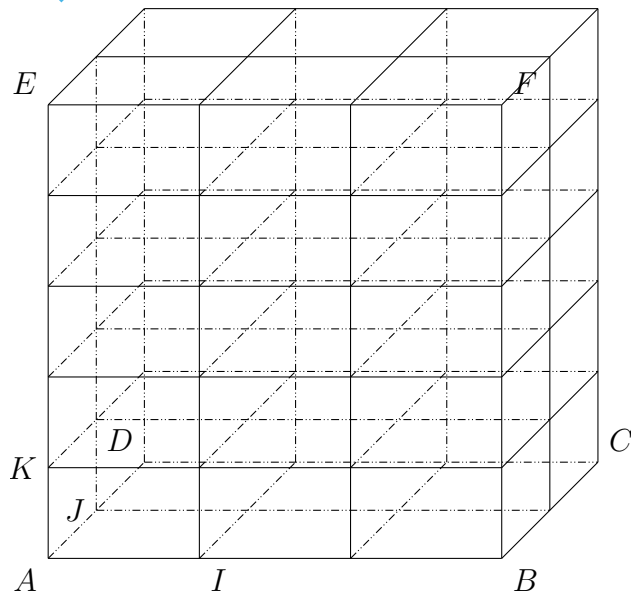


EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

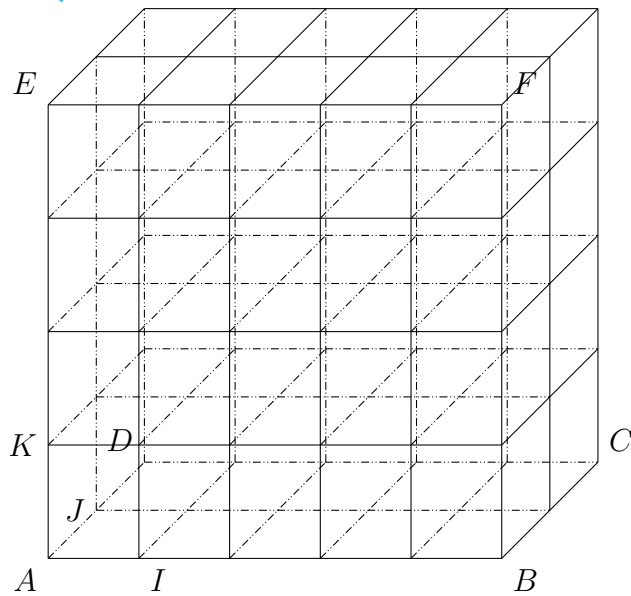


1. Placer le point L de coordonnées $(3; 0; 0)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(1; 2; 4)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(2; 1; 0)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

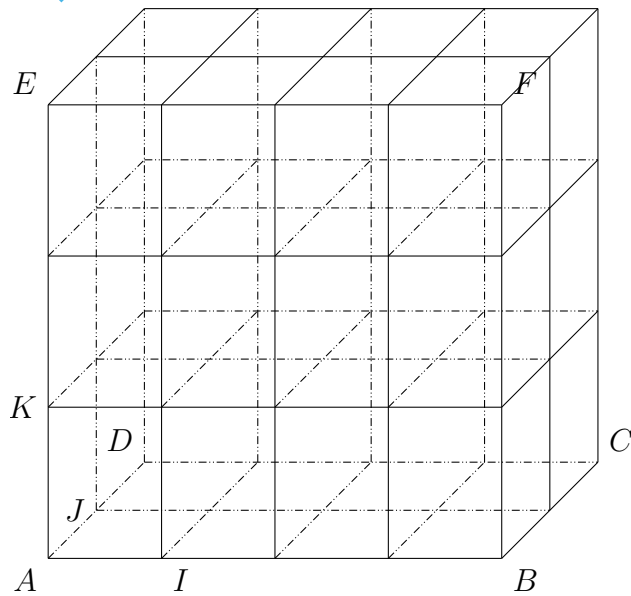


1. Placer le point L de coordonnées $(3; 0; 0)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(4; 2; 3)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(2; 1; 0)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

