

GÉOMÉTRIE VECTORIELLE

Table des matières

I Définition	1
II Égalité de vecteurs	2
III Opposé d'un vecteur	2
IV Somme de deux vecteurs	3
V Multiplication d'un vecteur par un nombre réel	3
VI Colinéarité de deux vecteurs	4



I Définition

Définition 1

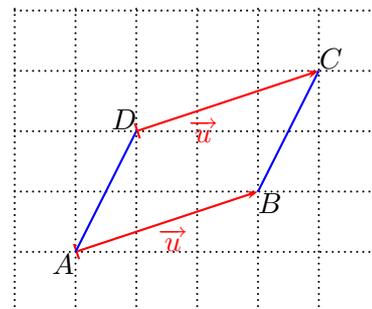
- ▶ Un point C est l'image d'un point D par la translation qui transforme A en B lorsque le quadrilatère $ABCD$ est un parallélogramme.
- ▶ On dit alors que C est l'image du point D par la translation de vecteur \overrightarrow{AB} .

Translation de vecteur \overrightarrow{AB} transformant D en C :

On remarque que :

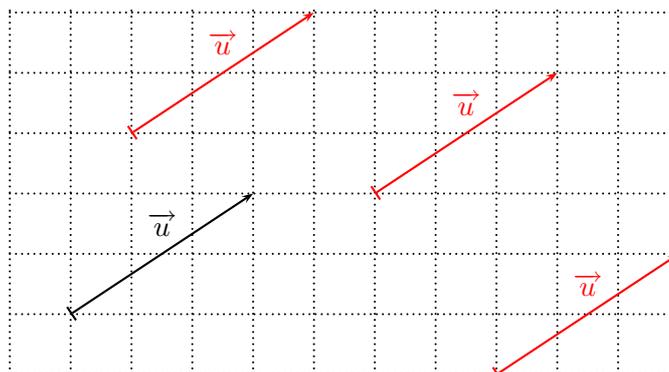
- (AB) et (DC) sont parallèles (même direction),
- AB et DC sont de même longueur,
- \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{DC} vont dans le même sens.

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



Remarque 1

Le vecteur \vec{u} n'est pas fixe, on peut le dessiner n'importe où sur une feuille :

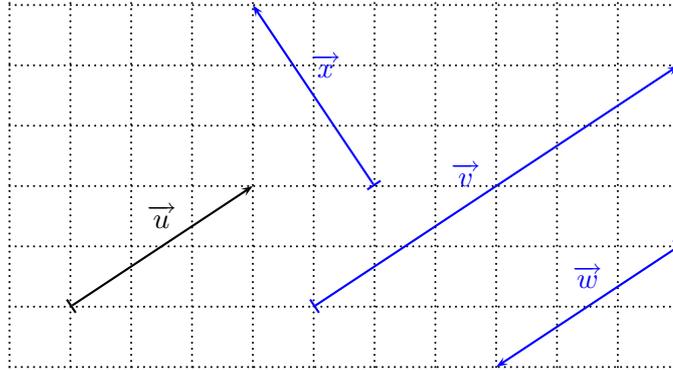


II Égalité de vecteurs

Définition 2

Deux vecteurs AB et DC sont égaux si et seulement si le quadrilatère $ABCD$ est un parallélogramme (éventuellement aplati). On note alors $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{DC}$.

Aucun des vecteurs ci-contre ne sont égaux deux à deux.



Remarque 2

- $\overrightarrow{AB} = \vec{0}$ 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 $\vec{u} = \overrightarrow{OM}$.

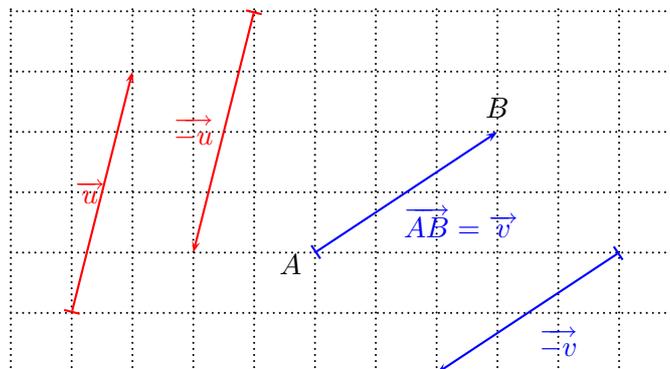
III Opposé d'un vecteur

Définition 3

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

Remarque 3

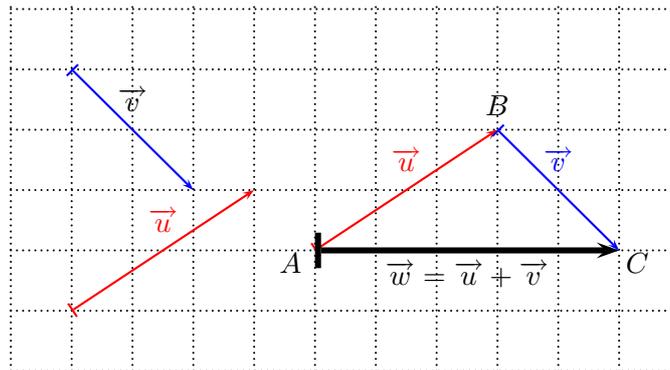
Si $\vec{u} = \overrightarrow{AB}$, alors $-\vec{u} = \overrightarrow{BA}$.



IV Somme de deux vecteurs

Définition 4

Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs, on définit 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 \vec{AC} est un représentant du vecteur \vec{w} .



Relation de Chasles : Pour tous points A , B et C du plan, on a $\vec{AB} + \vec{BC} = \vec{AC}$.

Propriété 1

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 Multiplication d'un vecteur par un nombre réel

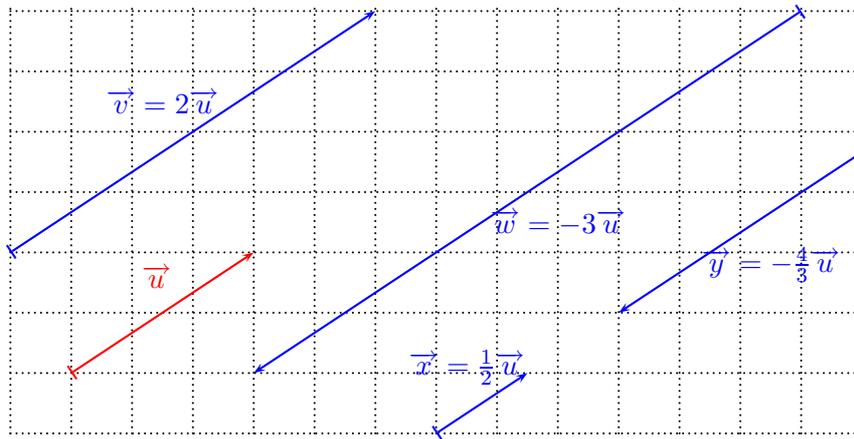
Définition 5

Soit $\vec{u} = \vec{AB}$ un vecteur non nul et k un réel non nul, on définit le vecteur $\vec{v} = k\vec{u} = \vec{AC}$ 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 .

Remarque 4

Si $\vec{u} = \vec{0}$ ou $k = 0$ alors $\vec{v} = \vec{0}$

**Propriété 2**

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 $\vec{u} = \vec{0}$

VI Colinéarité de deux vecteurs**Définition 6**

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

Autrement dit, les vecteurs \vec{u} et \vec{v} ont la même direction.

Sur le dessin précédent, tous les vecteurs dessinés sont colinéaires entre eux.

Propriété 3

- ♦ 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.

