

4

Vectoriels réels1 Le vectoriel $\mathbb{R}, \pi_0, +$

Nous savons que

1 $\pi_0, +$
est un groupe commutatif

- 2 La multiplication scalaire
- est associative
 - distribue l'addition des réels
 - distribue l'addition des vecteurs
 - admet $1 \in \mathbb{R}$ comme neutre

$\pi_0, +$
est un groupe commutatif

$\forall a, b \in \mathbb{R} ; \forall \vec{u}, \vec{v} \in \pi_0 :$

$$a\vec{v} \in \pi_0$$

$$a \cdot b\vec{v} = ab \cdot \vec{v}$$

$$(a+b) \cdot \vec{v} = a\vec{v} + b\vec{v}$$

$$a \cdot (\vec{u} + \vec{v}) = a\vec{u} + a\vec{v}$$

$$1\vec{v} = \vec{v}$$

mm 2, chap. 1 et 10, 12, 14

En résumé l'ensemble de ces propriétés en disant que

1 $\mathbb{R}, \pi_0, +$ est un vectoriel réel.

Tu connaissais déjà le vectoriel réel $\mathbb{R}, \pi_0, +$
Tu viens seulement d'apprendre son nom !

Exercices

$a, b, \dots, x_1, \dots \in \mathbb{R}; \vec{u}, \vec{v}, \dots, \vec{x}, \dots \in \mathcal{E}$

1. $a(\vec{u} + \vec{v} + \vec{w}) =$

$$a(\vec{u} + \vec{v} + \vec{w} + \vec{t}) =$$

$$(a+b+c)\vec{u} =$$

$$(a+b+c+d)\vec{u} =$$

$$(a+b)(\vec{u} + \vec{v}) =$$

$$(a+b+c)(\vec{u} + \vec{v}) =$$

$$(x_1\vec{u} + y_1\vec{v}) + (x_2\vec{u} + y_2\vec{v}) = \dots \vec{u} + \dots \vec{v}$$

$$a(b\vec{u} + c\vec{v}) =$$

Justifie toutes les étapes des calculs.

2. $(-a)\vec{v} =$

$$a(-\vec{v}) =$$

$$(a-b)\vec{v} =$$

$$a(\vec{u} - \vec{v}) =$$

$$(a-b)(\vec{u} + \vec{v} - \vec{w}) =$$

$$(-a)(-\vec{v}) =$$

$$(4\vec{u} - 7\vec{v}) - 2(\vec{u} - 8\vec{v}) =$$

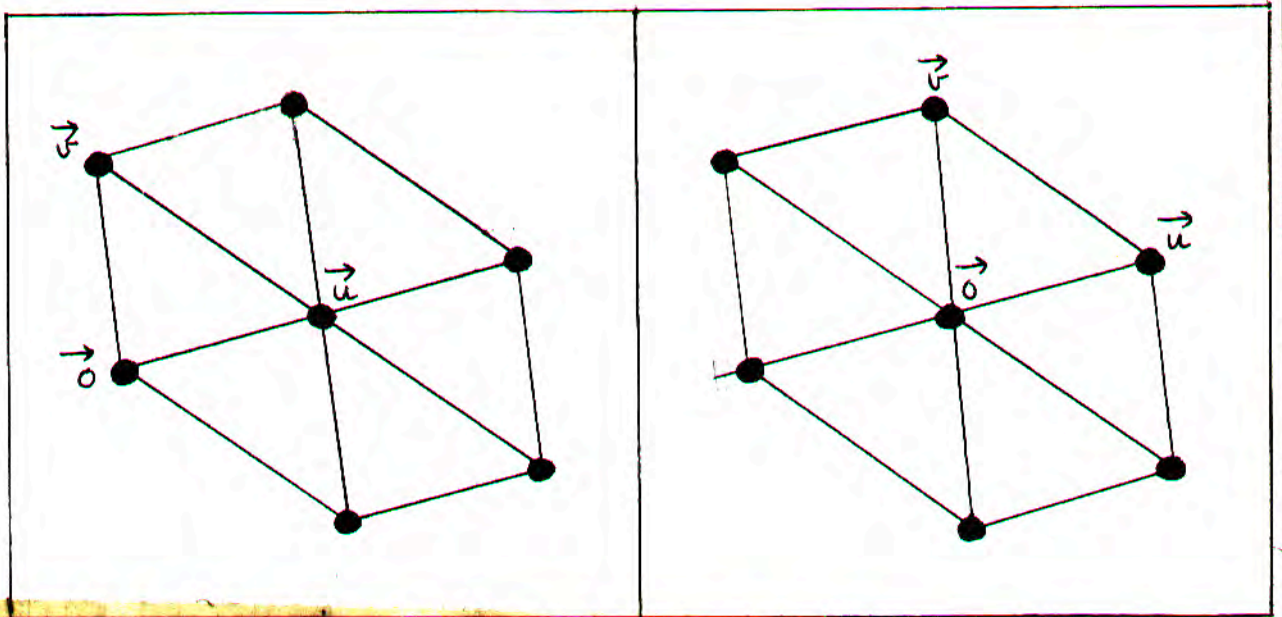
(Tu peux faire appel à certaines propriétés déjà remémorées dans mon 2, chap. 10, § 8)

3. Donne-toi deux vecteurs \vec{u}, \vec{v} tels qu'aucun d'eux ne soit multiple de l'autre.

Dessine $\vec{u} + \vec{v}$, $3\vec{u} - 2\vec{v}$, $-2(\vec{u} + \vec{v}) + (5\vec{u} + 3\vec{v})$,

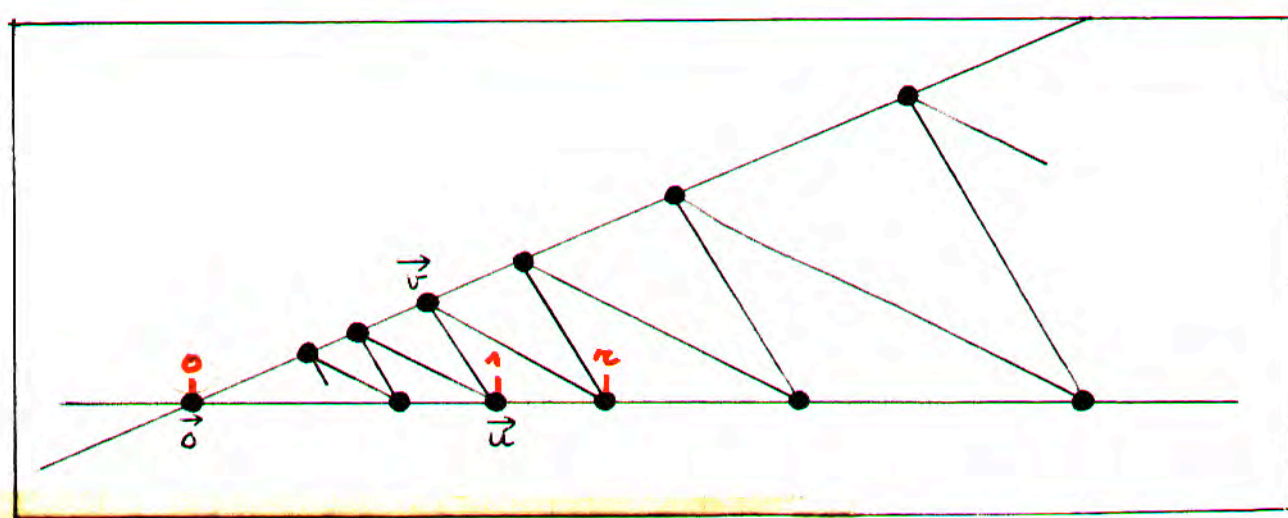
$$4(3\vec{u} - 1,5\vec{v}) - 2(6\vec{u} - 2,5\vec{v})$$

4.