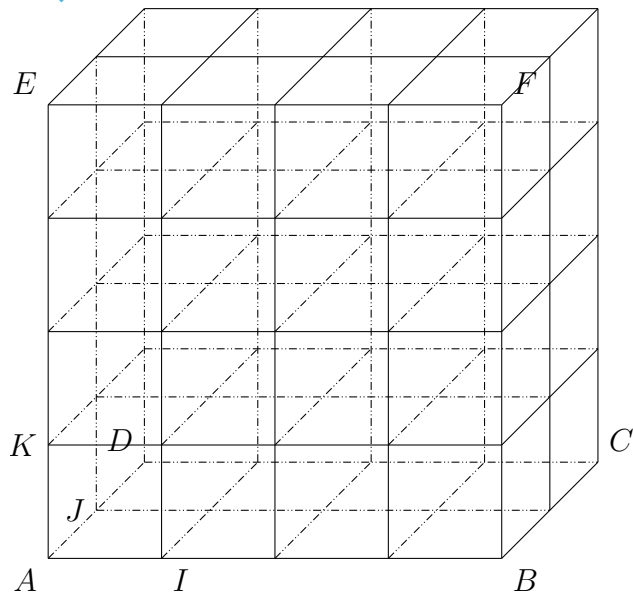


1. Placer le point L de coordonnées $(1; 0; 0)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(4; 2; 3)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(0; 1; 1)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

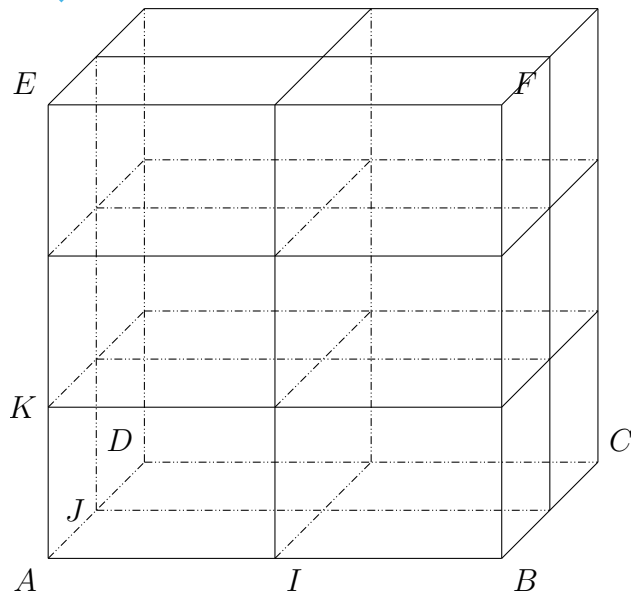


1. Placer le point L de coordonnées $(0; 1; 2)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(4; 2; 1)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(0; 0; 2)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

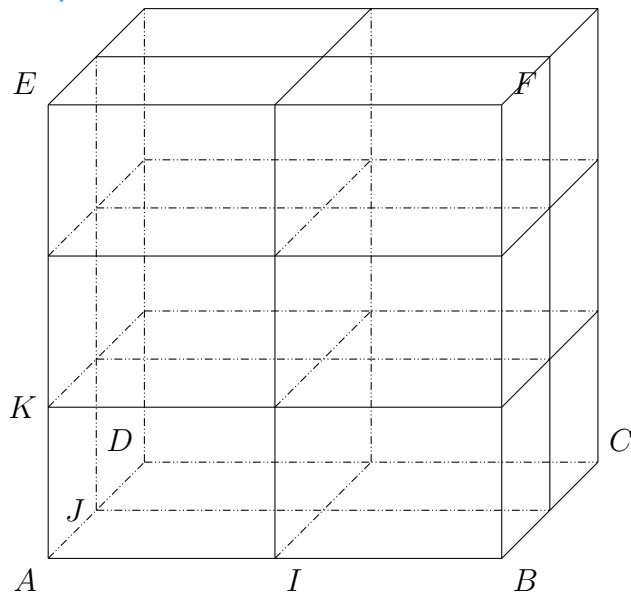


1. Placer le point L de coordonnées $(0; 0; 1)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(1; 0; 3)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(2; 1; 2)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

