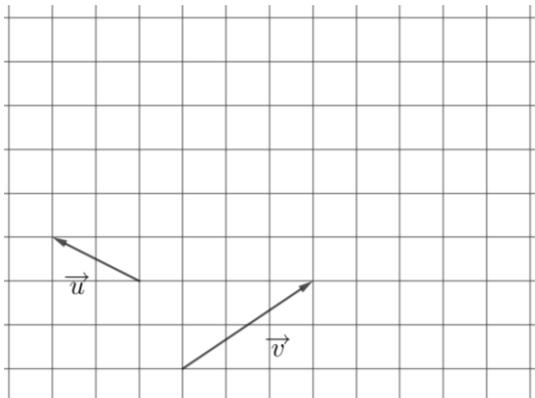


1- Somme de vecteurs :

(a) Enchaînement de deux translations :

Si l'on enchaîne deux translations de vecteurs respectifs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  on obtient une nouvelle translation. Le vecteur qui lui est associé est appelé somme des vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  et notée  $\vec{u} + \vec{v}$ .

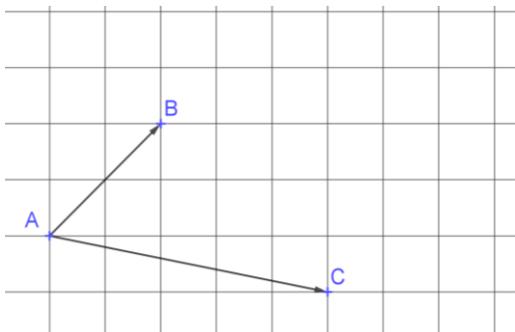


(b) Propriétés :

➤ On peut enchaîner les translations dans l'ordre que l'on veut, on a donc :

$$\vec{u} + \vec{v} = \vec{v} + \vec{u}$$

➤ Règle du parallélogramme : Pour déterminer la somme de deux vecteurs  $\vec{AB}$  et  $\vec{AC}$  de même origine, il suffit de tracer le point  $D$  tel que  $ABCD$  soit un parallélogramme. La somme est alors  $\vec{AD}$ .



➤ Relation de Chasles :  $\vec{AB} + \vec{BC} = \vec{AC}$

➤ La somme d'un vecteur et de son opposé est nulle :  $-\vec{u} + \vec{u} = \vec{0}$

Rq : on note  $\vec{u} - \vec{v}$  pour  $\vec{u} + (-\vec{v})$

(c) Coordonnées de  $\vec{u} + \vec{v}$  dans un repère :

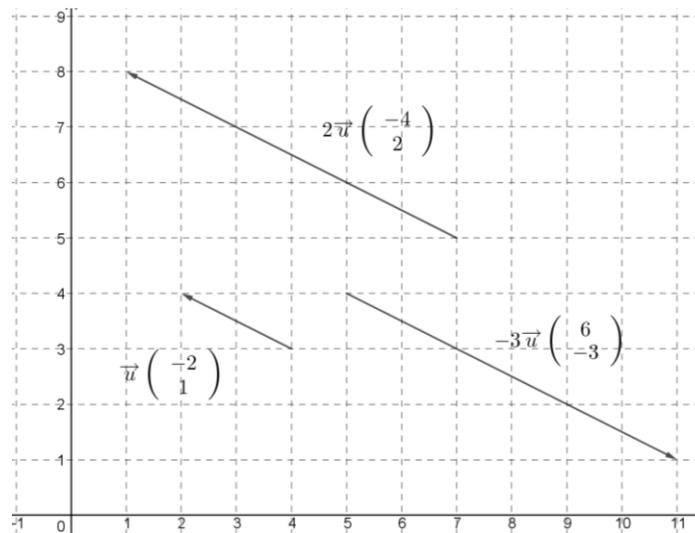
Dans un repère, si  $\vec{u}$  a pour coordonnées  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  et  $\vec{v}$  a pour coordonnées  $\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$  alors leur somme  $\vec{u} + \vec{v}$  a pour coordonnées  $\begin{pmatrix} x + x' \\ y + y' \end{pmatrix}$ .

En conséquent, l'opposé de  $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  est  $-\vec{u} \begin{pmatrix} -x \\ -y \end{pmatrix}$ .

2- Produit d'un vecteur par un réel :

(a) Vecteur  $k\vec{u}$  :