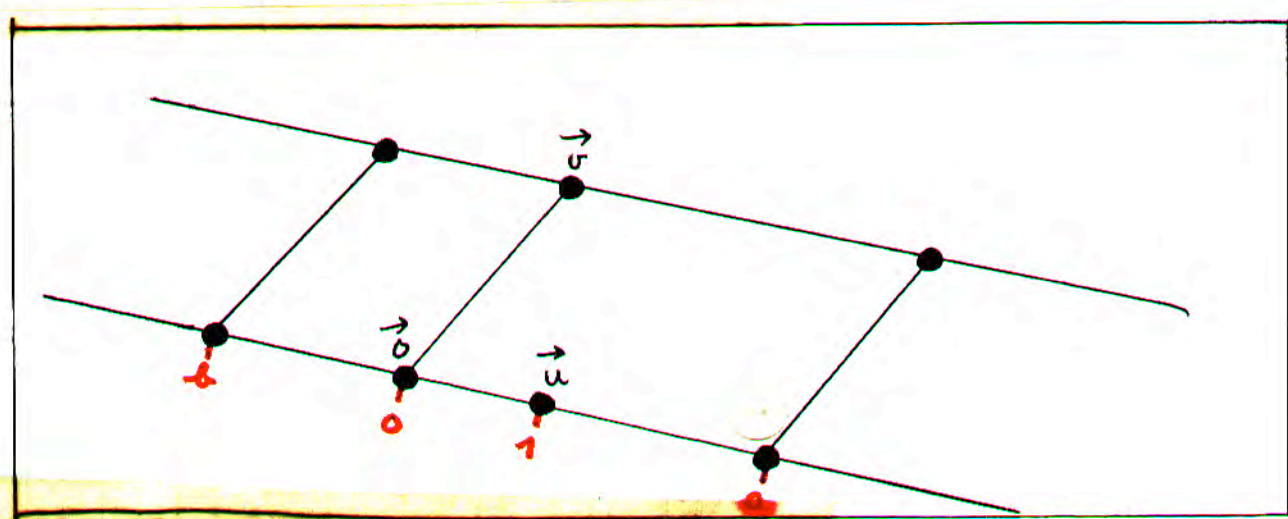
Vecteurs représentés par ces points ?

5.



Vecteurs représentés par ces points ?

6.



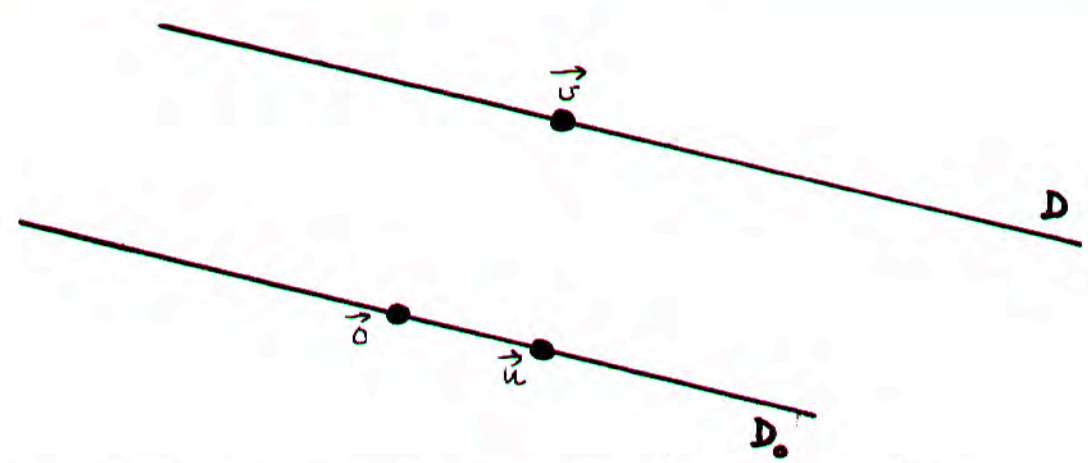
Vecteurs représentés par ces points ?

7.

