

VECTEURS DU PLAN

1 Equipollence des bipoints - Vecteurs

Exercices

- 1 Qu'est-ce qu'un parallélogramme? Donner des conditions nécessaires et suffisantes pour qu'un quadrilatère convexe soit un parallélogramme.
- 2 Qu'est-ce que la relation de Chasles pour des points alignés? Si $A \in (BC)$ avec $g(A) = 5$ et (B,C) repère de la graduation g , calculer \overline{AB} , \overline{AC} , \overline{CB} ; comparer $\overline{AC} + \overline{CB}$ et \overline{AB} .
- 3 Démontrer, pour une graduation g de (AB) , que l'on a
 M est le milieu de $[A,B] \Leftrightarrow M$ milieu du bipoint $(A,B) \Leftrightarrow \overline{AM} = \overline{MB}$
 $\Leftrightarrow \overline{MA} + \overline{MB} = 0 \Leftrightarrow g(M) = \frac{g(A) + g(B)}{2}$.

Définition 1 Deux bipoints (A,B) et (C,D) sont dits **équipollents** si et seulement si (A,D) et (B,C) ont même milieu. La relation ainsi définie dans l'ensemble des bipoints du plan se nomme **équipollence**.

Notation: $(A,B) \sim (C,D)$

Exercices

- 4 Si $(A,B) \sim (C,D)$ et $C \in (AB)$, montrer que $C \neq D$ et que $D \in (AB)$. L'équipollence implique-t-elle l'alignement?
- 5 Si $\{A, B, C, D\} \subset d$, déterminer $g(D)$ dans le cas où (A,B) est le repère de g , $g(C) = \frac{7}{2}$ et $(B,A) \sim (C,D)$. Calculer l'abscisse du milieu de (B,D) et de (A,C) .
- 6 Démontrer:
- a) $(A,A) \sim (B,B)$
 - b) $(A,C) \sim (B,C) \Leftrightarrow A = B$
 - c) $(A,B) \sim (B,A) \Leftrightarrow A = B$
- 7 Si $(A,B) \sim (C,D)$ et $C \notin (AB)$, que dire de la figure $ABDC$? Dans l'ensemble des six sommets et du centre d'un hexagone régulier, trouver des bipoints équipollents.

THEOREME 1 Si $\{A, B, C, D\} \subset d$, alors $(A,B) \sim (C,D)$ si et seulement si $\overline{AB} = \overline{CD}$.

THEOREME 2 $(A,B) \sim (C,D) \Leftrightarrow (A,C) \sim (B,D) \Leftrightarrow (D,B) \sim (C,A)$

THEOREME 3 Les projetés parallèles sur une droite d des deux bipoints équipollents sont des bipoints équipollents.

Exercice 8

Qu'est-ce qu'une relation dans un ensemble, une relation d'équivalence, une partition d'un ensemble? Proposer des exemples.

Définition 2 La **classe d'équivalence** d'un élément a , selon une relation d'équivalence dans un ensemble E , est la partie de E comportant les éléments en relation d'équivalence avec a .

Notation : $Cl_a = \{x \in E \mid x \mathcal{R} a\}$

Exercice 9

Démontrer que pour une relation d'équivalence \mathcal{R} , on a $a \mathcal{R} b \Leftrightarrow Cl_a = Cl_b$.

A la suite de cet exercice, on peut donc dire qu'une classe d'équivalence peut être "représentée" par l'un quelconque de ses éléments; le nom de la classe ne dépend donc pas du représentant choisi dans la classe.

THEOREME 4 A toute relation d'équivalence définie dans un ensemble E peut être associée une partition de E en classes d'équivalence.

Exercices 10

A-t-on une relation d'équivalence et dans quel ensemble? Si oui, , donner les classes d'équivalence dans les cas suivants.

- a) pour deux figures \mathcal{F}_1 et \mathcal{F}_2 du plan, $\mathcal{F}_1 \mathcal{R} \mathcal{F}_2 \Leftrightarrow \mathcal{F}_1$ et \mathcal{F}_2 ont même aire;
- b) pour deux cercles $C_{(O_1, r_1)}$ et $C_{(O_2, r_2)}$, $C_{(O_1, r_1)} \mathcal{R} C_{(O_2, r_2)} \Leftrightarrow r_1 = r_2$;
- c) pour deux cercles $C_{(O_1, r_1)}$ et $C_{(O_2, r_2)}$, $C_{(O_1, r_1)} \mathcal{R} C_{(O_2, r_2)} \Leftrightarrow O_1 = O_2$;
- d) pour deux cercles $C_{(O_1, r_1)}$ et $C_{(O_2, r_2)}$, $C_{(O_1, r_1)} \mathcal{R} C_{(O_2, r_2)} \Leftrightarrow r_1 = 2r_2$.