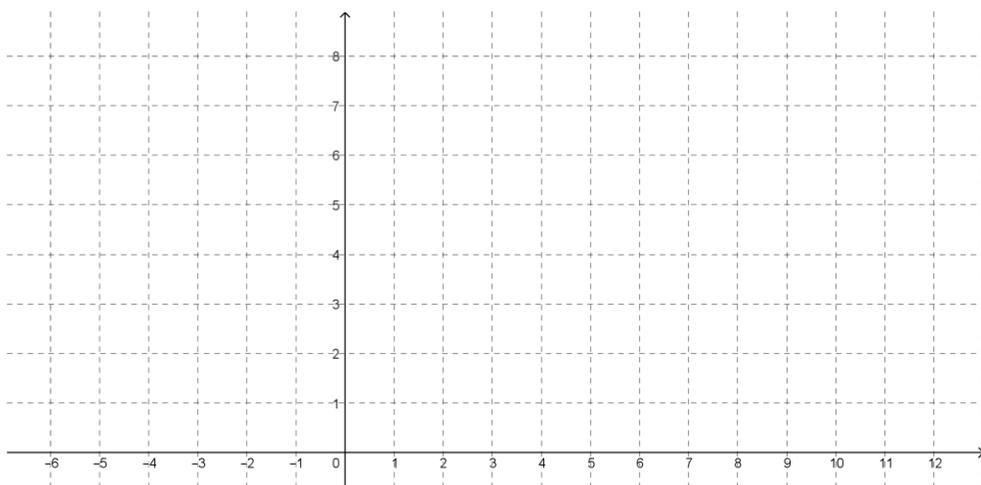
Dans un repère, si  $\vec{u}$  a pour coordonnées  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  et  $k$  est un nombre réel, on note  $k\vec{u}$  le vecteur de coordonnées  $\begin{pmatrix} kx \\ ky \end{pmatrix}$ .



➤ **Propriété :** Pour tous vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  et tous réels  $k$  et  $k'$  on a :

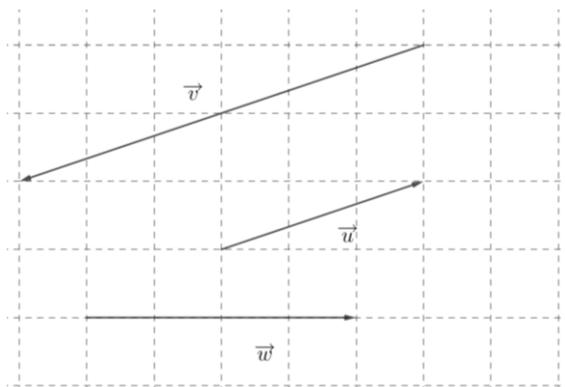
$$\boxed{k(\vec{u} + \vec{v}) = k\vec{u} + k\vec{v}} \text{ et } \boxed{(k + k')\vec{u} = k\vec{u} + k'\vec{u}}$$

Ex : dans un repère, on considère les points  $A(-1; 2)$ ,  $B(3; -4)$ ,  $C(0; 3)$  et les vecteurs  $\vec{u} \begin{pmatrix} -4 \\ 8 \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} \begin{pmatrix} -5 \\ 0 \end{pmatrix}$ . Placer le point  $D$  tel que  $\overrightarrow{AD} = \frac{3}{2}\vec{u}$  et calculer les coordonnées des vecteurs  $\vec{u} - \vec{v}$ ,  $2\vec{u} - 3\vec{v}$  et  $\overrightarrow{AB} + 3\overrightarrow{CB}$ .



**(b) Vecteurs colinéaires :**

➤ Deux vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont dits colinéaires lorsqu'il existe un réel  $k$  tel que  $\vec{u} = k\vec{v}$ .



Par convention, le vecteur nul est colinéaire à tout autre vecteur  $\vec{u}$  car on peut toujours écrire  $\vec{0} = 0\vec{u}$ .

- Deux vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont colinéaires si et seulement si ils ont la **même direction**.
- Dans un repère, deux vecteurs  $\vec{u}$  de coordonnées  $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$  et  $\vec{v}$  de coordonnées  $\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$  sont colinéaires si et seulement si  $\boxed{xy' - yx' = 0}$ .

Ex : dans un repère, on considère les vecteurs  $\vec{u} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{v} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ -5 \\ 4 \end{pmatrix}$ ,  $\vec{w} \begin{pmatrix} -8 \\ 15 \end{pmatrix}$  et  $\vec{t} \begin{pmatrix} -8 \\ -2 \end{pmatrix}$ .

Les vecteurs suivants sont-ils colinéaires ?  $\vec{u}$  et  $\vec{t}$  ?  $\vec{u}$  et  $\vec{w}$  ?  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  ?

**(c) Applications de la colinéarité :**

➤ **Parallélisme :**

Deux droites  $(AB)$  et  $(CD)$  sont parallèles si et seulement si les vecteurs  $\overrightarrow{AB}$  et  $\overrightarrow{CD}$  sont colinéaires.

Ex : dans un repère, on considère les points  $R(-5; 8)$ ,  $S(7; 5)$ ,  $T(-1; 3)$ ,  $U(3; 2)$ .

1. Montrer que les droites  $(RS)$  et  $(TU)$  sont parallèles.
2. Les droites  $(RT)$  et  $(SU)$  sont-elles parallèles ?

➤ **Alignement et milieu :**

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

$I$  est le **milieu** de  $[AB]$  si et seulement si  $\overrightarrow{AI} = \frac{1}{2}\overrightarrow{AB}$  ou encore  $\overrightarrow{AB} = 2\overrightarrow{AI}$  (ou encore  $\overrightarrow{AI} = \overrightarrow{IB}$ ).

Ex : dans un repère, on considère les points  $M(0; -3)$ ,  $N(10; 1)$ ,  $P(-2; -4)$ , et  $R(15; 3)$ .

1. Montrer que les points  $M, N$  et  $R$  sont alignés.
2. Les points  $N, P$  et  $R$  sont-ils alignés ?