# Chapitre 10 — Vecteurs II

#### Savoir-faire 1

- $\hfill \square$  Représenter un vecteur dont on connait les coordonnées.
- □ Lire les coordonnées d'un vecteur.
- $\square$  Calculer les coordonnées d'une somme de vecteurs, d'un produit d'un vecteur par un nombre réel.
- $\hfill \square$  Caractériser alignement et parallélisme par la colinéarité de vecteurs.
- $\hfill \square$  Résoudre des problèmes en utilisant la représentation la plus adaptée des vecteurs.

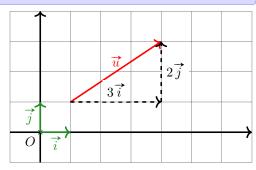
# Définition 1

Soit O un point et deux vecteurs  $\vec{i}$  et  $\vec{j}$  dont les directions sont perpendiculaires et dont les normes sont égales à 1. On dit que  $(\vec{i}, \vec{j})$  est une base orthonormée du plan et que  $(O; \vec{i}, \vec{j})$  est un repère orthonormée du plan.

# Définition 2

Dans une base  $(\vec{i}, \vec{j})$ , soit  $\vec{u}$  un vecteur. Il existe un unique couple (x; y) tel que  $\vec{u} = x\vec{i} + y\vec{j}$ . x et y sont les coordonnées de  $\vec{u}$  dans la base  $(\vec{i}, \vec{j})$ , notées  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ .

### Méthode: Lire les coordonnées d'un vecteur et construire un vecteur



- 1. Donner les coordonnées du vecteur  $\overrightarrow{u}$  sur le graphique ci-contre dans la base  $(\overrightarrow{i},\overrightarrow{j})$ .
- 2. Construire un vecteur  $\overrightarrow{v}$  de coordonnées  $\begin{pmatrix} 4 \\ -1 \end{pmatrix}$ .

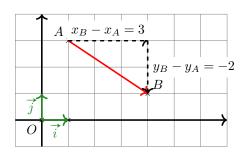




# Propriété (Admise) 1: Coordonnées d'un vecteur

Dans un repère, soient A et B deux points ayant pour coordonnées respectives  $(x_A; y_A)$  et  $(x_B; y_B)$ : Le vecteur  $\overrightarrow{AB}$  a pour coordonnées  $\begin{pmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \end{pmatrix}$ . On note  $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \end{pmatrix}$ .

#### Méthode: Déterminer les coordonnées d'un vecteur



Sur le graphique ci-contre, on a : A(1;3) et B(4;1). Les coordonnées du vecteur  $\overrightarrow{AB}$  sont donc  $\begin{pmatrix} 4-1\\1-3 \end{pmatrix}$ , soit  $\overrightarrow{AB}\begin{pmatrix} 3\\-2 \end{pmatrix}$ 



# Propriété (Admise) 2: Caractérisation analytique de l'égalité de deux vecteurs

Deux vecteurs sont égaux si et seulement si ils ont les mêmes coordonnées dans un repère du plan. Autrement dit, si les vecteurs  $\overrightarrow{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  et  $\overrightarrow{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$  sont égaux, alors x = x' et y = y'.

Exercices: 80-82 p.139, 83-89 p.140

# Méthode: Montrer qu'un quadrilatère est un parallélogramme

Soient A(2;3), B(5;1), C(3;-2) et D(0;0). Montrer que ABCD est un parallélogramme.

- On calcule les coordonnées de  $\overrightarrow{AB}$  et de  $\overrightarrow{DC}$ .
- On vérifie qu'elles sont égales.

#### Méthode: Calculer les coordonnées d'un point à partir d'une égalité vectorielle

Soient A(9;2), B(-3;5) et C(1;4).

Déterminer les coordonnées du point D tel que  $\overrightarrow{AD} = \overrightarrow{BC}$ .



### Définition 3

Dans un repère orthonormé (O, I, J), soit  $\vec{u}$  un vecteur de coordonnées  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ . La norme du vecteur  $\vec{u}$ , notée  $\|\vec{u}\|$ , est

$$\|\overrightarrow{u}\| = \sqrt{x^2 + y^2}$$

# Définition 4

Dans un repère orthonormé (O, I, J), soient  $A(x_A; y_A)$  et  $B(x_B; y_B)$ . Alors :

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

# Exemple 1

Soient A(2;3) et B(5;1). Alors  $\|\overrightarrow{AB}\| = \sqrt{(5-2)^2 + (1-3)^2} = \sqrt{9+4} = \sqrt{13}$ 