Pourquoi le parallélisme est-il une relation d'équivalence? Dans quel ensemble? Quelles sont les classes?

THEOREME 5 L'équipollence des bipoints est une relation d'équivalence dans $\mathbf{P} \times \mathbf{P}$.

Définition 3 On appelle **vecteur** du plan toute classe d'équivalence selon la relation d'équipollence des bipoints dans $\mathbf{P} \times \mathbf{P}$.

Notation pour les classes d'équivalence: Si $(A,B) \sim (C,D) \sim (E,F) \sim \dots$

$$\vec{v} = \{(A,B), (C,D), (E,F), \dots\} = \vec{AB} = \vec{CD} = \vec{EF} = \dots$$

$$\vec{0} = \{(A,A), (B,B), (C,C), \dots\} = \vec{AA} = \vec{BB} \text{ le vecteur nul}$$

L'ensemble des vecteurs du plan est noté $\mathcal{V}_2 = \{\vec{v}, \vec{0}, \vec{u}, \dots\}$

Exercices

11 Démontrer que M est le milieu de (A,B) si et seulement si $\vec{AM} = \vec{MB}$.

12 On donne un parallélogramme ABCD et $(A,A') \sim (B,B')$. Démontrer que l'on a $(D,C) \sim (A',B')$ et $(D,A') \sim (C,B')$. On pose A milieu de [D,E]; démontrer que $\vec{DA} = \vec{AE}$ et $\vec{AC} = \vec{EB}$.

13 Démontrer que l'on a:

a) Pour \mathcal{S}_O une symétrie de centre O, $(A,B) \sim (\mathcal{S}_O(B), \mathcal{S}_O(A))$.

b) $\vec{AB} = \vec{CD}$ et $\vec{CD} = \vec{BF} \Rightarrow$ B milieu de (A,F).

14 Si $A \notin (BC)$ et D, E, F sont les projetés respectifs de A, B, C sur d, comment choisir la projection pour avoir $\vec{DE} = \vec{EF}$? Donner une condition nécessaire et suffisante.

15 Peut-on avoir $A \in (BC) \Rightarrow (p_a(A), p_a(B)) \sim (p_a(B), p_a(C))$?

16 Si ABCD est un parallélogramme et $(A,E) \sim (B,F) \sim (C,G) \sim (D,H)$ et O le milieu de (C,E), démontrer:

a) $\vec{AB} = \vec{EF}$ et $\vec{BC} = \vec{EH}$

b) $\vec{DE} = \vec{CF}$. En déduire que O est milieu de (D,F) et que $\{A,B,C,D,E,F,G,H\}$ admet un centre de symétrie.

17 A-t-on $\{A,B\} \in \vec{AB}$, $\vec{AB} \subset \mathbb{P} \times \mathbb{P}$, $(C,D) \in \vec{CD}$, $\vec{v} \in \mathbb{P}$, $\vec{v} \subset \mathbb{P}$?

18 Démontrer: $(A,B) \in \vec{v} \Leftrightarrow \vec{AB} = \vec{v}$ et $(A,B) \in \vec{BA} \Leftrightarrow A = B$.

19 **Théorème.** Si $(A,B) \in \vec{v}$ et $C \in \mathbb{P}$, alors il existe un et une seul D tel que $(A,B) \sim (C,D)$.

20 On appelle **translation** de vecteur \vec{v} la relation $t_{\vec{v}} = (\mathbb{P}, \mathbb{P}, G)$, où $(A,A') \in G \Leftrightarrow \vec{AA'} = \vec{v}$.

Démontrer que $t_{\vec{v}}$ est une application et que cette application est bijective.

Quel nom donner à $t_{\vec{0}}$? Une translation peut-elle admettre un point fixe?

21 On donne le parallélogramme ABCD et $t_{\vec{AB}}(B) = B'$ et $t_{\vec{AB}}(C) = C'$. Démontrer

a) B est milieu de (A,B')

b) $C' \in (DC)$

c) $t_{\vec{AC}}(B) = C'$, $t_{\vec{BD}}(B') = C$. Qu'est-ce que $t_{\vec{AB}} \circ t_{\vec{BC}}$ et $t_{\vec{BC}} \circ t_{\vec{AB}}$?

2 Somme dans \mathcal{V}_2

Exercice 22

Qu'est-ce qu'une opération, un groupe? Proposer des exemples dans \mathbf{Z} , \mathbf{Q} , \mathbf{R} . Peut-on parler d'opération dans un ensemble autre qu'un ensemble de nombres?