Definitions

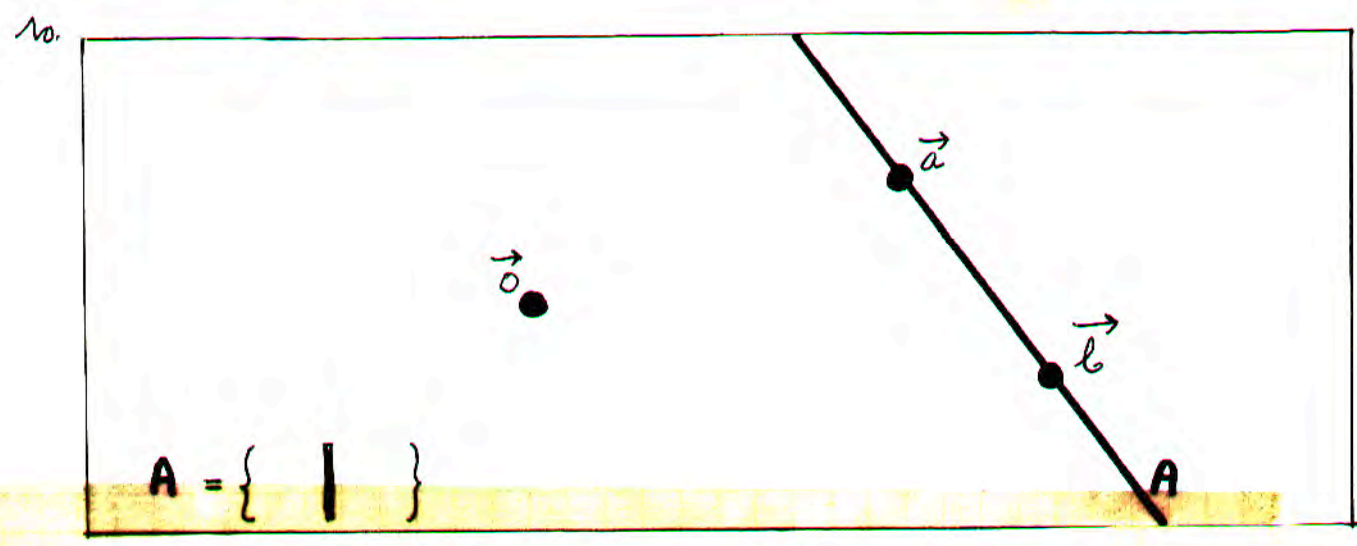
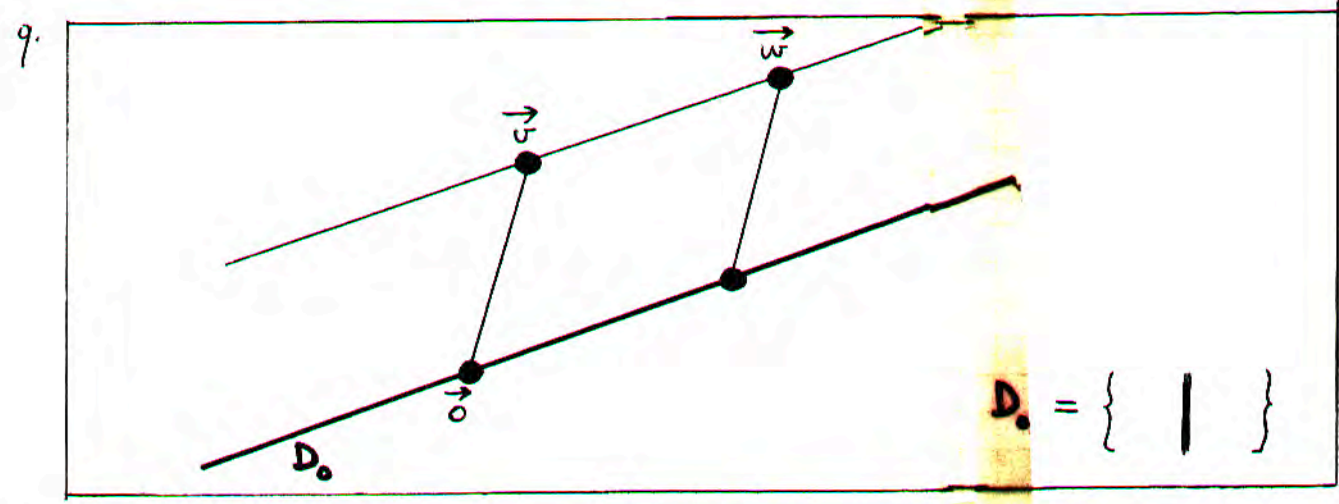
Dans $\mathbb{R}, \pi_0, + :$

$$\begin{aligned} \text{droite vectorielle} &= \{ r\vec{u} \mid r \in \mathbb{R} \} && \text{avec } \vec{u} \in \pi_0 \setminus \{ \vec{0} \} \\ \text{droite} &= \{ \vec{v} + r\vec{u} \mid r \in \mathbb{R} \} && \text{avec } \vec{u} \in \pi_0 \setminus \{ \vec{0} \} \end{aligned}$$



La droite vectorielle D_0 et la droite D

8. Toute droite vectorielle est une droite.



11. Dessine deux vecteurs \vec{a}, \vec{b} tels qu'aucun d'eux ne soit multiple de l'autre.

Dessine des vecteurs $\vec{c}, \vec{d}, \vec{f}, \vec{g}$ tels que

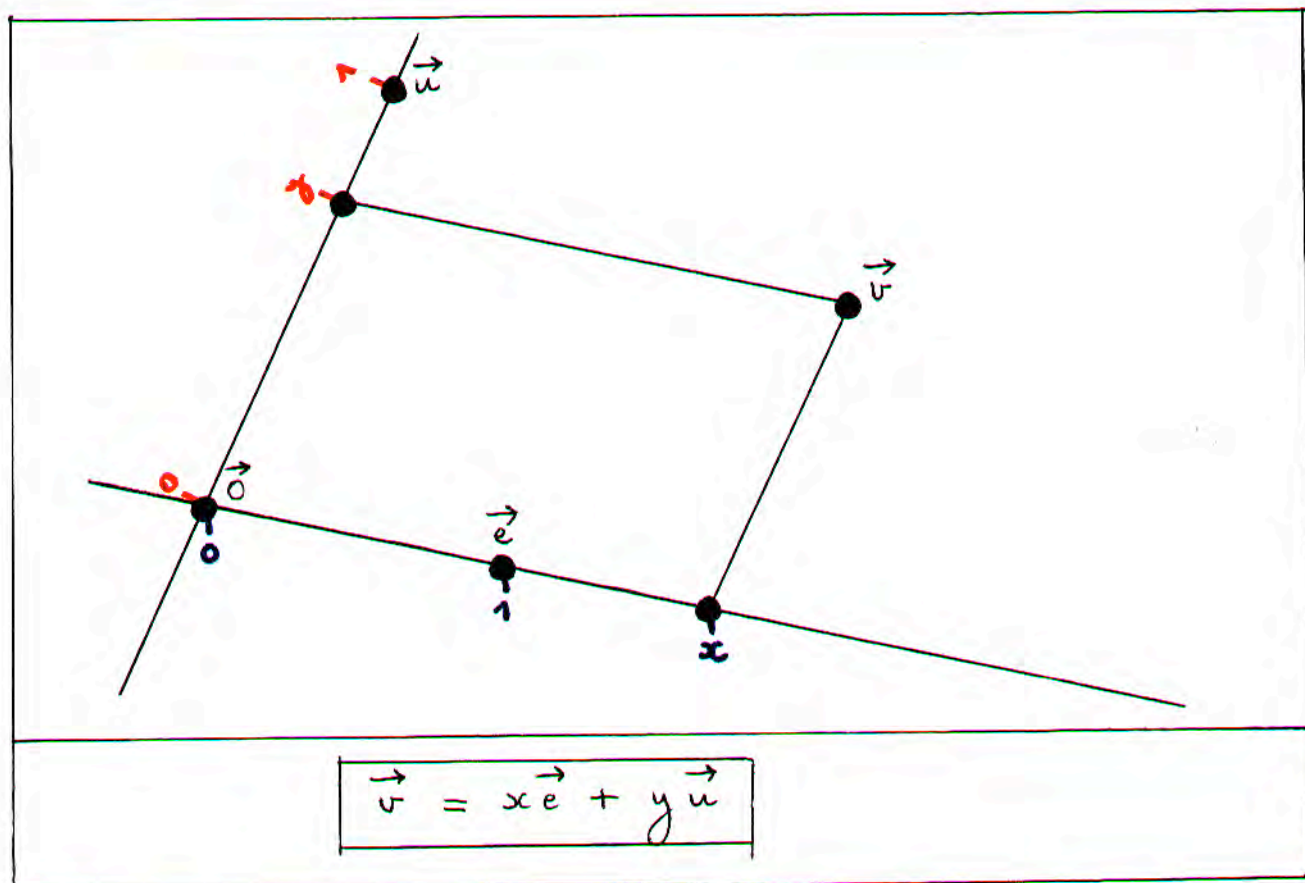
- $\vec{c} \parallel \vec{a}$ et $\vec{c} \not\parallel \vec{b}$
- $\vec{d} \not\parallel \vec{a}$ et $\vec{d} \parallel \vec{b}$
- $\vec{f} \parallel \vec{a}$ et $\vec{f} \parallel \vec{b}$
- $\vec{g} \not\parallel \vec{a}$ et $\vec{g} \not\parallel \vec{b}$

