

Produit d'un vecteur par un nombre, cours pour la classe de seconde

F.Gaudon

13 mai 2010

Table des matières

1	Produit d'un vecteur par un nombre	2
2	Traduction vectorielle de propriétés géométriques	3
2.1	Milieux de segments	3
2.2	Alignement et parallélisme	3

1 Produit d'un vecteur par un nombre

Définition :

Soit $(O; \vec{i}; \vec{j})$ un repère du plan. Soit \vec{u} un vecteur de coordonnées $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ dans ce repère. Soit k un nombre réel. On appelle *vecteur produit de \vec{u} par k* , le vecteur de coordonnées $\begin{pmatrix} kx \\ ky \end{pmatrix}$ dans le repère $(O; \vec{i}; \vec{j})$.

Propriétés :

Soient k, k' deux nombres réels et \vec{u}, \vec{v} deux vecteurs.

- $k\vec{u} + k'\vec{u} = (k + k')\vec{u}$
- $k(k'\vec{u}) = (kk')\vec{u}$
- $k(\vec{u} + \vec{v}) = k\vec{u} + k\vec{v}$
- $k\vec{u} = \vec{0}$ si et seulement si $k = 0$ ou $\vec{u} = \vec{0}$

Preuve :

Soient $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ les coordonnées de \vec{u} dans $(O; \vec{i}; \vec{j})$. Alors le vecteur $k\vec{u}$ a par définition pour coordonnées $\begin{pmatrix} kx \\ ky \end{pmatrix}$, le vecteur $k'\vec{u}$ a pour coordonnées $\begin{pmatrix} k'x \\ k'y \end{pmatrix}$, le vecteur $k\vec{u} + k'\vec{u}$ a donc pour coordonnées $\begin{pmatrix} kx + k'x \\ ky + k'y \end{pmatrix}$ ce qui s'écrit aussi $\begin{pmatrix} (k + k')x \\ (k + k')y \end{pmatrix}$. On reconnaît les coordonnées de $(k + k')\vec{u}$ ce qui démontre la première propriété. Les autres propriétés se démontrent de la même manière.

Exemple :

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

$$\begin{aligned} 3(\vec{u} + 2\vec{v}) - 5\vec{u} + 3\vec{v} &= 3\vec{u} + 6\vec{v} - 5\vec{u} + 3\vec{v} \\ &= 3\vec{u} + 6\vec{v} - 5\vec{u} + 3\vec{v} \\ &= -2\vec{u} + 9\vec{v} \end{aligned}$$

Exemples de placement de points vérifiant une égalité vectorielle :

- Soient A, B et C trois points. Soit M le point défini par : $\vec{AM} = 3\vec{BC} - 2\vec{AC}$. Exprimons \vec{AM} en fonction de \vec{AB} et \vec{AC} :

$$\begin{aligned} \vec{AM} &= 3(\vec{BA} + \vec{AC}) - 2\vec{AC} \\ &= 3\vec{BA} + 3\vec{AC} - 2\vec{AC} \\ &= 3\vec{BA} + \vec{AC} \\ &= -3\vec{AB} + \vec{AC} \end{aligned}$$

- soient A et B deux points. Placement du point N tel que $\vec{AN} = 4\vec{BN}$.

$$\vec{AN} = 4(\vec{BA} + \vec{AN}) \text{ d'après la relation de CHASLES}$$

$$\vec{AN} = 4\vec{BA} + 4\vec{AN} \text{ d'après la propriété } k\vec{u} + k\vec{u}' = k(\vec{u} + \vec{u}')$$

$$\vec{AN} - 4\vec{AN} = 4\vec{BA} + 4\vec{AN} - 4\vec{AN} \text{ en ajoutant l'opposé de } 4\vec{AN}$$

$$-3\vec{AN} = 4\vec{BA} \text{ d'après la propriété } k\vec{u} + k'\vec{u} = (k + k')\vec{u}$$

$$\vec{AN} = -\frac{4}{3}\vec{BA}$$

$$\vec{AN} = \frac{4}{3}\vec{AB}$$

2 Traduction vectorielle de propriétés géométriques

2.1 Milieux de segments

Propriété :

Soient A , B et I trois points. I est le milieu du segment $[AB]$ si et seulement si $\vec{AI} = \vec{IB}$ si et seulement si $\vec{AI} = \frac{1}{2}\vec{AB}$.

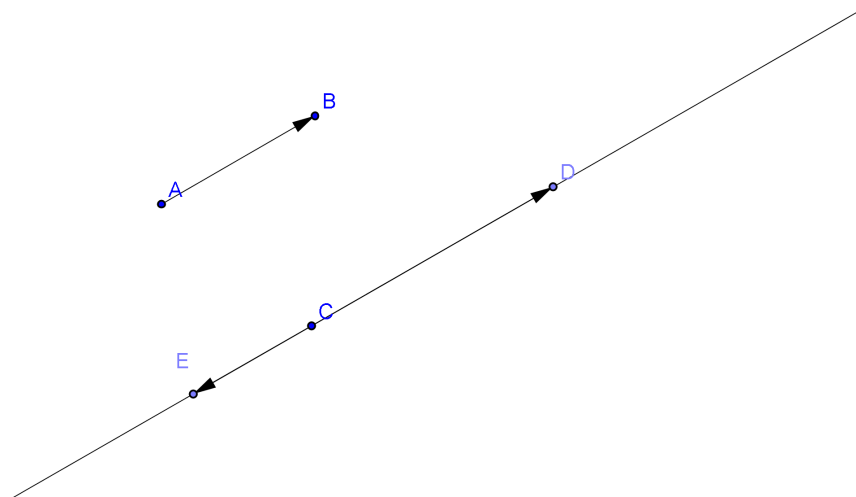
Preuve :

Immédiat

2.2 Alignement et parallélisme

Définition :

Deux vecteurs non nuls sont *colinéaires* si il existe un réel k non nul tel que $\vec{v} = k\vec{u}$.



