

# Le calcul vectoriel dans le plan

## Chapitre 6

### Vecteurs et translations

---

#### Définition — Vecteur du plan

Soit  $A$  et  $B$  deux points du plan. Le vecteur  $\overrightarrow{AB}$  est l'objet géométrique caractérisé par :

- sa *direction* (la droite  $(AB)$ ),
- son *sens* (de  $A$  vers  $B$ ),
- sa *norme* (la longueur  $AB$ ).

Tous les vecteurs ayant les mêmes direction, sens et norme sont égaux : un vecteur n'est pas attaché à un point particulier.

#### Propriété — Caractérisation par les milieux

Soient  $A, B, C, D$  quatre points du plan. Alors :

$$\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CD} \iff [AD] \text{ et } [BC] \text{ ont le même milieu}$$

(autrement dit,  $ABDC$  est un parallélogramme — éventuellement aplati).

### Opérations sur les vecteurs

---

#### Somme — relation de Chasles

##### Théorème — Relation de Chasles

Pour tous points  $A, B, C$  du plan :

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

##### Propriété — Règle du parallélogramme

La somme  $\vec{u} + \vec{v}$  se construit en plaçant les deux vecteurs à partir d'un même point ; le vecteur somme est la diagonale du parallélogramme obtenu.

#### Multiplication par un scalaire

**Définition**

Soit  $\vec{u}$  un vecteur et  $k \in \mathbb{R}$ . Le vecteur  $k\vec{u}$  a :

- même direction que  $\vec{u}$ ,
- même sens si  $k > 0$ , sens opposé si  $k < 0$ ,
- norme  $|k| \times \|\vec{u}\|$ .

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

**Propriété — Propriétés de calcul**

Pour tous vecteurs  $\vec{u}, \vec{v}$  et tous réels  $k, k'$  :

1.  $k(\vec{u} + \vec{v}) = k\vec{u} + k\vec{v}$ .
2.  $(k + k')\vec{u} = k\vec{u} + k'\vec{u}$ .
3.  $k(k'\vec{u}) = (kk')\vec{u}$ .
4.  $1 \times \vec{u} = \vec{u}$ .

## Colinéarité de deux vecteurs

**Définition — Vecteurs colinéaires**

Deux vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont *colinéaires* s'il existe  $k \in \mathbb{R}$  tel que  $\vec{v} = k\vec{u}$ , ou si  $\vec{u} = \vec{0}$ .

**Propriété — Conséquences géométriques**

1. Trois points  $A, B, C$  sont **alignés** si et seulement si les vecteurs  $\overrightarrow{AB}$  et  $\overrightarrow{AC}$  sont colinéaires.
2. Deux droites  $(AB)$  et  $(CD)$  sont **parallèles** si et seulement si  $\overrightarrow{AB}$  et  $\overrightarrow{CD}$  sont colinéaires.

## Milieu et centre de gravité

**Théorème — Caractérisation vectorielle du milieu**

$I$  est le *milieu* de  $[AB]$  si et seulement si :

$$\overrightarrow{AI} = \left(\frac{1}{2}\right)\overrightarrow{AB}, \quad \text{ou de manière équivalente} \quad \overrightarrow{IA} + \overrightarrow{IB} = \vec{0}.$$

**Théorème — Centre de gravité d'un triangle**

Soit  $ABC$  un triangle. Le *centre de gravité*  $G$  est le point d'intersection des trois médianes. Il est caractérisé par :

$$\overrightarrow{GA} + \overrightarrow{GB} + \overrightarrow{GC} = \vec{0}.$$

De manière équivalente, pour tout point  $M$  du plan :

$$\overrightarrow{MG} = \left(\frac{1}{3}\right)(\overrightarrow{MA} + \overrightarrow{MB} + \overrightarrow{MC}).$$

*Démonstration.* Soit  $A'$  le milieu de  $[BC]$ . La médiane  $(AA')$  passe par  $G$ , et un résultat classique de géométrie affirme que  $G$  est aux  $\frac{2}{3}$  de cette médiane à partir de  $A$ . Cela donne  $\overrightarrow{AG} = \left(\frac{2}{3}\right)\overrightarrow{AA'}$ . En utilisant  $\overrightarrow{AA'} = \left(\frac{1}{2}\right)(\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC})$ , on obtient  $\overrightarrow{AG} = \left(\frac{1}{3}\right)(\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AC})$ , puis le résultat vectoriel par Chasles. ■

## Base et coordonnées d'un vecteur

### Définition — Base du plan

Une *base* du plan est un couple  $(\vec{i}, \vec{j})$  de deux vecteurs non colinéaires.