THEOREME 6 Si $(A,B) \in \vec{u}$ et $(B,C) \in \vec{v}$, alors la relation de $\mathcal{V}_2 \times \mathcal{V}_2$ vers \mathcal{V}_2 telle que $(\vec{u}, \vec{v}) \mapsto \vec{w} = \vec{AC}$ est une application.

Pour démontrer ce théorème, on prouve que pour tout couple il y a au moins une image (1) et pas deux images (2).

1) Pour tout couple (\vec{u}, \vec{v}) il existe des représentants.

$$\forall (A',B') \in \vec{u} \quad \exists^* C' \in \mathcal{P} \quad (B',C') \sim (B,C)$$

Avec O milieu de (B',C) , $C' = S_O(B)$.

$$2) \left. \begin{array}{l} \vec{AB} = \vec{A'B'} \\ \vec{BC} = \vec{B'C'} \end{array} \right\} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} \vec{AA'} = \vec{BB'} \\ \vec{BB'} = \vec{CC'} \end{array} \right\} \Rightarrow \vec{AA'} = \vec{CC'} \Rightarrow \vec{AC} = \vec{A'C'}$$

Définition 4 On appelle **addition** ou **somme** dans \mathcal{V}_2 l'opération notée $+$ qui, à tout

$$(\vec{u}, \vec{v}) \in \mathcal{V}_2 \times \mathcal{V}_2 \text{ avec } (A, B) \in \vec{u} \text{ et } (B, C) \in \vec{v}, \text{ associe } \vec{w} = \vec{AC}.$$

$$(\vec{u}, \vec{v}) \mapsto \vec{u} + \vec{v} = \vec{AB} + \vec{BC} = \vec{AC} = \vec{w}.$$

Le vecteur $\vec{w} = \vec{u} + \vec{v}$ est appelé **vecteursomme**.

Remarque

L'addition ou la somme est une opération. La somme de deux vecteurs est un vecteur.

THEOREME 7 $(\mathcal{V}_2, +)$ est un groupe commutatif.

Remarques

1 Si \vec{v}' est le vecteur opposé de \vec{v} , on écrit aussi $\vec{v}' = -\vec{v}$

et $\vec{w} + \vec{v}' = \vec{w} + (-\vec{v}) = \vec{w} - \vec{v}$

2 $-\vec{AB} = \vec{BA}$ et $\vec{v} + \vec{BA} = \vec{v} + (-\vec{AB}) = \vec{v} - \vec{AB}$

3 Le bipoint représentant le vecteur somme $\vec{u} + \vec{v}$ est la diagonale du parallélogramme construit avec les représentants des deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} .

Exercices

23 **Théorème de Chasles.** $\forall M \in \mathcal{P} \quad \vec{AB} = \vec{AM} + \vec{MB}.$

En déduire $\forall M \in \mathcal{P} \quad \vec{AB} = \vec{MB} - \vec{MA}.$

24 **Simplifier:** $\vec{AB} + \vec{KL} + \vec{BK} + \vec{LE} = ? \quad \vec{AB} - \vec{CD} + \vec{DE} + \vec{EA} - \vec{DB} = ?$

25 On donne un carré ABCD. Construire E et F si $\vec{AE} = \vec{DA} + \vec{AB}$ et $\vec{BF} = \vec{DA} + \vec{AC}.$

Démontrer que $\vec{BF} = \vec{AB}$ et $\vec{AE} = \vec{CF}$; en déduire que C, B, E sont alignés.

26 Si $A \notin (BC)$, dessiner M dans chacun des cas suivants:

a) $\vec{AM} = \vec{AB} + \vec{BC}$

b) $\vec{AM} = \vec{AB} + \vec{CB}$. Démontrer que B est milieu de (M,C).

c) $\vec{BM} = \vec{AB} + \vec{BC}$. Démontrer que ACMB est un parallélogramme.

d) $\vec{AM} = \vec{AB} + \vec{AB}$. Démontrer que B est milieu de (A,M).

e) $\vec{AM} = \vec{AB} + \vec{BA}$

f) $\vec{CM} = \vec{AB} - \vec{BC}$

g) $\vec{MB} = \vec{CB} + \vec{CA}$

27 Dans l'ensemble {A,B,C,D,E,F,O} des 6 sommets et du centre d'un hexagone régulier, donner un bipoint représentant les vecteurs suivants.

a) $\vec{AB} + \vec{CD}$

b) $\vec{BC} + \vec{EF}$

c) $\vec{AF} + \vec{OC}$

d) $\vec{AB} + \vec{AO}$

e) $\vec{OC} - \vec{OB}$

f) $\vec{EO} - \vec{ED}$

g) $\vec{DO} + \vec{AF} + \vec{OC}$

h) $\vec{BA} + \vec{FE} + \vec{DE}$

i) $\vec{FA} - \vec{CB} - \vec{ED}$

28 Quelle est l'image d'un parallélogramme par une translation $t_{\vec{v}}$?

29 Si $E \notin (FG)$, démontrer que G est milieu de $(E, t_{\vec{EG}}(G))$ et $(GF) \parallel (t_{\vec{EG}}(G) t_{\vec{EG}}(F))$.