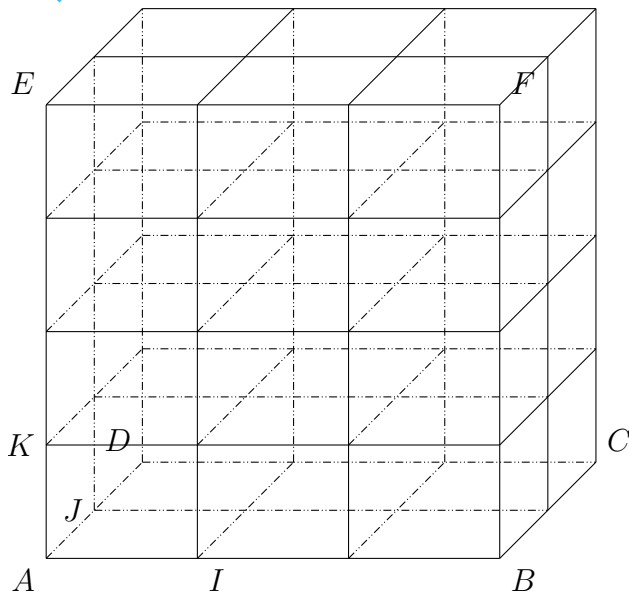


1. Placer le point L de coordonnées $(1; 0; 2)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(1; 0; 2)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(0; 2; 0)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

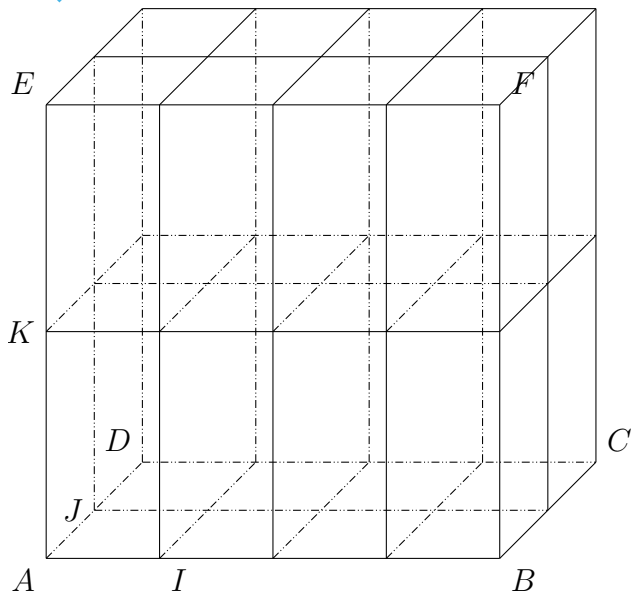


1. Placer le point L de coordonnées $(0; 0; 4)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(3; 1; 1)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(0; 0; 1)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

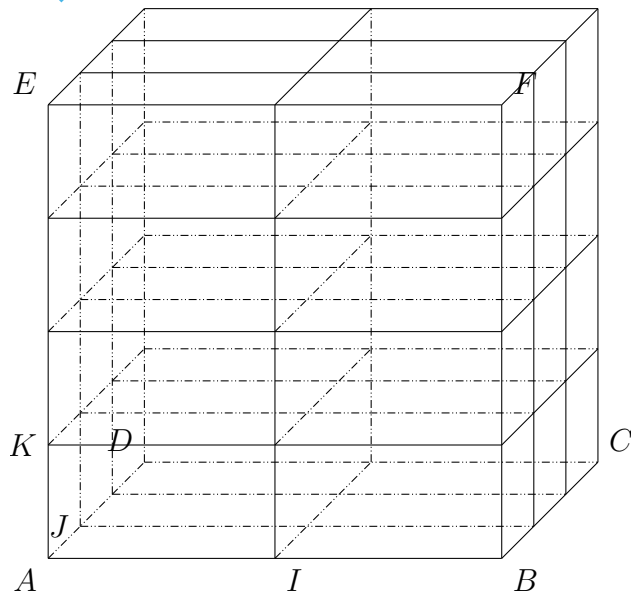


1. Placer le point L de coordonnées $(3; 1; 2)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(0; 0; 1)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(0; 1; 2)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

