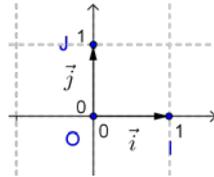


I. Repère

Définition : On appelle repère orthonormé (O, I, J) lorsque le triangle OIJ est isocèle rectangle en O .



On dira aussi que le repère (O, \vec{i}, \vec{j}) est orthonormé.

II. Généralités

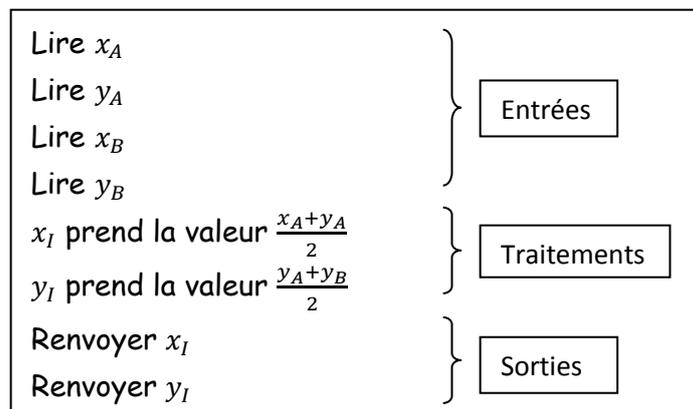
a. Coordonnées du milieu de deux points.

Propriété : Soient A et B deux points de coordonnées $A(x_A; y_A)$ et $B(x_B; y_B)$.

Le milieu I du segment $[AB]$ admet pour coordonnées :

$$\begin{cases} x_I = \frac{x_A + x_B}{2} \\ y_I = \frac{y_A + y_B}{2} \end{cases}$$

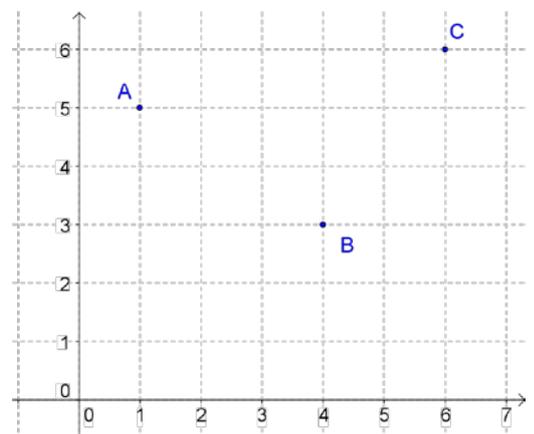
☞ Exercice : Faire un algorithme. (II) (Casio)



Exercices d'applications : 1 - 2 p 189

b. Distance entre deux points (dans un repère orthonormé).

☞ Activité : Déterminer la distance AB et la distance AC .



Pour ce faire on trace des triangles rectangles afin d'utiliser le théorème de Pythagore :

Pour la distance AB , en appliquant le théorème de Pythagore :

$$AB^2 = AD^2 + DB^2$$

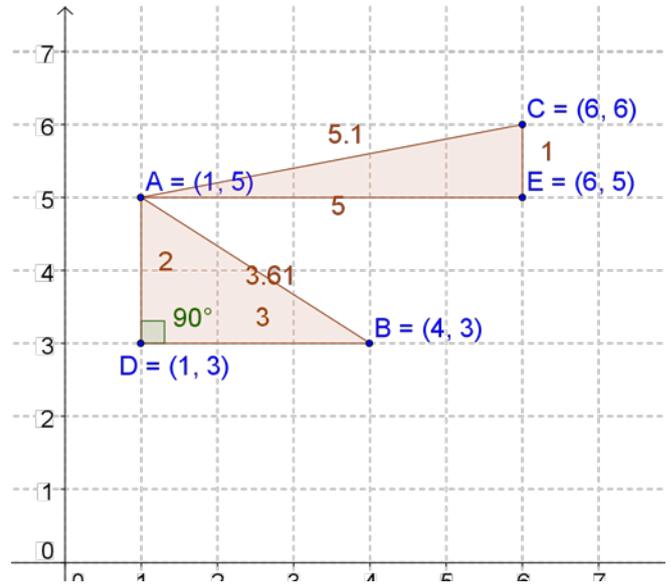
$$AB^2 = 2^2 + 3^2$$

$$AB^2 = 13$$

$$AB = \sqrt{13} \approx 3,61.$$

De la même façon pour AC on trouve :

$$AC = \sqrt{26} \approx 5,1.$$



En généralisant la méthode, on déduit la formule :

