

# GÉOMÉTRIE VECTORIELLE

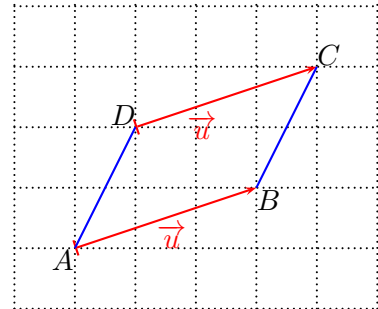
## I Translations et vecteurs.

**Definition I.1** ➤ Un point  $C$  est l'image d'un point  $D$  par la translation qui transforme  $A$  en  $B$  lorsque le quadrilatère  $ABCD$  est un parallélogramme.

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

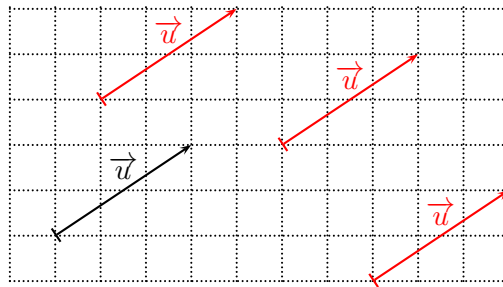
Soit la translation de vecteur  $\overrightarrow{AB}$  transformant  $D$  en  $C$ .  
Nous avons les propriétés suivantes:

- $(AB)$  et  $(DC)$  sont parallèles (même direction),
- $AB$  et  $DC$  sont de même longueur,
- $\overrightarrow{AB}$  et  $\overrightarrow{DC}$  vont dans le même sens.



Les vecteurs seront souvent notés  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$ ,  $\vec{w}$ ...

**Remarque(s) I.1** Le vecteur  $\vec{u}$  n'est pas fixe, on peut le dessiner n'importe où sur une feuille :



## II Égalité de deux vecteurs.

**Definition II.1** Soit quatre points  $A$ ,  $B$ ,  $C$  et  $D$  du plan.  
les vecteurs  $\overrightarrow{AB}$  et  $\overrightarrow{CD}$  sont égaux signifie que  $D$  est l'image de  $C$  par la translation de vecteur  $\overrightarrow{AB}$ . On note  $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD}$ .

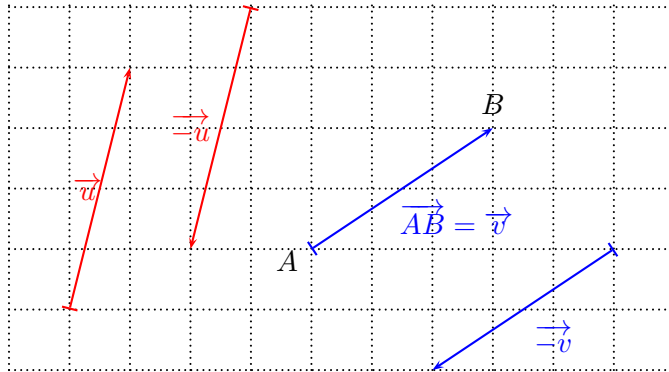
**Proposition II.1** Soit quatre points  $A$ ,  $B$ ,  $C$  et  $D$  du plan:

- les vecteurs  $\overrightarrow{AB}$  et  $\overrightarrow{CD}$  sont égaux si et seulement si le quadrilatère  $ABCD$  est un parallélogramme (éventuellement aplati).
- les vecteurs  $\overrightarrow{AB}$  et  $\overrightarrow{CD}$  sont égaux si et seulement si les segments  $[AC]$  et  $[BD]$  ont même milieu.

### III Opposé d'un vecteur

**Definition III.1** Quels que soient les points  $A$  et  $B$ , le vecteur  $\overrightarrow{BA}$  est appelé vecteur opposé au vecteur  $\overrightarrow{AB}$ .

Si  $\vec{u} = \overrightarrow{AB}$ , alors  $-\vec{u} = \overrightarrow{BA}$ .