Ecris chacun des vecteurs $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}, \vec{d}, \vec{f}, \vec{g}$ sous la forme $x\vec{a} + y\vec{b}$ où x, y désignent des réels.

a Bases et coordonnées dans le vectoriel $\mathbb{R}, \pi_0, +$

Voici des vecteurs \vec{e} et \vec{u} du vectoriel $\mathbb{R}, \pi_0, +$ ^{non parallèles}

Proposons-nous d'exprimer le vecteur \vec{v} au moyen de \vec{e} et \vec{u} et des nombres réels.



Pour tout vecteur \vec{v} de π_0 , il existe un et un seul couple de réels (x, y) , tel que $\vec{v} = x\vec{e} + y\vec{u}$. Ce fait s'exprime :
 (\vec{e}, \vec{u}) est une base du vectoriel $\mathbb{R}, \pi_0, +$

$\vec{e}, \vec{u} \in \pi_0$

(\vec{e}, \vec{u}) est une base du vectoriel $\mathbb{R}, \pi_0, +$

ssi

$\forall \vec{v} \in \pi_0, \exists ! (x, y) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R} : \vec{v} = x\vec{e} + y\vec{u}$

(x, y) est la coordonnée de \vec{v} en base (\vec{e}, \vec{u})

2

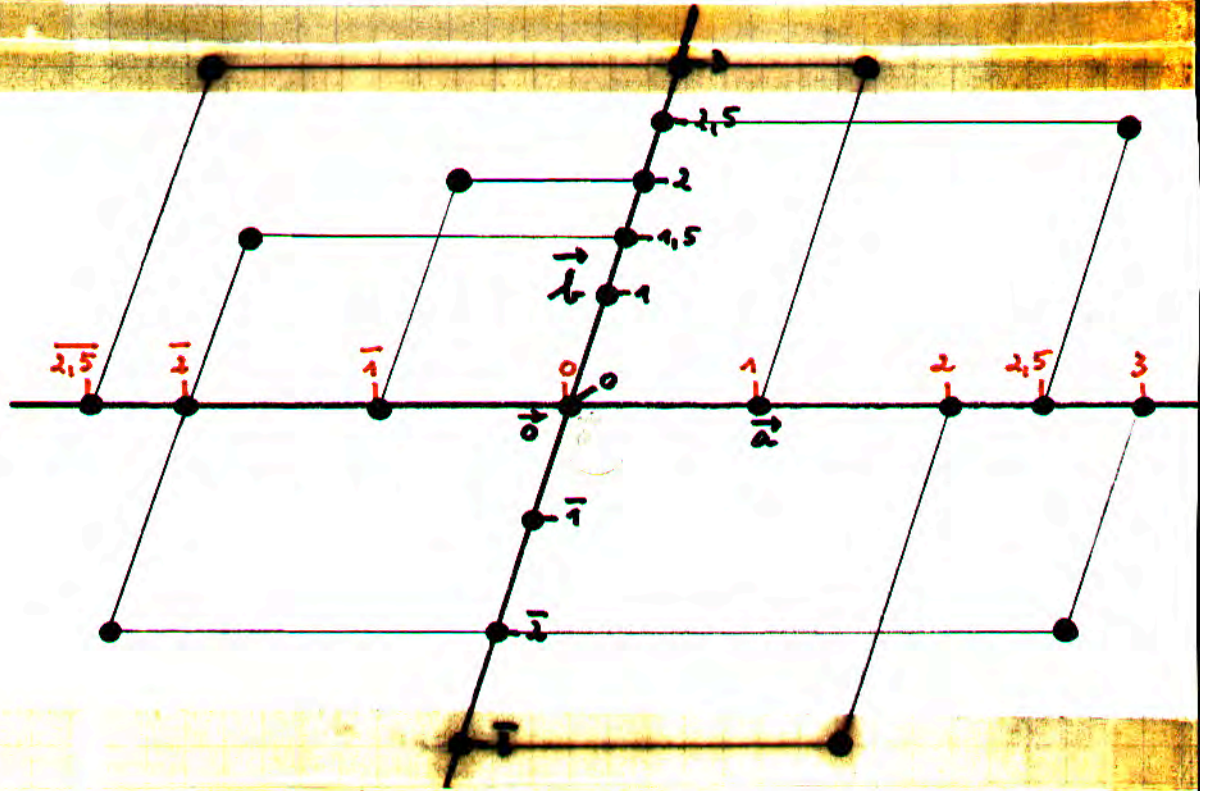
En le vectoriel $\mathbb{R}, \pi_0, +$:

- tout couple de vecteurs non parallèles est une base
- toute base (\vec{e}, \vec{u}) définit une bijection
 $\pi_0 \rightarrow \mathbb{R}^2 : x\vec{e} + y\vec{u} \mapsto (x, y)$

Nous avons introduit la notation \mathbb{R}^2 pour $\mathbb{R} \times \mathbb{R}$.

Exercices

1.



Coordonnées _____ en base (\vec{a}, \vec{b}) des vecteurs représentés par ces points?

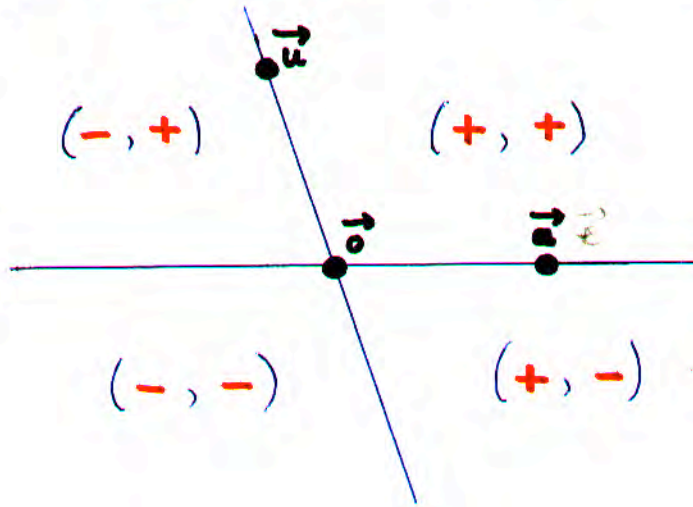
Contemple et commente !