Propriété : Dans un repère orthonormé, soient A et B de coordonnées $A(x_A; y_A)$ et $B(x_B; y_B)$, la distance AB est donnée par la formule :

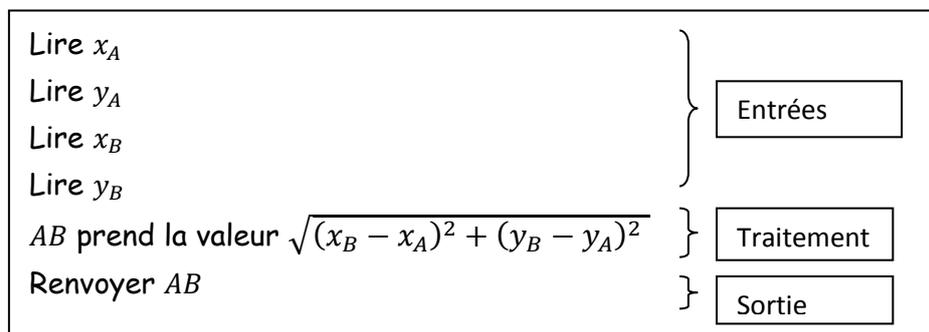
$$\|\overline{AB}\| = AB = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2}.$$

$\|\overline{AB}\|$ est la norme du vecteur \overline{AB} .

Exercice : Déterminer la distance AB lorsque : $A(-1; 5)$ et $B(4; -3)$

$$AB = \sqrt{(4 - (-1))^2 + (-3 - 5)^2} = \sqrt{5^2 + (-8)^2} = \sqrt{25 + 64} = \sqrt{89} \approx 9,4.$$

Exercice : Faire un algorithme.



Exercices d'applications : 6 - 7 - 8 p 190

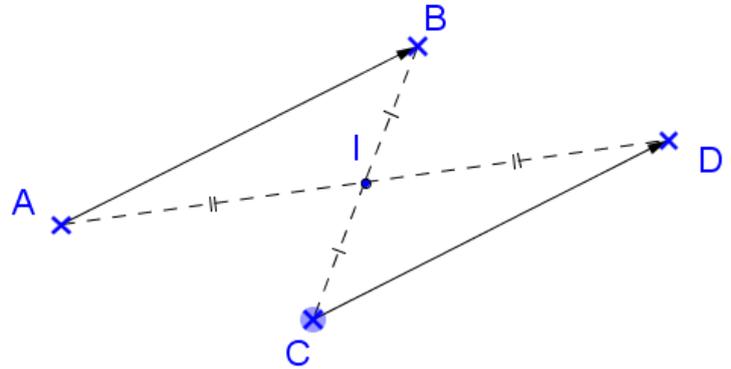
III. Vecteurs

a. Translation de vecteur \overrightarrow{AB}

Définition : Soient A et B deux points du plan.
À tout point C du plan on associe l'unique point D tel que $[AD]$ et $[BC]$ aient le même milieu.

On dit que D est l'image de C par la translation qui à A associe B .

D est l'unique point tel que $ABDC$ est un parallélogramme.



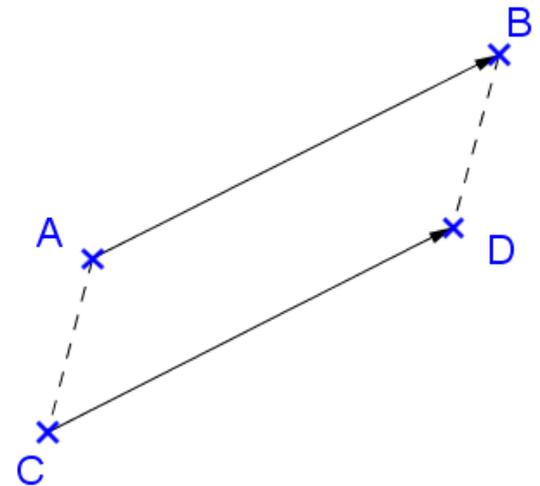
La translation qui à A associe B est appelé translation de vecteur \overrightarrow{AB} .

Un vecteur est définie de manière unique par une idée de déplacement :

- La direction celle de la droite (AB) .
- Le sens de A vers B .
- Et la longueur AB (appelé norme).