### IV Somme de deux vecteurs.

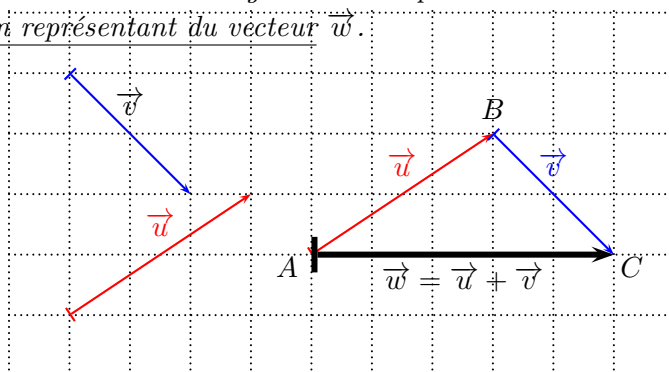
**Definition IV.1** Soient  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  deux vecteurs.

La somme des vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ , notée  $\boxed{\vec{u} + \vec{v}}$ , est le vecteur associée à la translation résultant de l'enchaînement des translations de vecteur  $\vec{u}$  et de vecteur  $\vec{v}$ .

**Méthode(s) IV.1** Soient  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  deux vecteurs, on construit le vecteur  $\vec{w} = \vec{u} + \vec{v}$  de la façon suivante :

Soit  $A$  un point du plan, on trace le représentant de  $\vec{u}$  d'origine  $A$  : il a pour extrémité  $B$ , puis on trace le représentant de  $\vec{v}$  d'origine  $B$  : il a pour extrémité  $C$ .

Le vecteur  $\overrightarrow{AC}$  est un représentant du vecteur  $\vec{w}$ .



**Definition IV.2** Le vecteur nul  $\vec{0}$ .

- $\overrightarrow{AB} = \vec{0}$  si et seulement si  $A = B$ ,
- Si on fixe un point  $O$ , alors pour tout vecteur  $\vec{u}$ , il existe un unique point  $M$  vérifiant  $\vec{u} = \overrightarrow{OM}$ .

### Proposition IV.1

- **Relation de Chasles** : Pour tous points  $A, B$  et  $C$  du plan, on a  $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} = \overrightarrow{AC}$ .
- Nous avons la relation  $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC} = \overrightarrow{AD}$  si et seulement si  $ABCD$  est un parallélogramme.

Quels que soient les vecteurs  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  du plan, on a :

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

## V Différence de deux vecteurs.

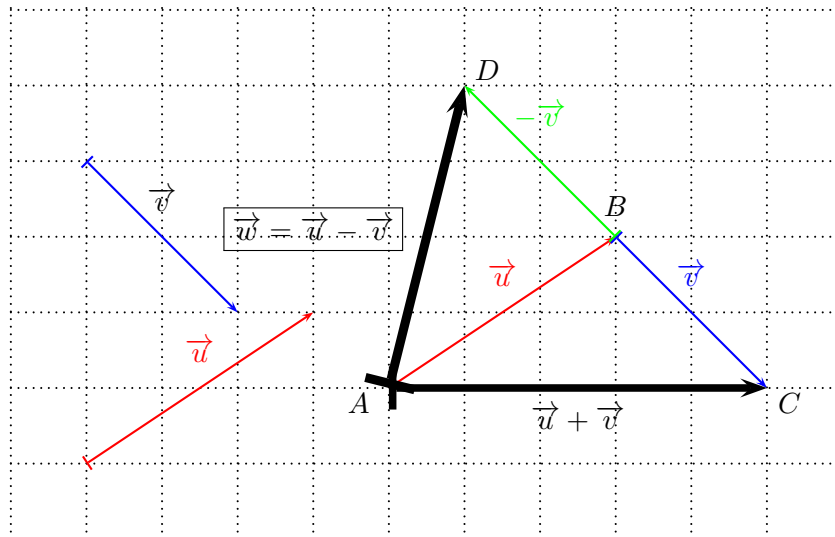
**Definition V.1** Soient  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  deux vecteurs.

