

Notion de vecteur

I Translation

Définitions : Caractéristiques

Un vecteur \overrightarrow{AB} est caractérisé par sa norme (la longueur AB), sa direction (inclinaison de la droite (AB)) et son sens (de A vers B). Il définit la translation de vecteur \overrightarrow{AB} transformant A en B.

Le point A est l'origine du vecteur \overrightarrow{AB} et le point B en est l'extrémité.

Remarque : Le vecteur \overrightarrow{AA} est appelé vecteur nul. On note $\overrightarrow{AA} = \vec{0}$

Définition : égalité

L'égalité $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD}$ signifie que la translation de vecteur \overrightarrow{AB} transforme le point C en D. Les vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{CD} ont alors la même direction, le même sens et la même norme.

Définition : milieu

I est le milieu du segment [AB] si et seulement si $\overrightarrow{AI} = \overrightarrow{IB}$



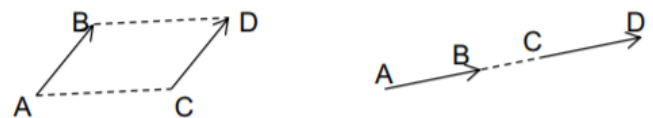
Définition : opposés

L'opposé du vecteur \overrightarrow{AB} est le vecteur noté $-\overrightarrow{AB}$. Ils ont la même direction, la même norme mais sont de sens contraires.

Propriété :

Soient A, B, C et D quatre points deux à deux distincts.

Dire que les vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{CD} sont égaux revient à dire que le quadrilatère ABDC est un parallélogramme (éventuellement aplati).

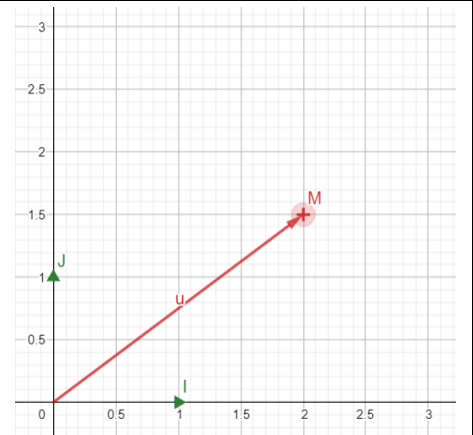


Applications : Exercices 1 et 2

II Coordonnées

Définition

Dans un repère $(O ; I ; J)$, les **coordonnées du vecteur** \vec{u} sont les coordonnées de l'unique point M tel que $\overrightarrow{OM} = \vec{u}$



Remarques :

- Si $\overrightarrow{OI} = \vec{i}$ et $\overrightarrow{OJ} = \vec{j}$ alors le repère $(O ; I ; J)$ devient le repère $(O ; \vec{i} ; \vec{j})$
- Si $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ alors $\vec{u} = x\overrightarrow{OI} + y\overrightarrow{OJ}$ ou $\vec{u} = x\vec{i} + y\vec{j}$

Propriétés

- Dans un repère, si $A(x_A ; y_A)$ et $B(x_B ; y_B)$ alors \overrightarrow{AB} a pour coordonnées $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \end{pmatrix}$. On écrit aussi $\overrightarrow{AB} (x_B - x_A ; y_B - y_A)$
- Deux vecteurs sont égaux si et seulement si, ils ont les mêmes coordonnées.

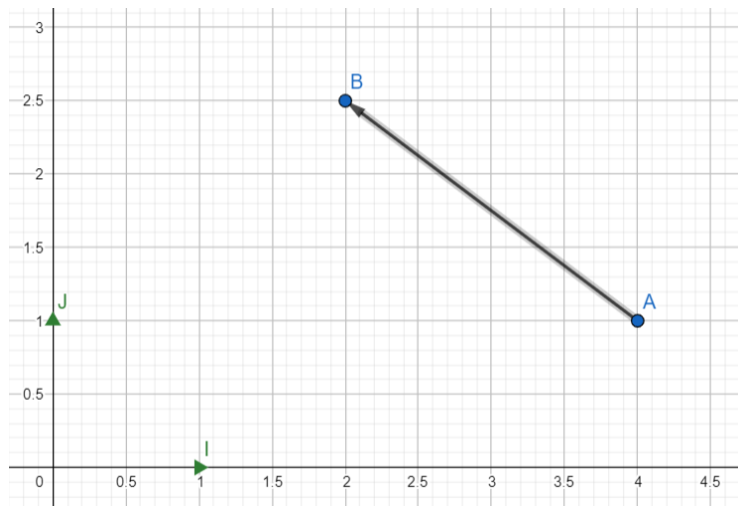
Exemple :

Soit les points $A(4 ; 1)$ et $B(2 ; 2,5)$

Les coordonnées du vecteur \overrightarrow{AB} sont

$$\text{alors } \overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} 2-4 \\ 2,5-1 \end{pmatrix} \rightarrow \overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -2 \\ 1,5 \end{pmatrix}$$

Applications : Exercices 3 et 4



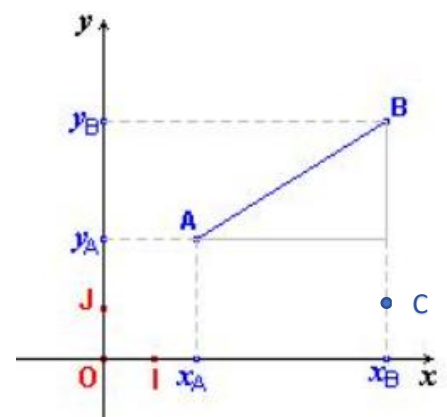
III Norme

Démonstration

Soient deux points $A(x_A ; y_A)$ et $B(x_B ; y_B)$. On construit le point C

tel que ABC soit un triangle rectangle en C .

On cherche la valeur de la longueur AB



D'après le théorème de Pythagore,

$$AB^2 = AC^2 + BC^2$$

$$AB^2 = (x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2$$

$$AB = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2}$$

Définition

Soient deux points $A(x_A ; y_A)$ et $B(x_B ; y_B)$ dans un repère orthonormé $(O ; \vec{i} ; \vec{j})$

alors $AB = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2}$

IV Coordonnées du milieu

Définition :

Soient trois points $A(x_A ; y_A)$, $B(x_B ; y_B)$ et $M(x_M ; y_M)$ dans un repère orthonormé $(O ; \vec{i} ; \vec{j})$.

M est le milieu de $[AB]$ et a pour coordonnées :

$$x_M = \frac{x_A + x_B}{2} \text{ et } y_M = \frac{y_A + y_B}{2}$$