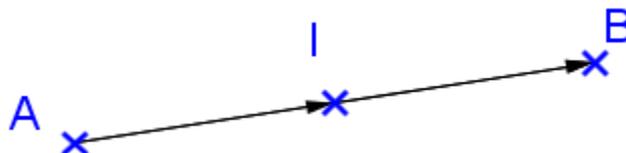
b. Egalité de vecteur

Définition : Les vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{CD} sont égaux lorsqu'ils ont même direction, même sens et même longueur.
On note $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD}$.



Propriété : Soient A, B, C et D quatre points distinct du plan.
Les vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{CD} sont égaux si et seulement si $ABDC$ est un parallélogramme (éventuellement aplati).

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

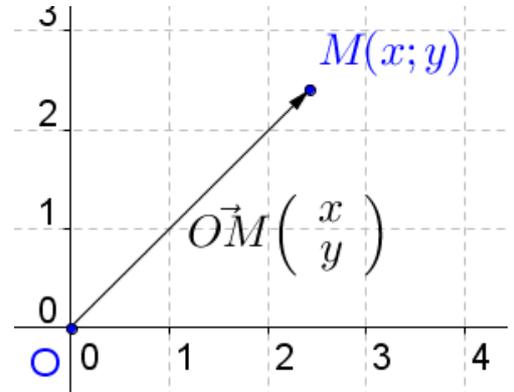


🔗 **Définition** : Un vecteur \overrightarrow{AB} est nul lorsque les points A et B sont confondus. On note $\overrightarrow{AB} = \vec{0}$.

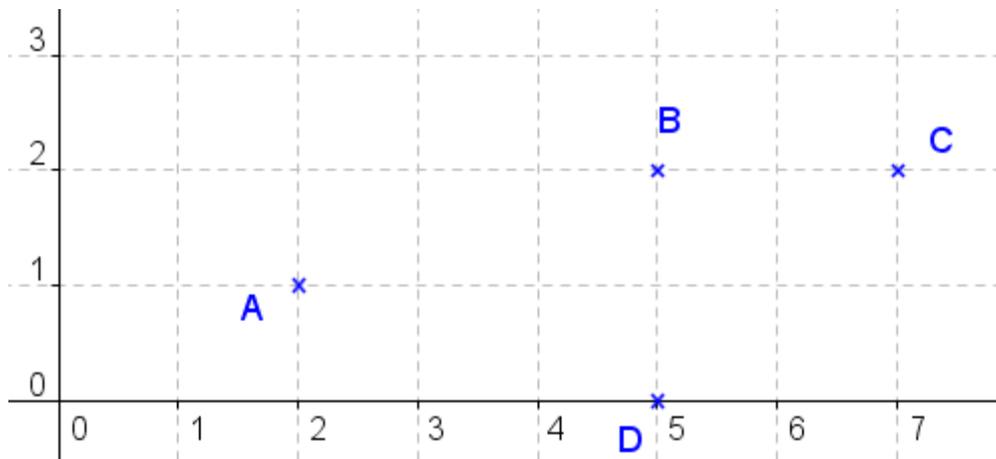
c. Coordonnées d'un vecteur dans un repère

🔗 **Définition** : Dans un repère les coordonnées d'un vecteur \vec{u} sont les coordonnées du point M tel que $\overrightarrow{OM} = \vec{u}$:

si $M(x; y)$ on note $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ les coordonnées du vecteur \vec{u} .

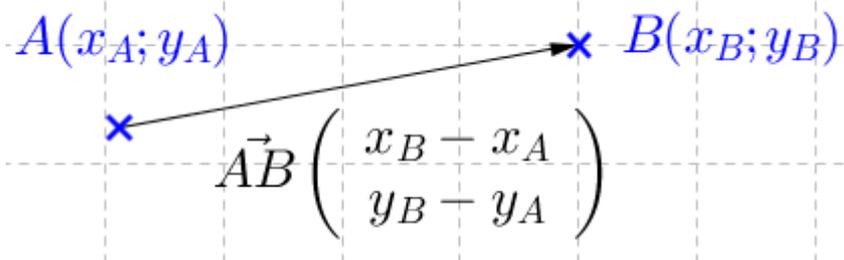


🔗 **Activité** : Reproduire la figure. Déterminer les coordonnées des vecteurs : $\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{CD}, \overrightarrow{AD}, \overrightarrow{DB}$.