# Propriété 1: Coordonnées de la somme de deux vecteurs

Dans un repère, si  $\overrightarrow{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  et  $\overrightarrow{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ , alors  $\overrightarrow{u} + \overrightarrow{v} \begin{pmatrix} x + x' \\ y + y' \end{pmatrix}$ 

### Démonstration 1

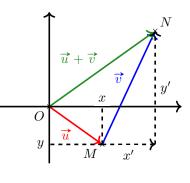
Dans un repère d'origine O, la translation de vecteur  $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  associe au point

O le point M(x;y). La translation de vecteur  $\overrightarrow{v}\begin{pmatrix} x'\\y' \end{pmatrix}$  associe au point M le point N. Alors,  $\overrightarrow{u} + \overrightarrow{v} = \overrightarrow{ON}$ .

Cherchons les coordonnées de N:

Les coordonnées de  $\overrightarrow{MN}$  sont  $\begin{pmatrix} x_N - x \\ y_N - y \end{pmatrix}$ . Or,  $\overrightarrow{MN} = \overrightarrow{v}$ , c'est-à-dire  $x_N - x = x'$  et  $y_N - y = y'$ .

On en déduit que N a pour coordonnées (x+x';y+y'), d'où  $\overrightarrow{u}+\overrightarrow{v}\begin{pmatrix} x+x'\\y+y' \end{pmatrix}$ .



### Exemple 2

Soient  $\vec{u} \begin{pmatrix} -3 \\ 5 \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} \begin{pmatrix} 10 \\ -8 \end{pmatrix}$ , alors  $\vec{u} + \vec{v} \begin{pmatrix} 7 \\ -3 \end{pmatrix}$ 

# Méthode: Calculer les coordonnées d'une somme de vecteurs, du produit d'un vecteur par un réel

Soient  $\vec{u} \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{v} \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix}$  et  $\vec{w} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$ . Calculer les coordonnées de  $\vec{u} + \vec{v} - 2\vec{w}$ .



**Exercices**: 92–99 p.140

#### Définition 5: Déterminant de deux vecteurs

Soit  $(\overrightarrow{i}, \overrightarrow{j})$  une base orthonormée et deux vecteurs  $\overrightarrow{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  et  $\overrightarrow{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ .

On appelle **déterminant** de  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  dans la base  $(\vec{i}, \vec{j})$  le nombre  $det(\vec{u}, \vec{v}) = xy' - yx'$ , noté également  $\begin{vmatrix} x & x' \\ y & y' \end{vmatrix}$ 

# Propriété 2

Soit  $(\vec{i}, \vec{j})$  une base orthonormée et deux vecteurs  $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ .  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont colinéaires si et seulement si  $\det(\vec{u}, \vec{v}) = 0$ .

### Démonstration au programme 1

- Supposons que  $\overrightarrow{u}$  et  $\overrightarrow{v}$  sont colinéaires.
  - Si l'un des deux vecteurs est nul (par exemple  $\vec{u}$ ), alors  $det(\vec{u}, \vec{v}) = 0 \times y' 0 \times x' = 0$
  - Sinon, il existe un nombre k tel que  $\overrightarrow{v} = k\overrightarrow{x}$ , soit x' = kx et y' = ky. Alors  $det(\overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}) = xy' yx' = x \times ky y \times kx = kxy kxy = 0$ .
- Réciproquement, supposons que xy' yx' = 0. On a alors xy' = yx'.
  - Si l'un des vecteurs est nul, alors il est nécessairement colinéaire à l'autre.
  - Si les deux vecteurs sont non nuls, alors  $\vec{u}$  a au moins une coordonnée non nulle, par exemple x, donc  $x \neq 0$ . On pose alors  $k = \frac{x'}{x}$ , et on obtient que  $xy' = yx' \iff y' = \frac{yx'}{x} \iff y' = ky$ , car  $x \neq 0$ . Par conséquent,  $\vec{v} = k\vec{u}$ , et les vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont colinéaires.

# Méthode: Vérifier la colinéarité de deux vecteurs

Soient dans une base  $\vec{u} \begin{pmatrix} 12 \\ -26 \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} \begin{pmatrix} 35 \\ -72 \end{pmatrix}$ .



**Exercices**: 108–113 p.141

#### Méthode: Montrer que deux droites sont parallèles

Soient A(5;4), B(2;1), C(4,7) et D(-5;-2). Montrer que (AB) et (CD) sont parallèles.



Exercices: 115-117 p.141, 118-120 p.142