30 Si \mathcal{T} est l'ensemble des translations, alors (\mathcal{T}, \circ) est un groupe commutatif.

3 Multiplication externe

THEOREME 8 Si $(A,B) \in \vec{u}$ et $(A,C) \in \vec{v}$ avec $\{A, B, C\} \subset d$ et $\overline{AC} = x \cdot \overline{AB}$, alors la relation de $\mathbb{R} \times \mathcal{V}_2$ vers \mathcal{V}_2 telle que $(x, \vec{u}) \mapsto \vec{v}$ est une application.

Définition 5 On appelle **multiplication des vecteurs par un réel** l'opération externe notée \cdot telle que pour tout couple $(x, \vec{u}) \in \mathbb{R} \times \mathcal{V}_2$, $(x, \vec{u}) \mapsto \vec{v} = x \cdot \vec{u}$ avec $(A,B) \in \vec{u}$, $(A,C) \in \vec{v}$, $\{A, B, C\} \subset d$ et $\overline{AC} = x \cdot \overline{AB}$.

THEOREME 9 La multiplication des vecteurs par un réel possède les propriétés suivantes

- | | | |
|----|--|---------------------------------|
| 1) | $1 \cdot \vec{v} = \vec{v}$ | |
| 2) | $\alpha \cdot (\beta \cdot \vec{v}) = (\alpha \beta) \cdot \vec{v}$ | associativité sur les nombres |
| 3) | $(\alpha + \beta) \cdot \vec{v} = \alpha \cdot \vec{v} + \beta \cdot \vec{v}$ | distributivité sur les nombres |
| 4) | $\alpha \cdot (\vec{u} + \vec{v}) = \alpha \cdot \vec{u} + \alpha \cdot \vec{v}$ | distributivité sur les vecteurs |

Remarques

S'il n'y a pas de confusion, on écrit aussi: $x \cdot \vec{v} = x \vec{v}$

Le produit d'un nombre et d'un vecteur est un vecteur.

La multiplication des vecteurs par un réel est une application.

Avec $A \neq B$ et $x \neq 0$, pour $\overrightarrow{AC} = x \overrightarrow{AB}$, les points A, B et C sont toujours alignés.

Exercices

31 Si $A \notin (BC)$, dessiner M dans les cas suivants.

a) $\vec{AM} = 2 \vec{AB}$

b) $\vec{AM} = 2 \vec{AB} + 3 \vec{BC}$

c) $\vec{CM} = -2 \vec{BC}$

d) $\vec{AM} = \frac{1}{3} \vec{BA} - \frac{2}{3} \vec{BC}$

e) $\vec{MB} + \vec{MC} = \vec{MA}$

f) $-\vec{MA} + 2 \vec{MC} - 3 \vec{MB} = \vec{0}$

32 Démontrer que l'égalité est compatible avec la multiplication d'un vecteur par un réel.

33 Démontrer : M milieu de $(A,B) \Leftrightarrow \vec{AM} = \frac{1}{2} \vec{AB} \Leftrightarrow \vec{AB} = 2 \vec{AM}$

34 Démontrer que l'on a

$$0 \cdot \vec{AB} = \vec{0}$$

$$(-1) \cdot \vec{AB} = \vec{BA} = -\vec{AB}$$

$$3 \vec{AB} = \vec{AC} \Rightarrow (-3) \vec{AB} = \vec{CA}$$

$$x \cdot \vec{AB} = \vec{AC} \Rightarrow (-x) \vec{AB} = \vec{CA}$$

35 Démontrer qu'une translation de vecteur \vec{v} transforme un segment en un segment et une droite en une droite qui lui est parallèle.

THEOREME 10 Si $\vec{0} \notin \{\vec{AB}, \vec{CD}\}$, alors $\vec{AB} = \alpha \cdot \vec{CD} \Leftrightarrow (AB) \parallel (CD)$.