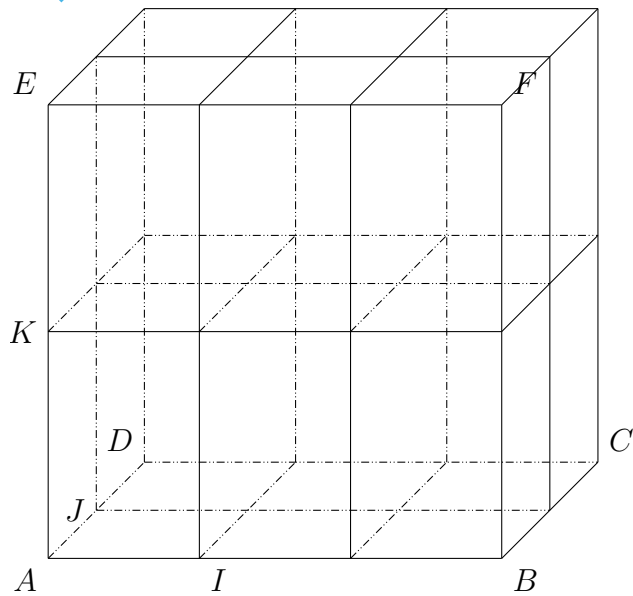


1. Placer le point L de coordonnées $(0; 0; 4)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(1; 1; 2)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(1; 0; 3)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

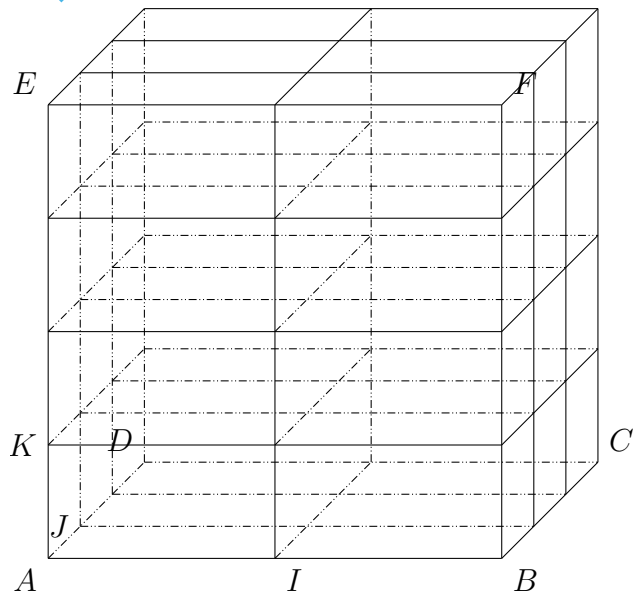


1. Placer le point L de coordonnées $(0; 2; 1)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(0; 2; 0)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(1; 1; 0)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

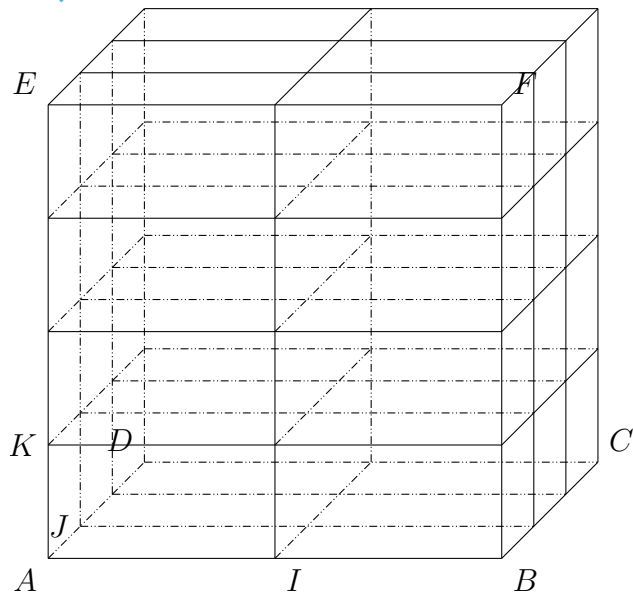


1. Placer le point L de coordonnées $(1; 3; 0)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(1; 0; 3)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(2; 2; 4)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

