

### Point et Vecteur dans un repère du plan

On choisit trois points  $O, I, J$ , non alignés, qui forment deux vecteurs *libres* :  $\overrightarrow{OI} = \vec{i}$  et  $\overrightarrow{OJ} = \vec{j}$ .

$R : (O, I, J)$ , aussi noté  $(O, \vec{i}, \vec{j})$ , est un *repère du plan affine*     $B : (\vec{i}, \vec{j})$ , est une *base du plan vectoriel*.

Pour tout point  $M$  du *plan affine* (points géométriques), il existe deux nombres réels uniques,  $x$  et  $y$ , tels que :  $\overrightarrow{OM} = x\overrightarrow{OI} + y\overrightarrow{OJ}$ ,

Aussi noté  $\overrightarrow{OM} = x\vec{i} + y\vec{j}$ . Ces valeurs  $x$  et  $y$  sont les *coordonnées* de  $M$ , notées  $M(x; y)$ .

Coordonnées du  $I$  milieu du segment  $[AB] \Leftrightarrow I(x_I; y_I) \begin{cases} x_I = \frac{x_A + x_B}{2} \\ y_I = \frac{y_A + y_B}{2} \end{cases} \cdot \text{« Milieu = Demi somme des extrémités »}$

Composantes du vecteur  $\overrightarrow{AB}$  : règle « extrémité – origine »  $\overrightarrow{AB} = \begin{pmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \end{pmatrix} = (x_B - x_A)\vec{i} + (y_B - y_A)\vec{j}$ .

Notation verticale des vecteurs - De nombreux ouvrages n'utilisent que le terme « coordonnées », pour les vecteurs comme pour les points géométriques.

Parallélisme :    1/ Proportionnalité :  $[AB] \parallel [CD] \Leftrightarrow \overrightarrow{CD} = k\overrightarrow{AB} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x_D - x_C \\ y_D - y_C \end{pmatrix} = k \begin{pmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \end{pmatrix} \Leftrightarrow \frac{y_D - y_C}{y_B - y_A} = \frac{x_D - x_C}{x_B - x_A}$

2/ Déterminant nul :  $\vec{u} = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} = \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \Rightarrow \det(\vec{u}; \vec{v}) = \begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = ad - bc$

Vecteurs libres  $\Leftrightarrow \overrightarrow{CD} \neq k\overrightarrow{AB} \Leftrightarrow \det(\overrightarrow{AB}; \overrightarrow{CD}) \neq 0$     Vecteurs colinéaires  $\Leftrightarrow \overrightarrow{CD} = k\overrightarrow{AB} \Leftrightarrow \det(\overrightarrow{AB}; \overrightarrow{CD}) = 0$

Distance de deux points – Norme d'un vecteur :  $A(x_A; y_A)$  et  $B(x_B; y_B) \Rightarrow d(A; B) = AB = |\overrightarrow{AB}| = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2}$