🔗 **Propriété** : Dans un repère, soient deux points A et B de coordonnées $A(x_A; y_A)$ et $B(x_B; y_B)$, le vecteur \overrightarrow{AB} a pour coordonnées :

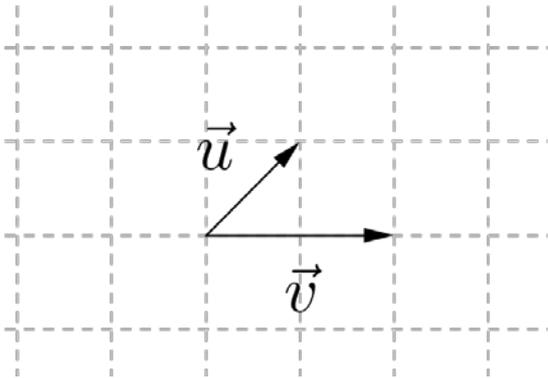
$$\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \end{pmatrix}.$$



🔗 **Exercice** : faire un algorithme qui pour deux points donnés renvoie les coordonnées du vecteur \overrightarrow{AB} .

🔗 Pour mardi 5 février (G2) jeudi 7 février (G1).
n°1- 2 p231 et n°5 - 6 -7 p232.

d. Somme de deux vecteurs

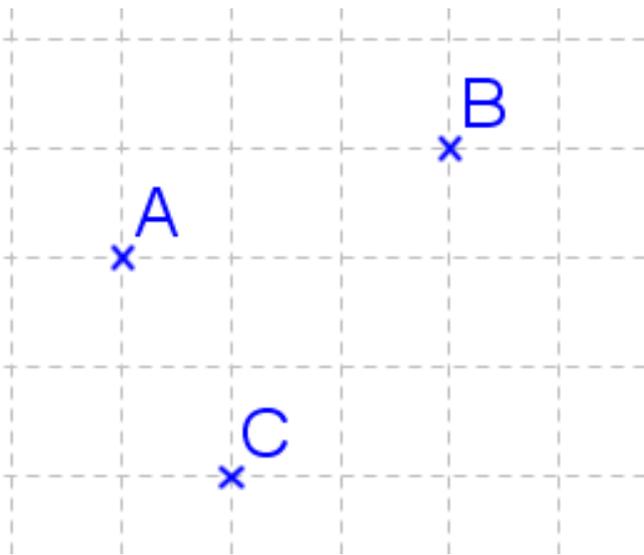


Activité :

1. Soient deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} .

Reproduire la figure et tracer les vecteurs suivants :

1. $-\vec{u}$
2. $2\vec{v}$
3. $3\vec{u} - 2\vec{v}$.



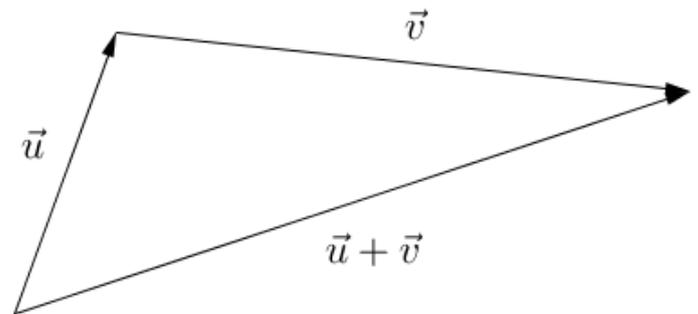
2. Soit trois points A, B et C . Reproduire la figure suivante et tracer le vecteur suivant :

$$2\vec{BC} - 3\vec{AC}.$$

3. Sur un second graphique tracer le point M défini par :

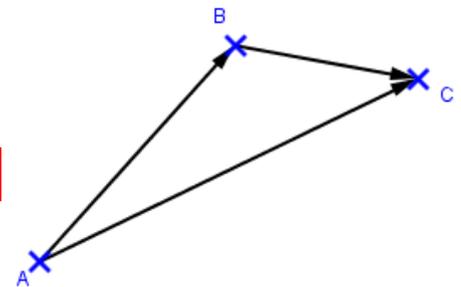
$$\vec{AM} = \vec{AB} + 2\vec{AC}.$$

Propriété définition : En enchaînant la translation de vecteur \vec{u} et celle de vecteur \vec{v} on obtient un nouvelle translation de vecteur la somme de \vec{u} et de \vec{v} et noté $\vec{u} + \vec{v}$.