### Théorème — Décomposition d'un vecteur

Soit  $(\vec{i}, \vec{j})$  une base du plan. Pour tout vecteur  $\vec{u}$ , il existe un **unique** couple de réels  $(x, y)$  tel que :

$$\vec{u} = x\vec{i} + y\vec{j}.$$

Les nombres  $x$  et  $y$  sont les *coordonnées* du vecteur  $\vec{u}$  dans la base  $(\vec{i}, \vec{j})$ . On note  $\vec{u}(x; y)$  ou  $\vec{u}\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ .

**Exemple.** Dans la base  $(\vec{i}, \vec{j})$ ,  $\vec{u} = 2\vec{i} - 3\vec{j}$  a pour coordonnées  $(2; -3)$ .

## Coordonnées d'une somme et d'un produit par un scalaire

### Propriété

Soient  $\vec{u}(x; y)$  et  $\vec{v}(x'; y')$  dans une base  $(\vec{i}, \vec{j})$ , et  $k \in \mathbb{R}$ .

1.  $\vec{u} + \vec{v}$  a pour coordonnées  $(x + x'; y + y')$ .
2.  $k\vec{u}$  a pour coordonnées  $(kx; ky)$ .
3.  $\vec{u} = \vec{v} \iff x = x'$  et  $y = y'$ .

## Coordonnées de $\overrightarrow{AB}$

Si l'on rapporte le plan à un repère  $(O, \vec{i}, \vec{j})$ , et que  $A$  et  $B$  ont pour coordonnées  $A(x_A; y_A)$  et  $B(x_B; y_B)$ , alors :

$$\overrightarrow{AB}(x_B - x_A; y_B - y_A).$$

**Exemple.** Soient  $A(1; 2)$  et  $B(4; -1)$  dans un repère du plan.  $\overrightarrow{AB}(3; -3)$ .

## Critère de colinéarité par les coordonnées

### Théorème — Déterminant et colinéarité

Soient  $\vec{u}(x; y)$  et  $\vec{v}(x'; y')$  dans une base du plan. Le *déterminant* de  $(\vec{u}, \vec{v})$  est :

$$\det(\vec{u}, \vec{v}) = xy' - x'y.$$

Alors :

$$\vec{u} \text{ et } \vec{v} \text{ sont colinéaires} \iff xy' - x'y = 0.$$

*Démonstration.* Si  $\vec{v} = k\vec{u}$ , alors  $x' = kx$  et  $y' = ky$ , donc  $xy' - x'y = x(ky) - (kx)y = 0$ . Réciproquement, si  $xy' - x'y = 0$  et  $\vec{u} \neq \vec{0}$  (au moins  $x \neq 0$  ou  $y \neq 0$ ), alors les vecteurs sont proportionnels (à vérifier en exercice). ■

**Exemple.**  $\vec{u}(2; -3)$  et  $\vec{v}(-4; 6)$  :  $2 \times 6 - (-4) \times (-3) = 12 - 12 = 0$ . Donc  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont colinéaires ( $\vec{v} = -2\vec{u}$ ).

**Exemple.** Trois points  $A(1; 2)$ ,  $B(3; 5)$ ,  $C(7; 11)$  sont-ils alignés ?  $\overrightarrow{AB}(2; 3)$  et  $\overrightarrow{AC}(6; 9)$ . Déterminant :  $2 \times 9 - 6 \times 3 = 18 - 18 = 0$ . Oui, alignés.