Définition 6 Pour $\vec{0} \notin \{\vec{u}, \vec{v}\}$

\vec{u} et \vec{v} sont dits de **même direction** si et seulement si $\vec{u} = \alpha \cdot \vec{v}$ ou $\vec{v} = \beta \cdot \vec{u}$

\vec{u} et \vec{v} sont dits de **même sens** si et seulement si $\vec{u} = \alpha \cdot \vec{v}$ et $\alpha > 0$

\vec{u} et \vec{v} sont dits de **sens contraires** si et seulement si $\vec{u} = \alpha \cdot \vec{v}$ et $\alpha < 0$

Exercices

36 Donner quelques vecteurs de même direction, de même sens, de sens contraires dans les cas suivants.

a) Pour un losange ABCD de centre O avec $S_D(A) = A'$, $S_D(B) = B'$, $S_D(C) = C'$.

b) Pour un trapèze ABCD avec $(AB) \parallel (CD)$ et $S_{(AB)}(D) = D'$ et $S_{(AB)}(C) = C'$.

37 Si $A \notin (BC)$ et $\vec{AB} = \frac{1}{2} \vec{CD}$ et $\vec{CD} = 2 \vec{BE}$, dessiner D et E. Démontrer:

a) $(AB) \parallel (CD)$.

b) \vec{AB} et \vec{EA} sont de sens contraires.

c) B est milieu de (A,E) et ACDE parallélogramme.

38 Si $A \notin (BC)$, M_1 milieu de (A,C) et M_2 milieu de (B,C), démontrer:

a) $\vec{AB} = 2 \vec{M_1M_2}$ (quel est ce théorème?)

b) $\vec{AG} = \frac{2}{3} \vec{AM_2} \Rightarrow \vec{BG} = \frac{2}{3} \vec{BM_1}$ (quel est ce théorème?)

39 Démontrer:

a) I est le milieu de (A,B) si et seulement si $\vec{IA} + \vec{IB} = \vec{0}$.

b) Si I est le milieu de (A,B), alors pour tout $M \in \mathbf{P}$, on a $\vec{MA} + \vec{MB} = 2 \vec{MI}$.

Que dire du triangle AMB si $2\delta(M,I) = \delta(A,B)$?

Quel est l'ensemble $\{M \in \mathbf{P} \mid \delta(M,I) = \frac{1}{2} \delta(A,B)\}$?

40 Si A, B, C sont trois points distincts, M est dit **barycentre** de A, B, C affectés des coefficients respectifs α, β, γ si et seulement si $\alpha \vec{MA} + \beta \vec{MB} + \gamma \vec{MC} = \vec{0}$.

Démontrer que M existe et est unique si et seulement si $\alpha + \beta + \gamma \neq 0$.

41 Si $A \notin (BC)$:

a) peut-on parler du barycentre de deux points A et B affectés des coefficients $\alpha = 1$ et $\beta = 1$? Quel serait le barycentre de A et B affectés des coefficients α et β si $(\alpha, \beta) \in \{(2; 1), (2; 3), (1; -1)\}$?

b) dessiner l'équibarycentre de A, B, C ($\alpha = \beta = \gamma$);

c) dessiner le barycentre de A, B, C dans les cas suivants: $(\alpha, \beta, \gamma) \in \{(2,3,4); (-2,3,1); (3,-1,-1)\}$;

d) démontrer que le vecteur $\vec{v} = 3 \vec{MA} + 2 \vec{MB} - 5 \vec{MC}$ ne dépend pas du choix de M dans \mathbf{P} ;

e) donner une condition nécessaire et suffisante pour α, β et γ si $\vec{v} = \alpha \vec{MA} + \beta \vec{MB} + \gamma \vec{MC}$ est un vecteur fixe quel que soit $M \in \mathbf{P}$.

Pour la mesure des vecteurs, on utilise des propriétés analogues à celles de la distance, de la mesure des angles ou de la mesure des aires.

Exercice 42

Comment peut-on définir une mesure des arcs, une longueur des segments? Citer des propriétés de ces mesures. Comment définir une mesure sur \mathcal{V}_2 , appelée norme et notée $\|\dots\|$, en utilisant $(A,B) \in \vec{v}$ et $\|\vec{v}\| = \delta(A,B)$?

Pour mesurer les vecteurs, il convient de respecter la structure de \mathcal{V}_2 , l'addition et la multiplication des vecteurs par un réel. Pour cela, on pose la définition suivante.