Relation de Chasles : Pour tout points du plan A, B, C :

$$\vec{AB} + \vec{BC} = \vec{AC}.$$



Propriété : Dans un repère du plan, si $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ alors :

$$\vec{u} + \vec{v} \begin{pmatrix} x + x' \\ y + y' \end{pmatrix}.$$

☞ Exercice : Calculer les coordonnées du vecteur $\vec{u} + \vec{v}$ dans chaque cas :

1. $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{v} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix} ; \vec{u} + \vec{v} = \begin{pmatrix} 1-2 \\ 3+1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 4 \end{pmatrix}$
2. $\vec{u} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{v} \begin{pmatrix} -2 \\ -5 \end{pmatrix} ; \vec{u} + \vec{v} = \begin{pmatrix} -1-2 \\ 0-5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -3 \\ -5 \end{pmatrix}$
3. $\vec{u} \begin{pmatrix} 5 \\ 3 \end{pmatrix}, \vec{v} \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ \frac{2}{3} \end{pmatrix} ; \vec{u} + \vec{v} = \begin{pmatrix} 5 + \frac{1}{2} \\ 3 + \frac{2}{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{10}{2} + \frac{1}{2} \\ \frac{9}{3} + \frac{2}{3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{11}{2} \\ \frac{11}{3} \end{pmatrix}$

e. Opposé d'un vecteur, différence de deux vecteurs

☞ **Définition** : Deux vecteurs sont opposés lorsqu'ils ont mêmes direction, même norme et sont de sens contraire.
 \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{BA} sont des vecteurs opposés.

On note $\overrightarrow{AB} = -\overrightarrow{BA}$.

☞ **Définition** : Le vecteur $\vec{u} - \vec{v}$ est définie par
 $\vec{u} - \vec{v} = \vec{u} + (-\vec{v})$.

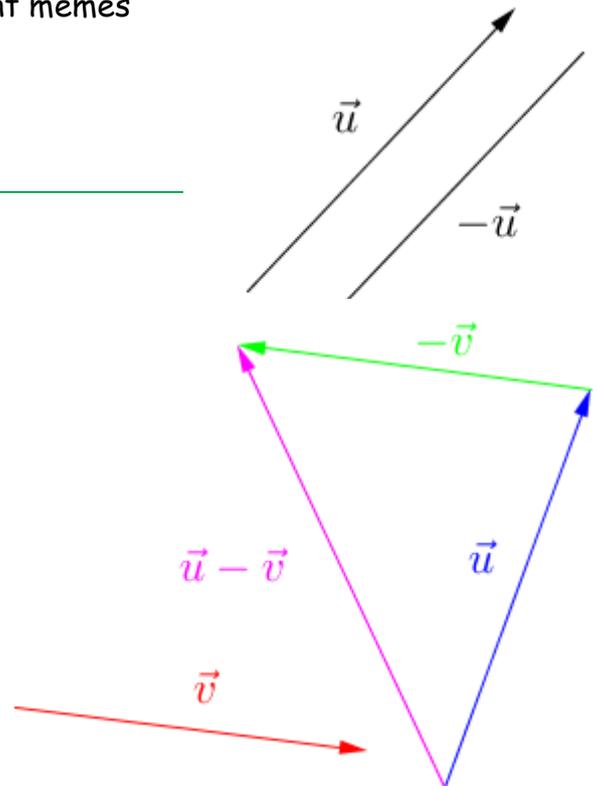
☞ **Propriété** : Dans un repère du plan, si $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ alors :

$$\vec{u} - \vec{v} \begin{pmatrix} x - x' \\ y - y' \end{pmatrix}.$$

☞ Exercice : Soient trois vecteurs \vec{u}, \vec{v} et \vec{w} de coordonnées : $\vec{u} \begin{pmatrix} 7 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{v} \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \end{pmatrix}$ et $\vec{w} \begin{pmatrix} -\frac{1}{2} \\ -6 \end{pmatrix}$

Calculer les coordonnées des vecteurs suivants :

1. $\vec{u} + \vec{v} = \begin{pmatrix} 7-2 \\ 2-1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 1 \end{pmatrix}$
2. $\vec{u} - \vec{v} = \begin{pmatrix} 7-(-2) \\ 2-(-1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 9 \\ 3 \end{pmatrix}$
3. $\vec{u} + \vec{v} + \vec{w} = \begin{pmatrix} 7-2-\frac{1}{2} \\ 2-1-6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4.5 \\ -5 \end{pmatrix}.$



f. Produit d'un vecteur par un nombre réel

Définition : Soit \vec{u} un vecteur et k un nombre réel. Si $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ dans un repère, le vecteur de notée $k\vec{u}$ est le vecteur de coordonnées $\begin{pmatrix} kx \\ ky \end{pmatrix}$ dans le même repère.

Remarques :

Le vecteur $k\vec{u}$ à la même direction que le vecteur \vec{u} .