2. Coordonnées de ces vecteurs en base (\vec{b}, \vec{a}) ?
3. Coordonnées de ces vecteurs en base $(2\vec{a}, 3\vec{b})$?

4. Donne-toi une base de π_0 .

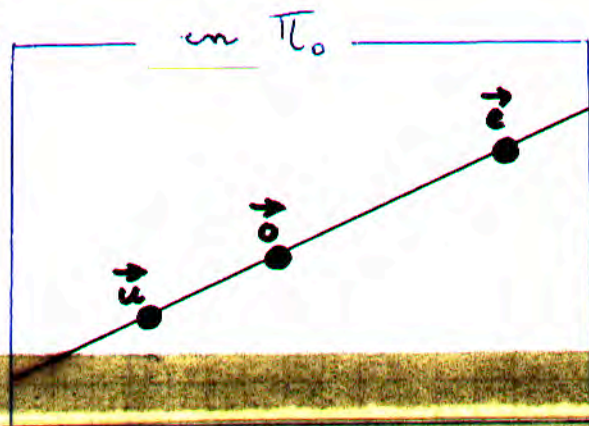
Marque les points de coordonnées $(-1, 5; 1)$, $(0; 2)$, $(5; 0)$, $(2; -3, 5)$, $(1; 1)$, $(-1; -2)$, $(-2, -1)$

5.



Commente!

6.



Les couples (\vec{e}, \vec{u})

(\vec{e}, \vec{e})

(\vec{o}, \vec{e})

sont-ils des bases de π ?

7.

(\vec{e}, \vec{u}) n'est pas une base de π_0 .

ssi

il existe $\vec{v} \in \pi_0$ qui ne puisse s'écrire $x\vec{e} + y\vec{u}$ ($x, y \in \mathbb{R}$)
d'une et d'une seule manière.

3 Le vectoriel $\mathbb{R}, \mathbb{R}^2, +$

La base (\vec{e}, \vec{u}) du vectoriel $\mathbb{R}, \mathbb{R}^2, +$ est fixée.

Calculons les coordonnées des vecteurs $\vec{v}_1 + \vec{v}_2$ et $r\vec{v}_1$ à partir de celles de \vec{v}_1 et de \vec{v}_2 .

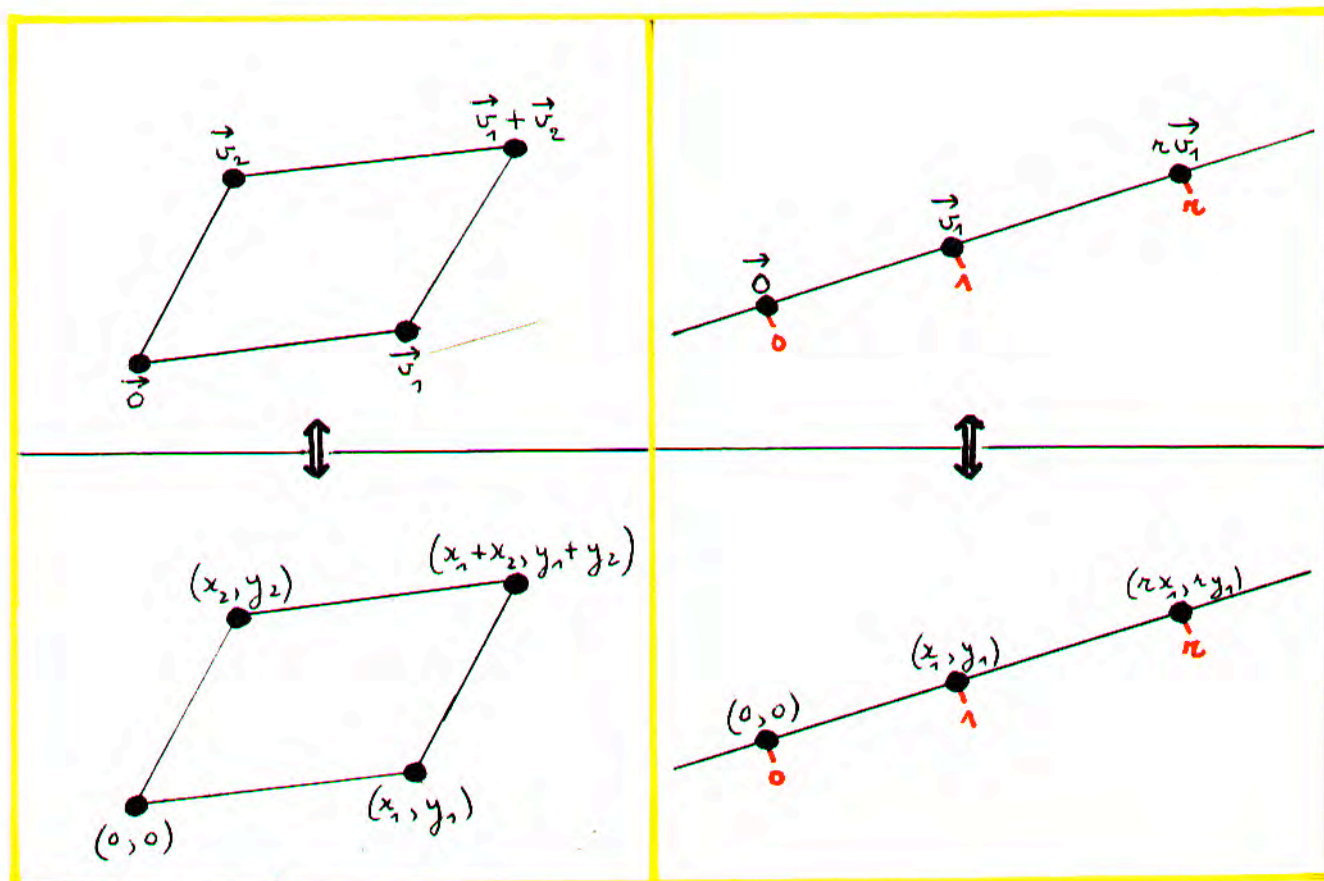
$$\begin{aligned}\vec{v}_1 + \vec{v}_2 &= (x_1\vec{e} + y_1\vec{u}) + (x_2\vec{e} + y_2\vec{u}) \\ &= (x_1 + x_2)\vec{e} + (y_1 + y_2)\vec{u}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}r\vec{v}_1 &= r \cdot (x_1\vec{e} + y_1\vec{u}) \\ &= r \cdot x_1\vec{e} + r \cdot y_1\vec{u} \\ &= rx_1\vec{e} + ry_1\vec{u}\end{aligned}$$

