieu



I est le milieu de [AB] ssi $\overrightarrow{AI} = \overrightarrow{IB}$ ou $\overrightarrow{IA} + \overrightarrow{IB} = \vec{0}$

II) Somme de vecteurs

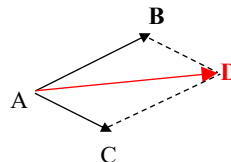
• **Addition : la relation de Chasles**



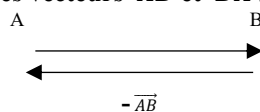
$$\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} = \overrightarrow{AC}$$

• **Règle du parallélogramme**

♥ A, B et C sont trois points. $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC} = \overrightarrow{AD}$ ssi ABDC est un parallélogramme.



♥ • $\overrightarrow{BA} = -\overrightarrow{AB}$ les vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{BA} sont OPPOSES (même direction, même norme, mais de sens contraire)



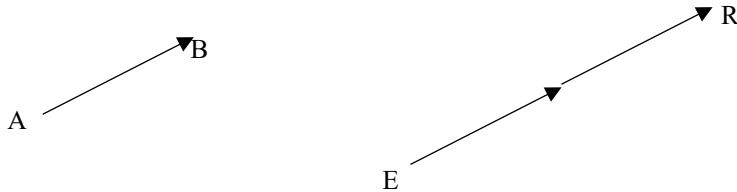
⇒ **Savoir construire des sommes de vecteurs (voir feuille d'exercices)**

III) Produit d'un vecteur par un réel . Colinéarité de deux vecteurs.

1°) Exemples

Exemple 1

On a un vecteur \overrightarrow{AB} et on construit $\overrightarrow{ER} = \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AB}$

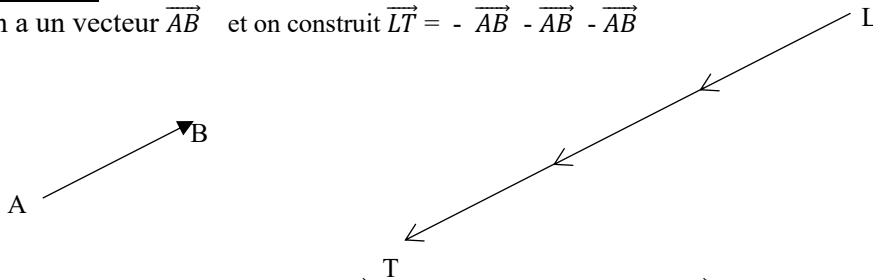


On obtient en fait le vecteur $2\overrightarrow{AB}$: c'est le produit du vecteur \overrightarrow{AB} et du réel 2.

- Sa direction est celle de \overrightarrow{AB}
- Sa longueur est $2AB$
- Son sens est celui de \overrightarrow{AB}

Exemple 2

On a un vecteur \overrightarrow{AB} et on construit $\overrightarrow{LT} = -\overrightarrow{AB} - \overrightarrow{AB} - \overrightarrow{AB}$



On obtient en fait le vecteur $-3\overrightarrow{AB}$: c'est le produit du vecteur \overrightarrow{AB} et du réel -3.

- Sa direction est celle de \overrightarrow{AB}
- Sa longueur est $3AB$
- Son sens est celui de \overrightarrow{BA}

⇒ Voir Définition générale p 140 du livre

Remarque : $\overrightarrow{AB} = 1 \overrightarrow{AB}$

Exemple : On a un vecteur \overrightarrow{AB} et on construit $\overrightarrow{HI} = \frac{3}{4} \overrightarrow{AB}$. Le vecteur \overrightarrow{HI} a pour longueur $\frac{3}{4} AB$.



3°) Règles de calcul

Pour tous réels k, k' et tous vecteurs \vec{u} et \vec{v}

REGLE 1 : $k(\vec{u} + \vec{v}) = k\vec{u} + k\vec{v}$

REGLE 2 : $k(k'\vec{u}) = (kk')\vec{u}$

REGLE 3 : $(k + k')\vec{u} = k\vec{u} + k'\vec{u}$

REGLE 4 : $k\vec{u} = \vec{0}$ équivaut à $k = 0$ ou $\vec{u} = \vec{0}$



Exemples :

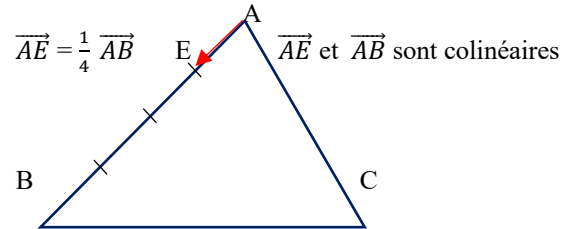
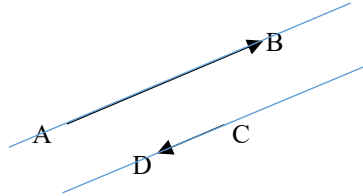
- $3(\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{CD}) = 3\overrightarrow{AB} + 3\overrightarrow{CD}$ (règle 1).
- $5\vec{u} - \frac{3}{2}\vec{u} = \left(5 - \frac{3}{2}\right)\vec{u}$ (règle 2). Donc $5\vec{u} - \frac{3}{2}\vec{u} = \frac{7}{2}\vec{u}$.
- $\frac{5}{4}\left(-\frac{1}{10}\vec{u}\right) = \left[\left(\frac{5}{4}\right)\left(-\frac{1}{10}\right)\right]\vec{u}$ (règle 3). Donc $\frac{5}{4}\left(-\frac{1}{10}\vec{u}\right) = -\frac{1}{8}\vec{u}$.
- Si $5\overrightarrow{AB} = \vec{0}$, d'après la règle (4), $\overrightarrow{AB} = \vec{0}$ (car ici $k = 5$ et $5 \neq 0$). Donc $A = B$.

4°) Colinéarité de deux vecteurs et conséquences

Définition

On dit que deux vecteurs non nuls \vec{AB} et \vec{CD} sont **COLINEAIRES** s'ils ont **LA MEME DIRECTION**.
C'est-à-dire si $(AB) // (CD)$.

Ces deux vecteurs sont colinéaires



Théorème

Etant donnés deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} NON NULS.

\vec{u} et \vec{v} sont **COLINEAIRES** ssi il existe un réel k non nul tel que **$\vec{u} = k\vec{v}$**

CONSEQUENCES

1- Parallélisme

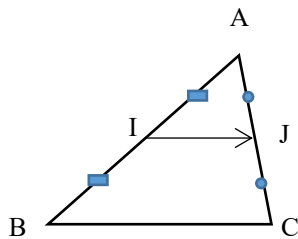
Propriété

$(AB) // (CD)$ SSI il existe un nombre k non nul tel que $\vec{AB} = k\vec{CD}$ c'est-à-dire \vec{AB} et \vec{CD} colinéaires

Exemple :

On considère un triangle ABC.

I est le milieu du segment [AB] et J est le milieu du segment [AC]. \vec{IJ} et \vec{BC} sont colinéaires.



2- Alignement

Propriété

Les points **A, B et C sont alignés** SSI il existe un nombre k non nul tel que $\vec{AB} = k\vec{AC}$ c'est-à-dire **\vec{AB} et \vec{AC} colinéaires**

Exemple : $\vec{BF} = \frac{4}{5} \vec{BE}$ donc les points B, E et F sont alignés