La différence des vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ , notée  $\boxed{\vec{u} - \vec{v}}$ , est le vecteur égal à la somme  $\vec{u} + (-\vec{v})$ .

**Méthode(s) V.1** Soient  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  deux vecteurs, on construit le vecteur  $\vec{w} = \vec{u} - \vec{v}$  de la façon suivante :

Soit  $A$  un point du plan, on trace le représentant de  $\vec{u}$  d'origine  $A$  : il a pour extrémité  $B$ , puis on trace le représentant de  $-\vec{v}$  d'origine  $B$  : il a pour extrémité  $D$ .

Le vecteur  $\overrightarrow{AD}$  est un représentant du vecteur  $\vec{w}$ .



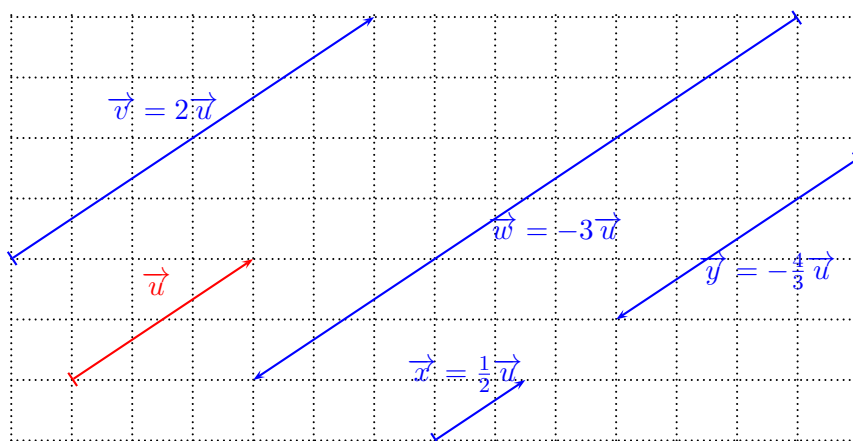
**Remarque(s) V.1** Bien sur nous avons la relation:

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

## VI Multiplication d'un vecteur par un nombre réel.

**Definition VI.1** Soit  $\vec{u} = \overrightarrow{AB}$  un vecteur non nul et  $k$  un réel non nul, on définit le vecteur  $\vec{v} = k\vec{u} = \overrightarrow{AC}$  par :

- ▶  $A, B$  et  $C$  sont alignés,
- ▶ si  $k > 0$ ,  $AC = kAB$  et  $B$  et  $C$  sont du même côté par rapport à  $A$ ,
- ▶ Si  $k < 0$ ,  $AC = -kAB$  et  $B$  et  $C$  sont de part et d'autre de  $A$ .
- ▶ Si  $\vec{u} = \vec{0}$  ou  $k = 0$  alors  $\vec{v} = \vec{0}$



**Proposition VI.1** Quels que soient les vecteurs  $\vec{u}, \vec{v}$  et les réels  $k$  et  $l$ , on a :

- ♦  $k(\vec{u} + \vec{v}) = k\vec{u} + k\vec{v}$
- ♦  $(k + l)\vec{u} = k\vec{u} + l\vec{u}$
- ♦  $k(\lambda\vec{u}) = (k\lambda)\vec{u}$
- ♦  $k\vec{u} = \vec{0} \iff k = 0$  ou  $\vec{u} = \vec{0}$

## VII Colinéarité de deux vecteurs

**Definition VII.1** Deux vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont colinéaires s'il existe un réel  $k$  non nul tel que  $\vec{v} = k\vec{u}$ .

**Proposition VII.1** ♦ Trois points  $A, B$  et  $C$  sont alignés si et seulement si les vecteurs  $\overrightarrow{AB}$  et  $\overrightarrow{AC}$  sont colinéaires,

- ♦ deux droites  $(AB)$  et  $(CD)$  sont parallèles si et seulement si les vecteurs  $\overrightarrow{AB}$  et  $\overrightarrow{CD}$  sont colinéaires.