Définition 7 On appelle **norme** sur l'ensemble des vecteurs \mathcal{V}_2 une application, notée $\|\dots\|$ et

$$\begin{aligned} \|\dots\|: \mathcal{V}_2 &\rightarrow \mathbf{R}_+ \\ \vec{v} &\mapsto \|\vec{v}\| \end{aligned}$$

telle que: $\|\vec{v}\| = 0 \Leftrightarrow \vec{v} = \vec{0}$

pour fixer le début de la mesure

$$\|\alpha \vec{v}\| = |\alpha| \|\vec{v}\|$$

pour tenir compte de l'opération externe

$$\|\vec{u} + \vec{v}\| \leq \|\vec{u}\| + \|\vec{v}\|$$

pour tenir compte de la somme des vecteurs

Remarque

La norme est une application, la norme d'un vecteur $\vec{v} \in \mathcal{V}_2$ est le nombre $\delta(A,B)$ et $(A,B) \in \vec{v}$.

Exercices 43

Pourquoi $\|\vec{v}\| = \|-\vec{v}\|$? Y a-t-il plusieurs vecteurs associés à 1 ?

Définition 8 Un vecteur est dit **unitaire** si et seulement si sa norme est 1.

Exercices

44 Comparer $\|\vec{u} + \vec{v}\|$ et $\|-\vec{u} - \vec{v}\|$.

45 Avec $\|\alpha \vec{v}\| = |\alpha| \|\vec{v}\|$, démontrer: $\alpha \vec{v} = \vec{0} \Leftrightarrow \alpha = 0$ ou $\vec{v} = \vec{0}$.

46 Si \vec{u} et \vec{v} ont même direction, comparer $\|\vec{u} + \vec{v}\|$ et $\|\vec{u}\| + \|\vec{v}\|$.

Dans quel cas a-t-on $\|\vec{u} + \vec{v}\| < \|\vec{u}\| + \|\vec{v}\|$?

47 Si \vec{u} et \vec{v} de sens contraires et $\|\vec{u}\| \geq \|\vec{v}\|$, comparer $\|\vec{u} + \vec{v}\|$ et $\|\vec{u}\| - \|\vec{v}\|$.

48 Démontrer: $\|\vec{u} + \vec{v} + \vec{w}\| \leq \|\vec{u}\| + \|\vec{v}\| + \|\vec{w}\|$.

49 Si, dans un parallélogramme ABCD, $\delta(A,B) = 7$ et $\delta(B,C) = 3$, calculer:

$\|\vec{AB} + \vec{CD} + \vec{CB}\|$, $\|\vec{AB} + 3\vec{DC}\|$, $\|\vec{2AD} - 3\vec{BC}\|$, $\|\vec{2AC} + 2\vec{CB}\|$. Donner un encadrement de $\|\vec{AB} + \vec{BC}\|$.

50 Montrer que pour tout vecteur \vec{v} non nul, il existe exactement deux vecteurs unitaires de même direction que \vec{v} .

4 Base de \mathcal{V}_2

Définition 9 Deux vecteurs sont **colinéaires** si et seulement si l'un est multiple de l'autre.

Exercices

51 Le vecteur nul et tout vecteur du plan sont colinéaires. Deux vecteurs opposés sont-ils colinéaires? Et deux vecteurs de sens contraires, deux vecteurs de même sens?

52 Comment choisir des représentants de deux vecteurs pour que ces deux vecteurs soient colinéaires?

THEOREME 11 Il existe au moins deux vecteurs non colinéaires dans \mathcal{V}_2 .

Définition 10 Deux vecteurs non colinéaires sont aussi dits **linéairement indépendants**.

Exercices

53 On donne un carré ABCD. Les vecteurs \vec{AC} et \vec{BD} sont-ils colinéaires? Qu'en est-il de $2\vec{AB}$ et $-3\vec{BD}$? Montrer que si \vec{u} et \vec{v} ne sont pas colinéaires et $0 \notin \{x,y\}$, alors $x\vec{u}$ et $y\vec{v}$ ne sont pas colinéaires.

54 Si ABCD est un parallélogramme, $2\vec{AB}$ et $3\vec{CD}$ sont-ils colinéaires? Montrer que si \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires, alors $x\vec{u}$ et $y\vec{v}$ sont colinéaires. La réciproque est-elle vraie?

Définition 11 On appelle **combinaison linéaire** de deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} le vecteur \vec{t} tel que

$$\vec{t} = \alpha \cdot \vec{u} + \beta \cdot \vec{v}$$

Exercice 55

Si ABCD est un trapèze et $(AB) \parallel (CD)$, dessiner E et F si $\vec{AE} = 2\vec{AB} + 2\vec{DC}$ et $\vec{AF} = \vec{AC} - 2\vec{BD}$. Comment choisir α et β si $\vec{AA} = \alpha \vec{AC} + \beta \vec{BD}$?

