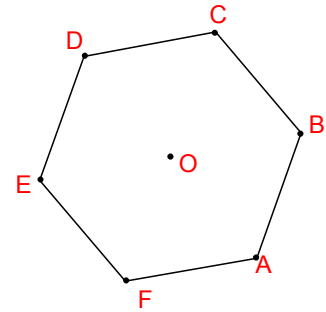


Interrogation de mathématique - 11

(Chapitre 3 : Vecteurs - 1)

- 1) Définir l'équipollence des bipoints du plan.
- 2) Qu'est-ce qu'un vecteur ?
- 3) Qu'est-ce qu'une relation d'équivalence.
- 4) Qu'est-ce qu'une classe d'équivalence ?
- 5) Définir l'application « translation de vecteur \vec{A} ».
- 6) Compléter de trois manières possibles l'équivalence suivante : $(A,B) \sim (C,D) \Leftrightarrow \dots \Leftrightarrow \dots \Leftrightarrow \dots$
- 7) Démontrer que M est milieu de $[A,B]$ si et seulement si $\vec{AM} = \vec{MB}$ (poser \vec{H} , \vec{T} , \vec{D})
- 8) Est-ce vrai ou faux ? Si l'écriture est vraie, justifier ; sinon, corriger l'écriture.
 - a) $(C,D) \in \vec{A}D$
 - b) $\vec{A} \in \mathbb{P} \times \mathbb{P}$
 - c) $\{A,B\} \subset \vec{A}B$
 - d) $\vec{A}B \subset \mathbb{P} \times \mathbb{P}$
- 9) Soit ABCDEF un hexagone régulier de centre O ;
Exprimer plus simplement en **expliquant** la démarche :
 - a) $\vec{u} = \vec{AO} + \vec{CD}$
 - b) $\vec{u} = \vec{OC} + \vec{AF}$
 - c) $\vec{w} = \vec{AO} + \vec{FO} - \vec{OB} + \vec{OE} + \vec{CO} + \vec{EO} + \vec{DB}$



1)

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**.

2)

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

3)-4)

Définition 4 Une relation \mathcal{R} dans un ensemble E est dite

réflexive	si et seulement si	$\forall x \in E$	$x \mathcal{R} x$
symétrique	si et seulement si	$\forall \{x, y\} \subset E$	$x \mathcal{R} y \Rightarrow y \mathcal{R} x$
antisymétrique	si et seulement si	$\forall \{x, y\} \subset E$	$(x \mathcal{R} y \text{ et } y \mathcal{R} x) \Rightarrow x = y$
transitive	si et seulement si	$\forall \{x, y, z\} \subset E$	$(x \mathcal{R} y \text{ et } y \mathcal{R} z) \Rightarrow x \mathcal{R} z$

Définition 5 Si une relation \mathcal{R} dans E est réflexive, symétrique et transitive, on dit qu'elle est **unere relation d'équivalence**.

L'ensemble des éléments de E en relation d'équivalence avec un élément x s'appelle la **classe (d'équivalence) de x** .

4)

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 .

5)

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

$$\begin{aligned}
 6) (A, B) \cap (C, D) &\Leftrightarrow [A, D] \text{ et } [B, C] \text{ ont même milieu} \\
 &\Leftrightarrow ABDC \text{ parallélogramme} \\
 &\Leftrightarrow (A, C) \cap (B, D) \\
 &\Leftrightarrow \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD} \\
 &\Leftrightarrow (A, B) \in \overrightarrow{CD}
 \end{aligned}$$

$$7) (H) \{A, B\} \subset IP, M \in IP$$

$$(I) M \text{ milieu de } [A, B] \Leftrightarrow \overrightarrow{AM} = \overrightarrow{MB}$$

$$\begin{aligned}
 (D) \overrightarrow{AM} = \overrightarrow{MB} &\Leftrightarrow (A, M) \cap (M, B) \Leftrightarrow [A, B] \text{ et } [M, M] \text{ ont m même milieu} \\
 &\Leftrightarrow M \text{ milieu de } [A, B] \quad \text{c.q.f.d.}
 \end{aligned}$$

$$8) a) (C, D) \in \overrightarrow{CD} : \text{vrai par définition}$$

$$b) \vec{v} \in IP \times IP : \text{faux, mais } \vec{v} \subset IP \times IP \text{ par définition}$$

$$c) \{A, B\} \subset \overrightarrow{AB} : \text{faux, mais } (A, B) \in \overrightarrow{AB} \text{ par def.}$$

$$d) \overrightarrow{AB} \subset IP \times IP : \text{vrai par définition}$$

9) Données: * ABCDEF hexagone régulier de centre O

$$\begin{aligned}
 a) \vec{u} &= \overrightarrow{AD} + \overrightarrow{CD} \\
 &= \overrightarrow{AD} + \overrightarrow{OE} \\
 &= \overrightarrow{AE}
 \end{aligned}
 \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{car} \\ \overrightarrow{CD} = \overrightarrow{OE} \\ \\ \text{Chasles} \end{array}$$

$$\begin{aligned}
 b) \vec{v} &= \overrightarrow{OC} + \overrightarrow{AF} \\
 &= \overrightarrow{OC} + \overrightarrow{CD} \\
 &= \overrightarrow{OD}
 \end{aligned}
 \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{car} \\ \overrightarrow{AF} = \overrightarrow{CD} \\ \\ \text{Chasles} \end{array}$$

$$\begin{aligned}
 c) \vec{w} &= \overrightarrow{AO} + \overrightarrow{FO} - \overrightarrow{OB} + \overrightarrow{OE} + \overrightarrow{CO} + \overrightarrow{EO} + \overrightarrow{DB} \\
 &= \overrightarrow{AO} + \overrightarrow{FO} + \overrightarrow{BO} + \underbrace{(\overrightarrow{OE} + \overrightarrow{EO})}_{=\overrightarrow{OO} = \vec{0}} + \overrightarrow{CO} + \overrightarrow{DB} \\
 &= \overrightarrow{AO} + \overrightarrow{FO} + \underbrace{(\overrightarrow{DB} + \overrightarrow{BO})}_{=\overrightarrow{DO}} + \overrightarrow{CO} \\
 &= \overrightarrow{AO} + \overrightarrow{FO} + \underbrace{\overrightarrow{DO}}_{=\overrightarrow{OA}} \\
 &= (\overrightarrow{AO} + \overrightarrow{OA}) + (\overrightarrow{FO} + \overrightarrow{OF}) = \overrightarrow{AA} + \overrightarrow{FF} = \vec{0} + \vec{0} = \vec{0}
 \end{aligned}
 \left. \begin{array}{l} \\ \\ \\ \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{car } \overrightarrow{DO} = \overrightarrow{OA} \\ \text{et } \overrightarrow{CO} = \overrightarrow{OF} \end{array}$$