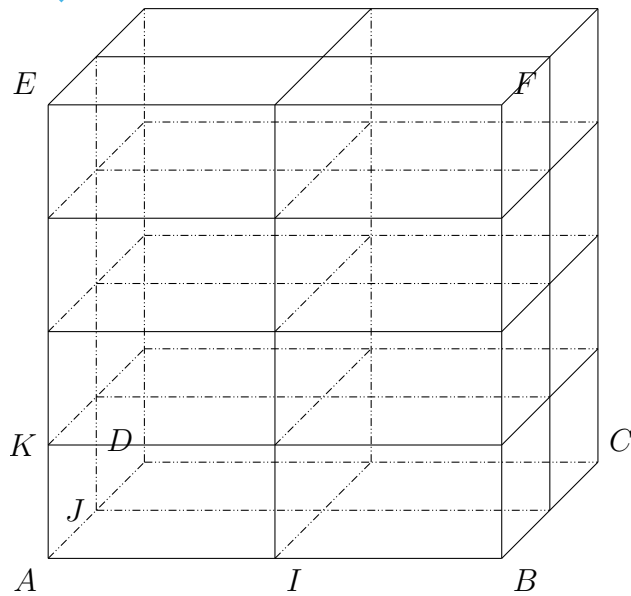


1. Placer le point L de coordonnées $(0; 1; 1)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(2; 1; 2)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(1; 1; 4)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

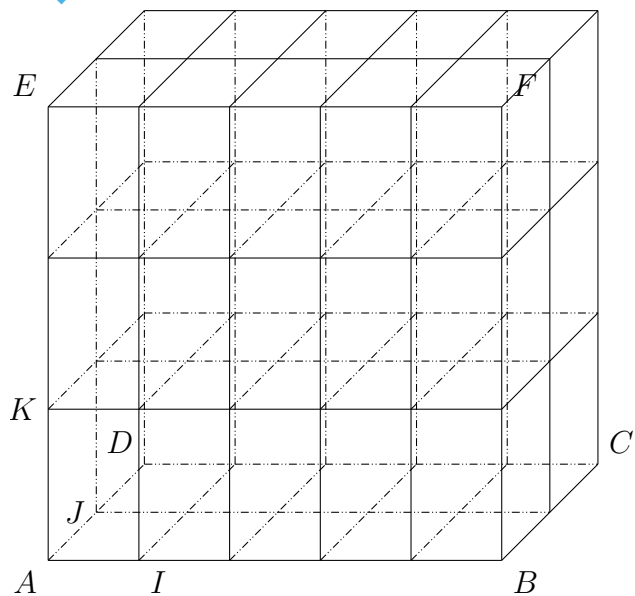


1. Placer le point L de coordonnées $(0; 1; 1)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(1; 1; 2)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(0; 0; 3)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

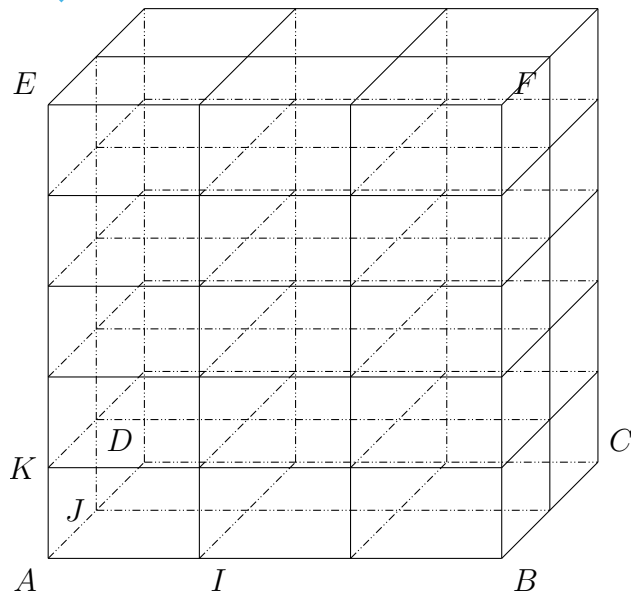


1. Placer le point L de coordonnées $(2; 0; 0)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(5; 0; 2)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(0; 1; 0)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