THEOREME 12 Deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont non colinéaires si et seulement si

$$\alpha \vec{u} + \beta \vec{v} = \vec{0} \Leftrightarrow \alpha = \beta = 0.$$

COROLLAIRE Si \vec{u} et \vec{v} sont linéairement indépendants, alors

$$\alpha \vec{u} + \beta \vec{v} = x \vec{u} + y \vec{v} \Leftrightarrow \alpha = x \text{ et } \beta = y$$

THEOREME 13 Tout vecteur de \mathcal{V}_2 s'écrit de manière unique comme combinaison linéaire de deux vecteurs linéairement indépendants de \mathcal{V}_2 .

Définition 12 Une **base** de \mathcal{V}_2 est un couple de vecteurs linéairement indépendants.

Définition 13 Si (\vec{u}, \vec{v}) est une base de \mathcal{V}_2 et $\vec{t} = x \cdot \vec{u} + y \cdot \vec{v}$, alors x et y s'appellent respectivement première et seconde **composantes** de \vec{t} dans la base (\vec{u}, \vec{v}) .

Notation: $\vec{t} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ dans la base donnée.

COROLLAIRE Deux vecteurs sont égaux si et seulement si ils ont les mêmes composantes respectives dans la même base.

Exercices

56 Si (\vec{u}, \vec{v}) est une base de \mathcal{V}_2 , quelles sont les composantes de \vec{u} , de \vec{v} , de $\vec{0}$, de $-\vec{v}$ et celles de $\vec{u} - \vec{v}$? (\vec{v}, \vec{u}) est-il aussi une base de \mathcal{V}_2 ?

57 Si (\vec{u}, \vec{v}) est une base de \mathcal{V}_2 , $\vec{t} = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $\vec{s} = \begin{pmatrix} -1 \\ 4 \end{pmatrix}$, donner les composantes de $\vec{a} = \vec{t} + \vec{s}$ et de $\vec{b} = 2\vec{t} - 3\vec{s}$. Si $\vec{w} = \begin{pmatrix} -6 \\ -2 \end{pmatrix}$, \vec{t} et \vec{w} sont-ils colinéaires? Et \vec{s} et \vec{w} ?

58 Dans la base (\vec{i}, \vec{j}) , si $\vec{u} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$, montrer que $\vec{u} + \vec{v} = \begin{pmatrix} x + x' \\ y + y' \end{pmatrix}$ et $\alpha \vec{u} = \begin{pmatrix} \alpha x \\ \alpha y \end{pmatrix}$

59 Dans la base (\vec{i}, \vec{j}) , on donne $\vec{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ -5 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} -3 \\ 10 \end{pmatrix}$, $\vec{w} = \begin{pmatrix} -10 \\ 25 \end{pmatrix}$, $\vec{t} = \begin{pmatrix} 1 \\ x \end{pmatrix}$. A-t-on \vec{u} et \vec{v} colinéaires? Même question pour \vec{u} et \vec{w} , \vec{v} et \vec{w} . Comment choisir x si \vec{u} et \vec{t} sont colinéaires, si \vec{v} et \vec{t} non colinéaires?

THEOREME 14 Si (\vec{i}, \vec{j}) est une base de \mathcal{V}_2 , $\vec{u} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$, alors \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires si et seulement si $\det(\vec{u}, \vec{v}) = \begin{vmatrix} x & x' \\ y & y' \end{vmatrix} = xy' - x'y = 0$.

Exercices

60 Si (\vec{i}, \vec{j}) est une base de \mathcal{V}_2 , $\vec{u} = \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $\vec{w} = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \end{pmatrix}$:

- écrire \vec{u} et \vec{v} comme combinaison linéaire de \vec{i} et \vec{j} ;
- a-t-on \vec{u} et \vec{v} respectivement \vec{u} et \vec{w} colinéaires?
- si (\vec{u}, \vec{v}) est une base de \mathcal{V}_2 , déterminer les composantes de \vec{i} dans la base (\vec{u}, \vec{v}) .

Quelles sont les composantes de \vec{u} dans la base (\vec{u}, \vec{v}) ?

61 Déterminer x si $\vec{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ et $\vec{v} = \begin{pmatrix} x-1 \\ 1 \end{pmatrix}$ sont colinéaires. Peut-on trouver y si $\vec{s} = \begin{pmatrix} y+1 \\ 0 \end{pmatrix}$ et $\vec{t} = \begin{pmatrix} 2 \\ y+2 \end{pmatrix}$ sont deux vecteurs colinéaires? Trouver z si $\vec{a} = \begin{pmatrix} z \\ 1 \end{pmatrix}$ et $\vec{b} = \begin{pmatrix} 2 \\ z \end{pmatrix}$ sont colinéaires.