Si $k > 0$, il a le même sens que le vecteur \vec{u} .

Si $k < 0$, il est de sens opposé au vecteur \vec{u} .

La longueur du vecteur $k\vec{u}$ est $|k| \times$ la longueur du vecteur \vec{u} .

Exercice : soient les trois vecteur \vec{u}, \vec{v} et \vec{w} de coordonnées $\vec{u} \begin{pmatrix} 7 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{v} \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $\vec{w} \begin{pmatrix} -2 \\ -5 \end{pmatrix}$. Calculer les coordonnées des vecteurs suivants :

1. $2\vec{u} - 3\vec{v}$.

2. $7\vec{v} + 2\vec{w}$

3. $2\vec{u} + 3\vec{v} - 7\vec{w}$

Propriété : Si k et k' sont deux nombres réels et \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs, alors :

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

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

$$k(\vec{u} + \vec{v}) = k\vec{u} + k\vec{v}.$$

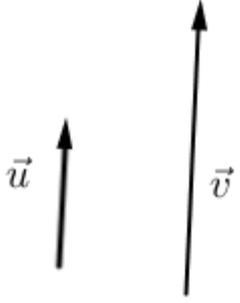
IV. Colinéarité de deux Vecteurs

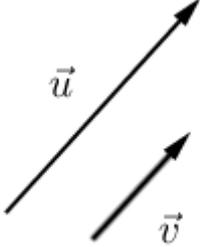
a. Définition et propriétés

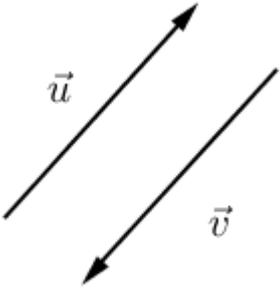
Définition : Deux vecteurs sont colinéaires si et seulement si l'un est le produit de l'autre par un réel.

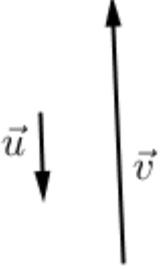
C'est-à-dire : soit \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs, ils sont colinéaires s'il existe un réel k tel que $\vec{u} = k\vec{v}$.

☞ Exercice : Dans chaque cas déterminer k tel que $\vec{u} = k\vec{v}$:

1.  $\vec{u} = \frac{1}{2}\vec{v}$

2.  $\vec{u} = 2\vec{v}$

3.  $\vec{u} = -\vec{v}$

4.  $\vec{u} = -\frac{1}{3}\vec{v}$

Propriété : Dans un repère, les vecteurs $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ sont colinéaires :

1. Si et seulement si leurs coordonnées sont proportionnelles.
2. Si et seulement si $xy' = x'y$.

x	x'
y	y'

☞ Exercice : Faire un algorithme testant si deux vecteurs sont colinéaire.

☞ Exercice : Dans chaque cas dire si les vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires :

1. $\vec{u} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{v} \begin{pmatrix} -4 \\ -2 \end{pmatrix}$ \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires ssi

$$2 \times (-2) = 1 \times (-4)$$

$$-4 = -4 \quad \text{Toujours vrai}$$

Autre explication : $-2\vec{u} = \vec{v}$.

2. $\vec{u} \begin{pmatrix} 5 \\ -3 \end{pmatrix}, \vec{v} \begin{pmatrix} -2,5 \\ 1,5 \end{pmatrix}$ \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires ssi

$$5 \times 1,5 = -3 \times (-2,5)$$

$$7,5 = 7,5 \quad \text{Toujours vrai}$$

Donc les vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires.

3. $\vec{u} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}, \vec{v} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$. \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires ssi

$$-1 \times 1 = 2 \times (-2)$$

$$-1 = -4 \quad \text{FAUX}$$

Donc les vecteurs \vec{u} et \vec{v} ne sont pas colinéaires.

b. Application à la géométrie

Propriété : Les droites (AB) et (CD) sont parallèles si et seulement si les vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{CD} sont colinéaires.

Exercice : Les droites (AB) et (CD) sont-elle parallèles ?

$$\overrightarrow{AB} = \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \overrightarrow{CD} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \overrightarrow{CD} = 2\overrightarrow{AB}$$

Propriété : Trois points A, B et C sont alignés si et seulement si les vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{AC} sont colinéaires.

Remarque : on utilisera la propriété précédente sous la forme :

Un point M appartient à la droite (AB) si et seulement si les vecteurs \overrightarrow{AM} et \overrightarrow{AB} sont colinéaires.

