

# quand on est perdu, il faut se repérer

objectif : exprimer un vecteur du plan en fonction de deux autres vecteurs non nuls et non colinéaires de ce plan

## 1°) approche

Dans le plan, on considère les cinq vecteurs  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$ ,  $\vec{w}$ ,  $\vec{x}$  et  $\vec{y}$ , tous non nuls, représentés par les flèches ci-après.

On admet que chacun des deux vecteurs  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  s'obtient par la somme d'un multiple entier du vecteur  $\vec{x}$  et d'un multiple entier du vecteur  $\vec{y}$  et que le vecteur  $\vec{w}$  est un multiple entier du vecteur  $\vec{u}$ .

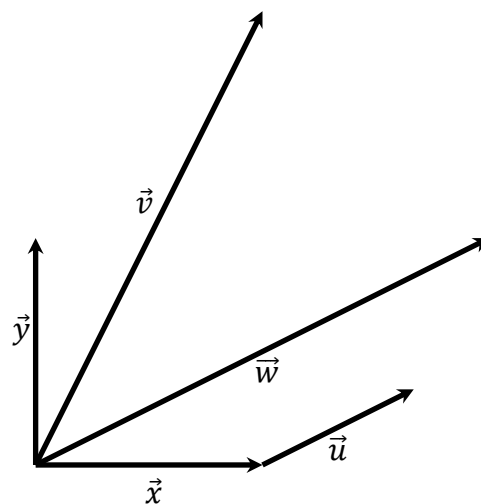
a°) Déterminer la valeur du nombre réel  $\lambda$  tel que  $\vec{u} = \lambda\vec{w}$ .

b°) Déterminer la valeur de chacun des deux nombres entiers  $\alpha$  et  $\beta$  tel que  $\vec{v} = \alpha\vec{x} + \beta\vec{y}$ .

c°) Déterminer la valeur de chacun des deux nombres entiers  $\gamma$  et  $\delta$  tel que  $\vec{w} = \gamma\vec{x} + \delta\vec{y}$ .

d°) Déterminer la valeur de chacun des deux nombres entiers  $\mu$  et  $\nu$  tel que  $\vec{v} = \mu\vec{x} + \nu\vec{w}$ .

e°) Expliquer pourquoi il est impossible d'exprimer le vecteur  $\vec{v}$  en fonction des vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{w}$  seulement.



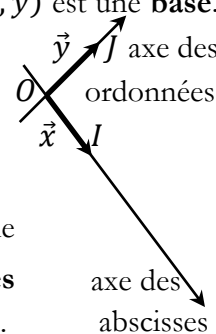
## 2°) cours

déf. :  $\vec{x}$  et  $\vec{y}$  étant deux vecteurs du plan **non nuls** et de **directions différentes**, le couple  $(\vec{x}, \vec{y})$  est une **base**.

**⚠** : **L'ordre des vecteurs importe** : la base  $(\vec{x}, \vec{y})$  est différente de la base  $(\vec{y}, \vec{x})$ .

déf. :  $O$  étant un point du plan et  $(\vec{x}, \vec{y})$  étant une base du plan, le triplet  $(O ; \vec{x}, \vec{y})$  est un **repère** du plan ; ce point  $O$  est alors l'**origine** de ce repère du plan.

déf. : Le plan étant muni d'un repère  $(O ; \vec{x}, \vec{y})$ , notant  $I$  le point du plan tel que  $\vec{OI} = \vec{x}$  et  $J$  le point du plan tel que  $\vec{OJ} = \vec{y}$ , la droite  $(OI)$  orientée par le vecteur  $\vec{x}$  est l'**axe des abscisses** de ce repère et la droite  $(OJ)$  orientée par le vecteur  $\vec{y}$  est l'**axe des ordonnées** de ce repère.



déf. : Un triplet de points du plan  $(O ; I, J)$  tel que  $(O ; \vec{OI}, \vec{OJ})$  est un repère est aussi un **repère** du plan.

théo. : Si  $(O ; \vec{x}, \vec{y})$  est un repère du plan, alors on peut écrire de façon **unique** tout vecteur  $\vec{v}$  de ce plan comme une somme d'un multiple du vecteur  $\vec{x}$  et d'un multiple du vecteur  $\vec{y}$  : c'est-à-dire qu'il existe un **unique** couple de nombre réels  $(\alpha, \beta)$  tel que  $\vec{v} = \alpha\vec{x} + \beta\vec{y}$ .

déf. : Les multiples dont il est question dans ce précédent théorème sont les **coordonnées** du vecteur  $\vec{v}$  dans le repère  $(O ; \vec{x}, \vec{y})$  ;  $\alpha$  est l'**abscisse** de ce vecteur  $\vec{v}$  dans ce repère  $(O ; \vec{x}, \vec{y})$  et  $\beta$  est l'**ordonnée** de ce vecteur  $\vec{v}$  dans ce repère  $(O ; \vec{x}, \vec{y})$ .

rq. : Ce dernier théorème est **admis**. Des coordonnées sont souvent notées de la façon suivante :  $(\alpha, \beta)$ .

déf. : Si les directions des deux vecteurs  $\vec{x}$  et  $\vec{y}$  d'un repère  $(O ; \vec{x}, \vec{y})$  sont **perpendiculaires**, alors le repère  $(O ; \vec{x}, \vec{y})$  est **orthogonal**.

déf. : Si les longueurs des deux vecteurs  $\vec{x}$  et  $\vec{y}$  d'un repère orthogonal  $(O ; \vec{x}, \vec{y})$  sont **égales**, alors le repère  $(O ; \vec{x}, \vec{y})$  est **orthonormal**.

déf. : Si les longueurs des deux vecteurs  $\vec{x}$  et  $\vec{y}$  d'un repère orthogonal  $(O ; \vec{x}, \vec{y})$  sont égales à  $\vec{y}$  une même valeur **prise pour unité de longueur**, alors le repère  $(O ; \vec{x}, \vec{y})$  est **orthonormé**.