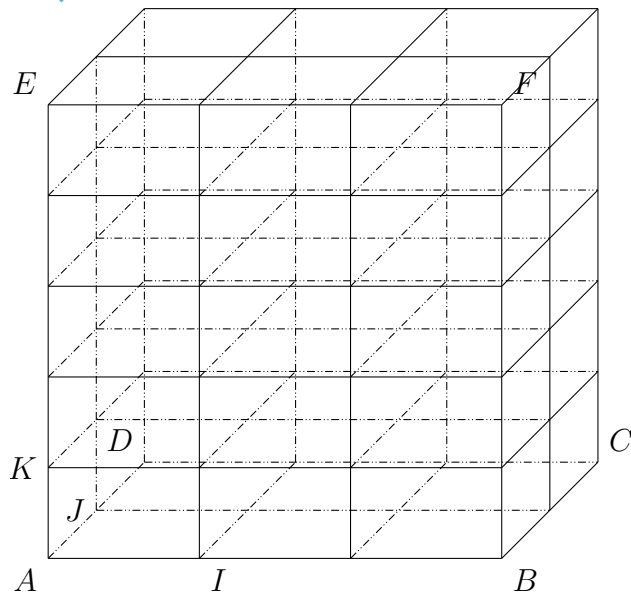


1. Placer le point L de coordonnées $(1; 0; 2)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(2; 0; 3)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(0; 1; 3)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52



1. Placer le point L de coordonnées $(2; 1; 2)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(3; 0; 4)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(3; 1; 3)$.

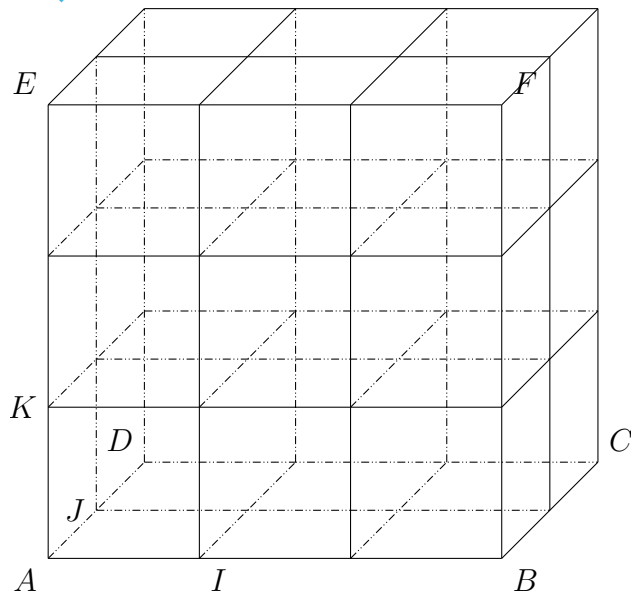
Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

1. Placer le point L de coordonnées $(1;0;1)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(2;2;1)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(1;1;0)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

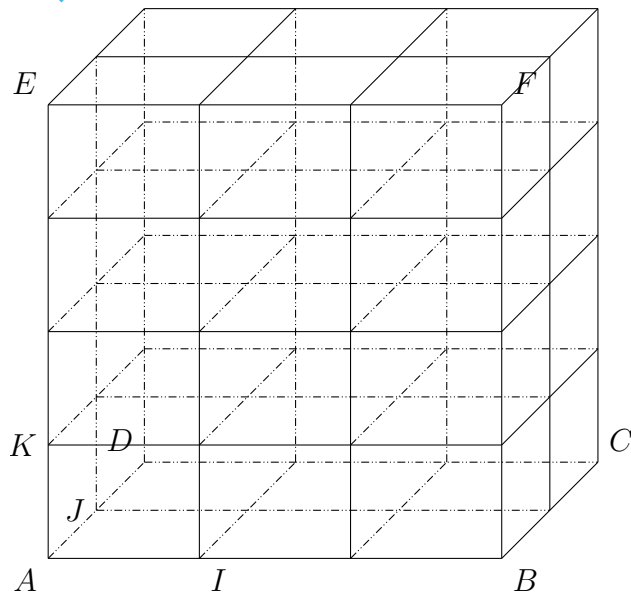


1. Placer le point L de coordonnées $(2; 0; 2)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(0; 0; 3)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(0; 1; 2)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