5 Repère du plan

Définition 14 On appelle **repère** du plan un triplet (O, \vec{i}, \vec{j}) où $O \in \mathbf{P}$ et (\vec{i}, \vec{j}) est une base de \mathcal{V}_2 . Le point O se nomme **origine** du repère.

Exercices

62 Si $O \in (IJ)$, a-t-on (O, \vec{OI}, \vec{OJ}) repère du plan?

63 Si $A \notin (BC)$, combien de repères peut-on donner à l'aide de ces trois points?

64 Si (O, \vec{OA}, \vec{OB}) est un repère du plan et $A \notin (CD)$, comment choisir C et D pour que (O, \vec{OA}, \vec{CD}) soit un repère du plan? Si on ajoute $(OB) \parallel (CD)$, a-t-on (A, \vec{OA}, \vec{CD}) repère du plan?

Définition 15 On appelle **coordonnées** d'un point M du plan dans un repère (O, \vec{i}, \vec{j}) les composantes du vecteur \vec{OM} dans la base (\vec{i}, \vec{j}) . La première coordonnée se nomme **abscisse** de M et la seconde **ordonnée**.

Notation : $\vec{OM} = x \vec{i} + y \vec{j} \Leftrightarrow M(x, y)$

Exercice 65

Si (A, \vec{AB}, \vec{AC}) est un repère du plan, pourquoi a-t-on $A \notin (BC)$? On donne $\vec{AM} = \vec{AB} + \vec{AC}$ et $\vec{AN} = 2\vec{AB} + \vec{AC}$. Quelles sont les coordonnées de A, B, C, M, N ? Quelles sont les composantes des vecteurs $\vec{AB}, \vec{BC}, \vec{MN}$?

THEOREME 15 Si dans le repère (O, \vec{i}, \vec{j}) on donne $A(a_1, a_2)$ et $B(b_1, b_2)$ alors:

1. $\vec{AB} = \begin{pmatrix} b_1 - a_1 \\ b_2 - a_2 \end{pmatrix}$

2. M milieu de $(A, B) \Leftrightarrow M\left(\frac{a_1 + b_1}{2}, \frac{a_2 + b_2}{2}\right)$.

Exercice 66

Dans le repère (O, \vec{i}, \vec{j}) , on donne $A(1; 2)$ et $B(-3; -1)$. Trouver x, y et z si $M(x, 0) \in (AB)$ et $N(0, y) \in (AB)$ et $D(z, 2) \in (AB)$. A-t-on $E(3; 3) \in (AB)$?

THEOREME 16 Si $(A, B) \in \mathbf{P}^2$ et $A \neq B$, alors $(AB) = \{M \in \mathbf{P} \mid \vec{AM} = \lambda \vec{AB}\}$.

Remarque

Le vecteur \overrightarrow{AB} est appelé **vecteur directeur** de la droite (AB). Un vecteur directeur est toujours différent du vecteur nul. Tout vecteur non nul colinéaire à \overrightarrow{AB} est aussi un vecteur directeur de la droite (AB).

Définition 16 Un **repère d'une droite** passant par un point A et de vecteur directeur $\vec{v} \neq \vec{0}$ est le couple (A, \vec{v}) .

Notation

$d(A, \vec{v})$ pour la droite d passant par A et de vecteur directeur \vec{v} .

Définition 17 Pour un repère (O, \vec{i}, \vec{j}) du plan, les droites $d(O, \vec{i})$ et $d(O, \vec{j})$ sont appelées **premier axe**, respectivement **deuxième axe** du système de coordonnées.

THEOREME 17 Deux droites sont parallèles si et seulement si leurs vecteurs directeurs respectifs sont colinéaires.

Exercices

67 Les droites (AB) et (CD) sont-elles parallèles dans les cas suivants? Quelle est l'intersection de (AB) avec les axes du système de coordonnées?

a) A (2; 1), B (2; 0), C ($\frac{3}{2}; \frac{1}{2}$), D ($\frac{3}{2}; 0$)

b) A (1; -2), B (1; 0), C ($-1; -\frac{3}{2}$), D (2; 0)

c) A (1; -1), B (2; -3), C (3; -2), D (5; -6)

68 On donne A (3; 5), B (1; -3), $\vec{a} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\vec{b} = \begin{pmatrix} -2 \\ 4 \end{pmatrix}$. Déterminer le point de l'intersection des droites $d(A, \vec{a})$ et $d(B, \vec{b})$.

69 On donne A(-3; -5), B (5; 1), C (1; 7). Déterminer les milieux des côtés du triangle ABC et le point de concours des médianes.