Donc

$(x_1 + x_2, y_1 + y_2)$
est la coordonnée de
 $\vec{v}_1 + \vec{v}_2$

(rx_1, ry_1)
est la coordonnée de
 $r\vec{v}_1$



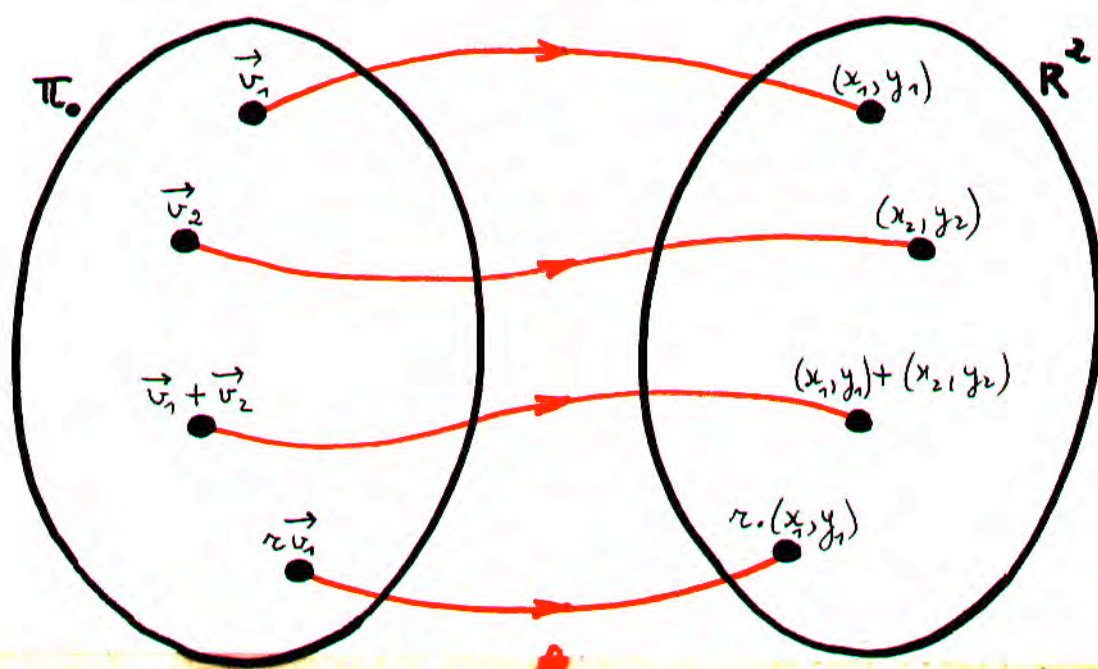
Ces résultats nous conduisent tout naturellement à munir \mathbb{R}^2 d'une addition et d'une multiplication scalaire.

$(x_1, y_1), (x_2, y_2) \in \mathbb{R}^2; z \in \mathbb{R}$	
$(x_1, y_1) + (x_2, y_2) = (x_1 + x_2, y_1 + y_2)$	$z \cdot (x_1, y_1) = (zx_1, zy_1)$
Addition dans \mathbb{R}^2	Multiplication scalaire.

En vertu de ces définitions :

$\vec{v} \in \pi_0; z \in \mathbb{R}$	
1 La coordonnée de la somme de deux vecteurs égale la somme de leurs coordonnées.	2 Coordonnée de $z\vec{v}$ égale $z \cdot$ coordonnée de \vec{v}

L'ensemble \mathbb{R}^2 , muni de l'addition et de la multiplication scalaire, est un module parfait du vectoriel $(\mathbb{R}, \pi_0, +$



La bijection f transporte les propriétés du vectoriel $(\mathbb{R}, \pi_0, +$ dans \mathbb{R}^2

3

$\mathbb{R}, \mathbb{R}^2, +$ est un vectoriel réel.

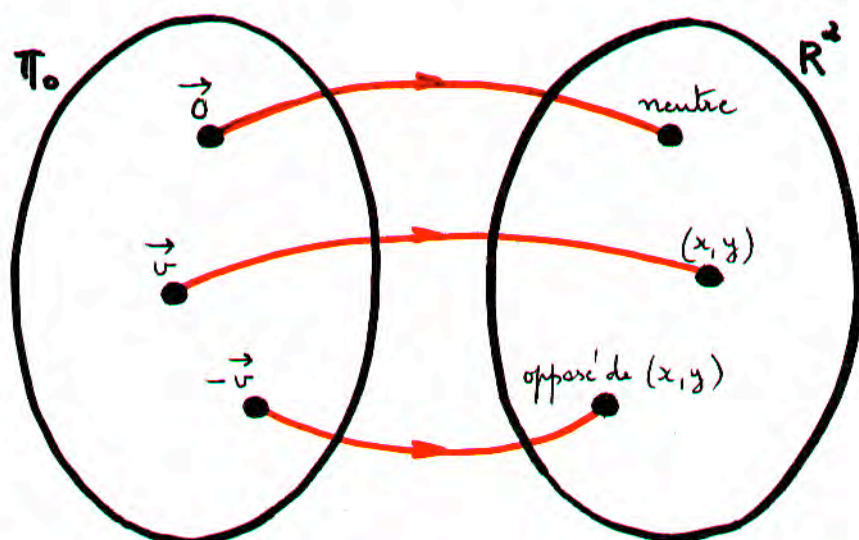
Toute base du vectoriel $\mathbb{R}, \pi_0, +$ définit un isomorphisme de vectoriels

$$\pi_0 \rightarrow \mathbb{R}^2; \vec{v} \mapsto \text{coordonnée de } \vec{v}$$

Quel est le neutre de $\mathbb{R}^2, +$?

Quel est l'opposé de (x, y) dans le groupe $\mathbb{R}^2, +$?

Toute base de π_0 définit une bijection $\pi_0 \rightarrow \mathbb{R}^2$



3

$(0, 0)$ est le neutre du groupe $\mathbb{R}^2, +$

$\forall (x, y) \in \mathbb{R}^2: (-x, -y)$ est l'opposé de (x, y)

On pose

$$-(x, y) = (-x, -y)$$

Exercices1. Calculs en \mathbb{R}^2 :