Remarque :

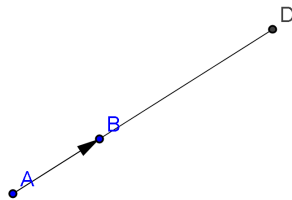
Deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont **colinéaires** si ils ont la même direction.

Exemple :

Soient \vec{u} et \vec{v} de coordonnées respectives $\begin{pmatrix} 5 \\ -3 \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} -15 \\ 9 \end{pmatrix}$ dans un repère. \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires car $\vec{v} = -3\vec{u}$ ou $\vec{u} = -\frac{1}{3}\vec{v}$.

Propriétés :

- Soient A, B et C trois points. A, B et C sont alignés et distincts si et seulement si il existe un nombre réel k non nul tel que $\vec{AB} = k\vec{AC}$;
- Soient A, B, C et D quatre points. Les droites (AB) et (CD) sont parallèles si et seulement si les vecteurs \vec{AB} et \vec{CD} sont colinéaires.

**Exemple (où l'on retrouve le théorème réciproque de THALÈS) :**

Soit ABC un triangle. Soient M et N deux points tels que $\vec{AM} = k\vec{AB}$ et $\vec{AN} = k\vec{AC}$ où k est un nombre réel quelconque.

On a $\vec{MN} = \vec{MA} + \vec{AN}$ d'après la relation de CHASLES, donc $\vec{MN} = -k\vec{AB} + k\vec{AC} = k(\vec{BA} + \vec{AC})$ d'où $\vec{MN} = k\vec{BC}$ à nouveau d'après la relation de CHASLES. \vec{MN} et \vec{BC} sont donc colinéaires donc les droites (MN) et (BC) sont parallèles ce qui constitue une autre démonstration de la réciproque du théorème de THALÈS vue les années précédentes.

Propriété :

On suppose \vec{u} et \vec{v} non nuls. \vec{u} et \vec{v} sont **colinéaires** si et seulement si les coordonnées des vecteurs sont proportionnelles c'est à dire si et seulement si $xy' = yx'$.

Preuve dans le cas où x, y, x' et y' sont non nuls :

\vec{u} et \vec{v} sont colinéaires si et seulement si $\vec{u} = k\vec{v}$ où k est un réel c'est à dire si et seulement si $x = kx'$ et $y = ky'$ c'est à dire $\frac{x}{x'} = \frac{y}{y'} = k$ ou encore si et seulement si les coordonnées des deux vecteurs sont proportionnelles de coefficient de proportionnalité k .

Preuve dans le cas général :

Si \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires, il existe k non nul tel que $\vec{u} = k\vec{v}$. Par conséquent, d'après les propriétés précédentes, $x = kx'$ et $y = ky'$ donc $xy' = x\frac{y}{k}$ et $yx' = y\frac{x}{k}$ d'où $xy' - yx' = 0$.

Réciproquement, si $xy' - x'y = 0$ alors $xy' = x'y$. Comme \vec{u} est non nul, x ou y est non nul. Supposons x non nul (démonstration analogue dans l'autre cas), on a $y' = \frac{x'}{x}y$. En posant $k = \frac{x'}{x}$ on a $y' = ky$ et $x' = kx$ donc les deux vecteurs sont colinéaires.

Exemple :

Soient A et B les points de coordonnées $(1; 3)$ et $(2; 1)$ dans un repère. Soit \vec{v} le vecteur de coordonnées $(4; 3)$. \vec{AB} et \vec{v} sont-ils colinéaires ? \vec{AB} a pour coordonnées $(2 - 1; 1 - 3)$ donc $(1; -2)$. On a $x_{\vec{AB}}y_{\vec{v}} = 1$ et $x_{\vec{v}}y_{\vec{AB}} = 3 \times 2 \neq 1$ donc les vecteurs ne sont pas colinéaires.

Algorithmique :

Algorithme qui teste si deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} de coordonnées respectives $(x_u; y_u)$ et $(x_v; y_v)$ sont colinéaires :

```

Données :  $x_u, y_u, x_v, y_v$ 
Début traitement
  | si  $x_u y_v - x_v y_u = 0$  alors
  | | Afficher Vecteurs colinéaires
  | sinon
  | | Afficher Vecteurs non colinéaires
  | fin
Fin traitement.
    
```

Exemple :

On considère deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} de coordonnées respectives $(x_u; y_u)$ et $(x_v; y_v)$. On notera $E = x_u$, $F = y_u$, $G = x_v$ et $H = y_v$ les variables sur TI et casio pour cause de limitations techniques dans le nommage des variables.

<p>TI : Prompt E, F, G, H If $E * H - F * G = 0$ Then Disp "COLI- NEAIRES" Else Disp "NON COLI- NEAIRES" End</p>	<p>Casio : "E" :?→ E "F" :?→ F "G" :?→ G "H" :?→ H If $E * H - G * F = 0$ Then "COLINEAIRES"▲ Else "NON COLINEAIRES"▲ ifEnd</p>	<p>XCas : saisir("xA =",xA); saisir("yA =",yA); saisir("xB =",xB); saisir("yB =",yB); if (xA*y_B-y_A*xB==0) faire afficher("Colinéaires"); sinon afficher("Non colinéaires"); fsi;</p>
--	--	--