$$(1; 2) + (3; 4) =$$

$$(-1; 4) + (3; -4) =$$

$$(-5; 6) + (2; 7; 2) =$$

$$423(12; -5) + 423(-12; 6) =$$

$$38(2; -1) - 90(-1; 2) - 40(2; -1) + 100(-1; 2) =$$

$$3(-5; 7) =$$

$$\frac{1}{2}(7; -6) =$$

$$2(3; 4) - 5(-2; 7) =$$

2. En \mathbb{R}^2 , résolvez les équations

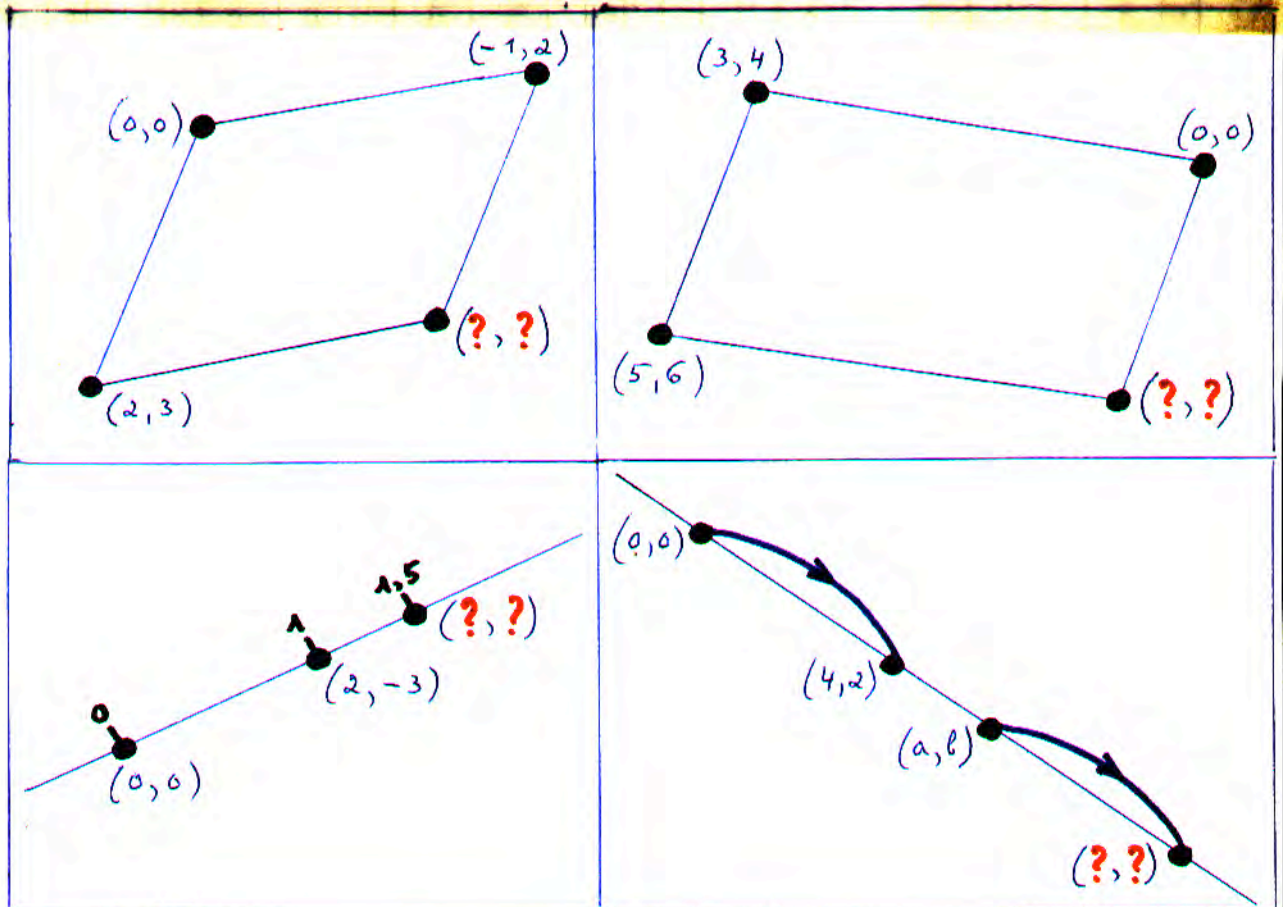
$$(3; -2) + (x; y) = (1; -3)$$

$$4(x; -2) - 5(1; y) = (0; 0)$$

$$3(x; y) = (-2; 5)$$

$$2(x; 3) = -4(5; y)$$

3.



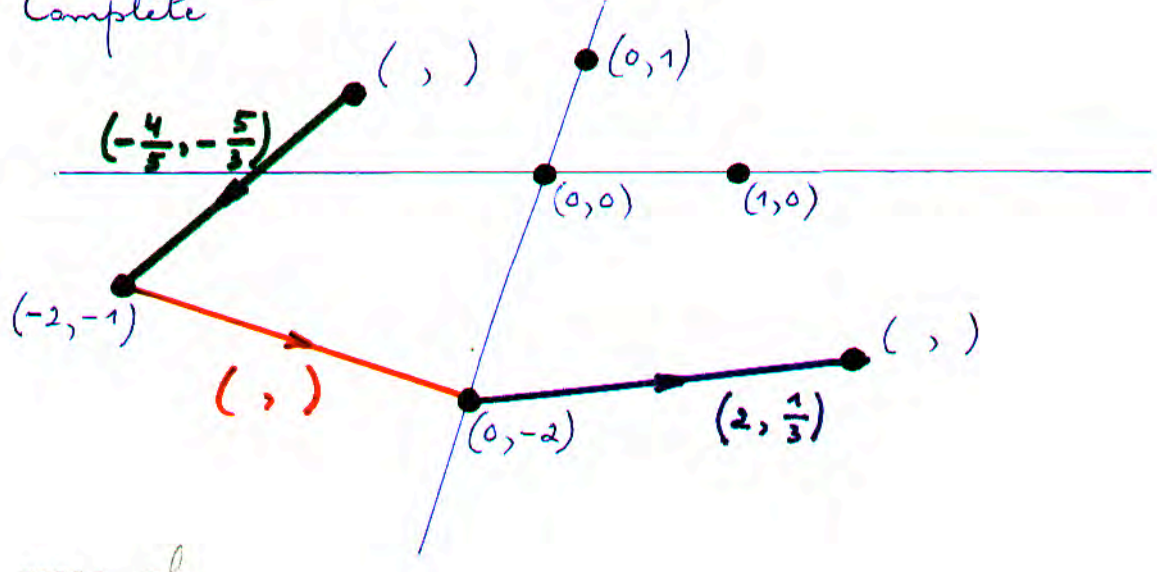
4.





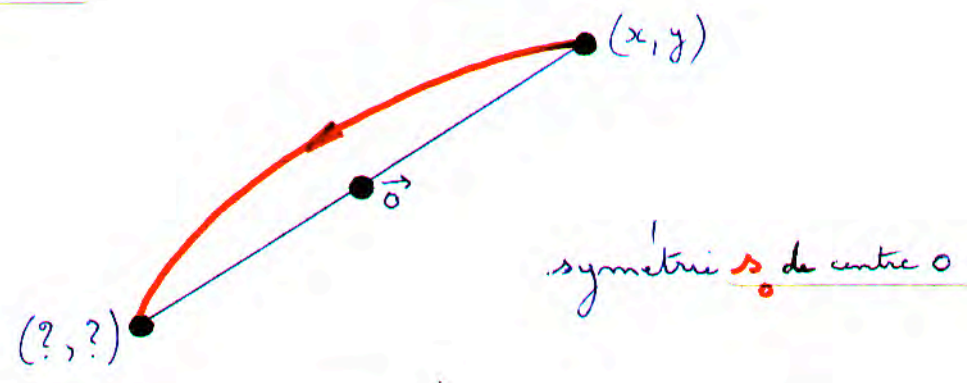
Coordonnées de \vec{v} ?

6. Complète

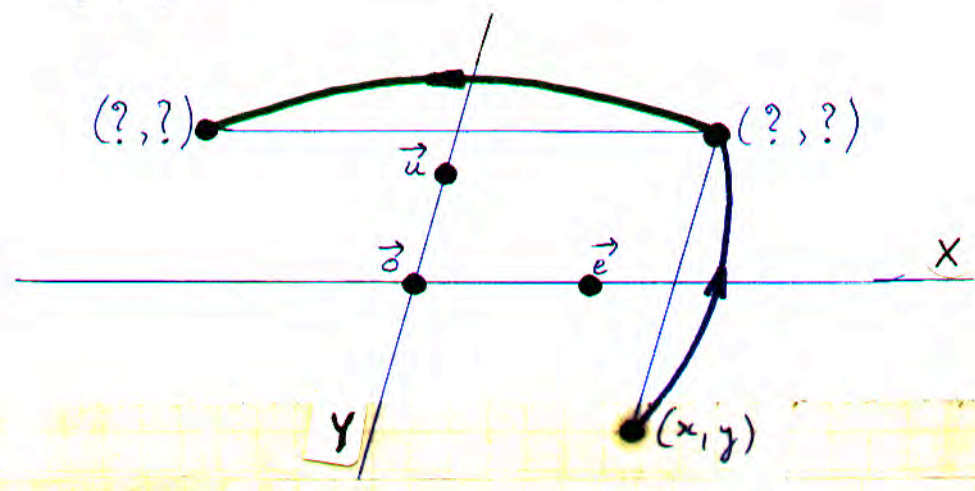


espace normal

7.



8.



symétrie s_1 d'axe X , parallèle à Y
 symétrie s_2 d'axe Y , parallèle à X
 Etablis $s_2 \circ s_1 = s_0 = s_1 \circ s_2$

Cette situation est l'occasion de quelques exercices sur les groupes.

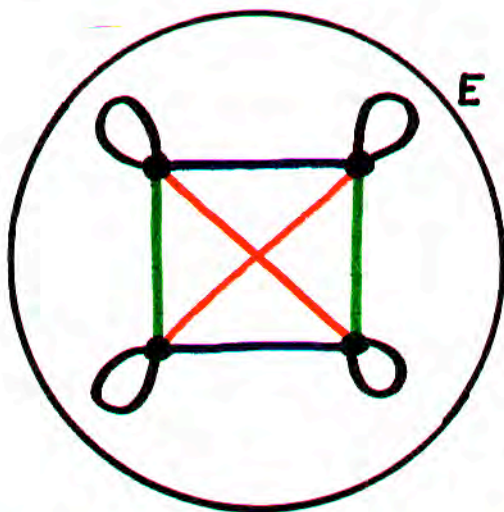
9. Posant

$\lambda_{\mathbb{R}^2} = \bullet$, $\lambda_1 = \bullet$, $\lambda_2 = \bullet$, $\lambda_0 = \bullet$
 la table de composition de $\{\bullet, \bullet, \bullet, \bullet\}$, 0 s'écrit

0	\bullet	\bullet	\bullet	\bullet
\bullet	\bullet	\bullet	\bullet	\bullet
\bullet	\bullet	\bullet	\bullet	\bullet
\bullet	\bullet	\bullet	\bullet	\bullet
\bullet	\bullet	\bullet	\bullet	\bullet

Montre que $\{\bullet, \bullet, \bullet, \bullet\}$, 0 est un groupe commutatif.

10.



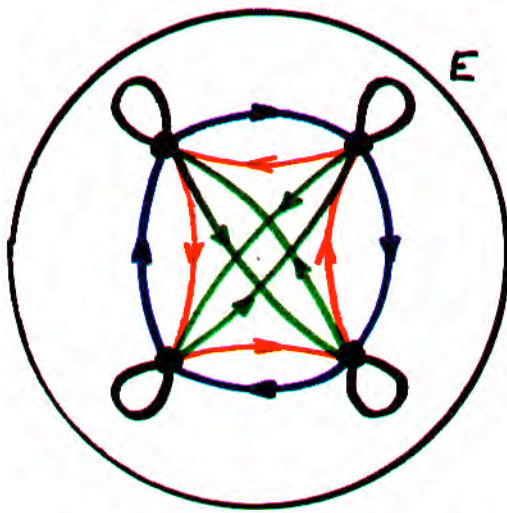
$\{\bullet, \bullet, \bullet, \bullet\}$, 0 est un groupe commutatif de permutations de E

Sa table de composition est celle de l'exercice 9. Vérifie!

Les deux groupes sont isomorphes.

11. Tout groupe isomorphe aux groupes rencontrés aux exercices 9 et 10 est appelé Vierergroupe de Klein.

Veux-tu construire un groupe de quatre éléments non Vierergroupe de Klein?



o	●	●	●	●
●	●	●	●	●
●	●	●	●	●
●	●	●	●	●
●	●	●	●	●

Groupe cyclique d'ordre 4

12. Tout groupe de quatre éléments est un groupe cyclique ou un groupe de Klein.

13. Examine si les groupes

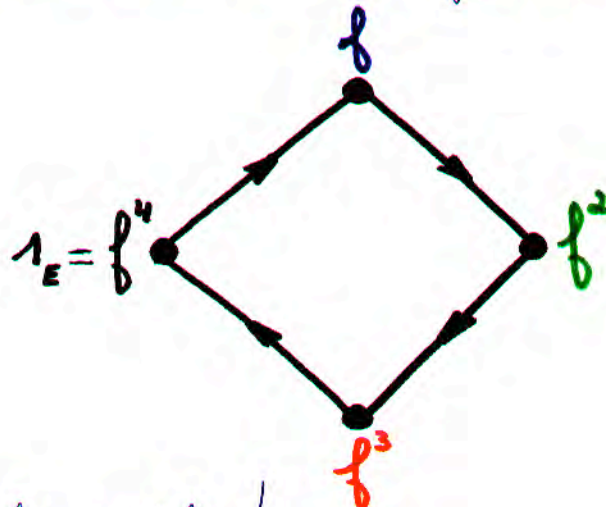
$$\begin{aligned} & \mathcal{S}\{a, b\}, \Delta && (a \neq b) \\ & \mathbb{Z}_4, + \\ & \mathbb{Z}_5 \setminus \{0\}, \cdot \end{aligned}$$

sont des groupes cycliques ou des groupes de Klein.

14. Definition

Un groupe est cyclique ssi il comprend un élément dont tout élément du groupe est une puissance (ou un multiple).

15. Le groupe de permutations, présenté en l'exercice 11, est cyclique au sens de cette définition :



pour les flèches:
un cycle

of

Contemple; justifie!