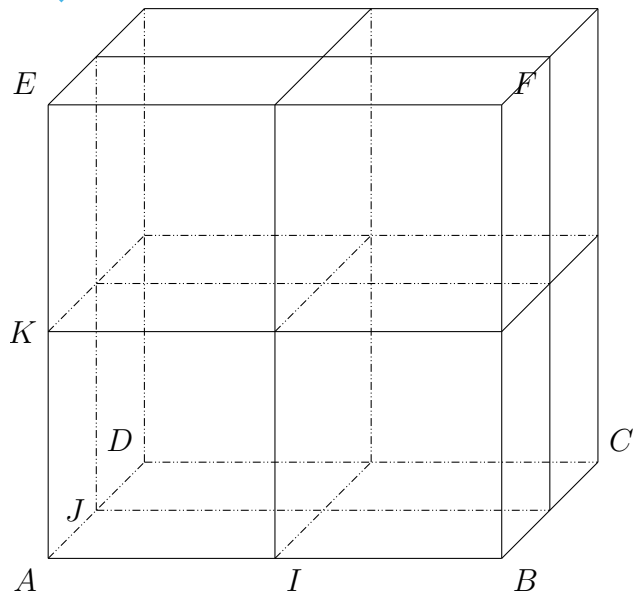


1. Placer le point L de coordonnées $(1; 2; 2)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(0; 2; 2)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(3; 1; 1)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

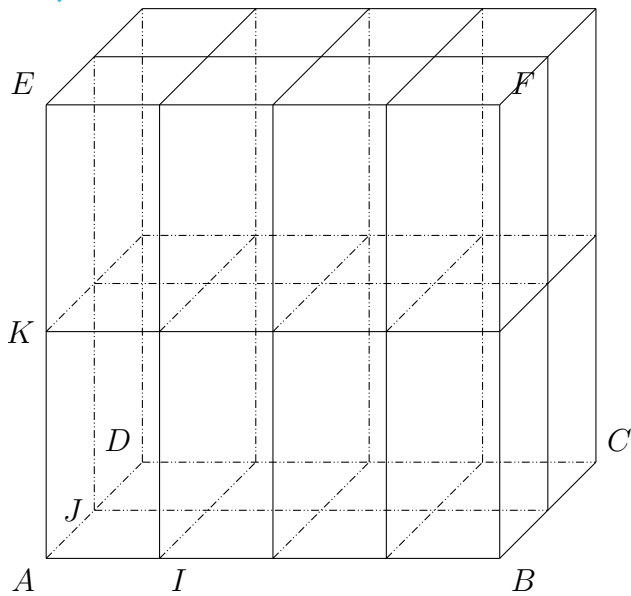


1. Placer le point L de coordonnées $(0; 1; 0)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(0; 2; 2)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(0; 1; 0)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

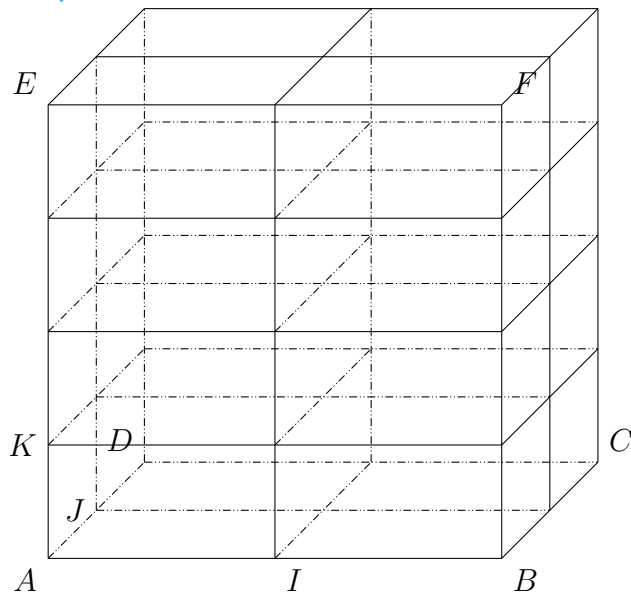


1. Placer le point L de coordonnées $(2; 0; 1)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(0; 2; 0)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(4; 1; 2)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

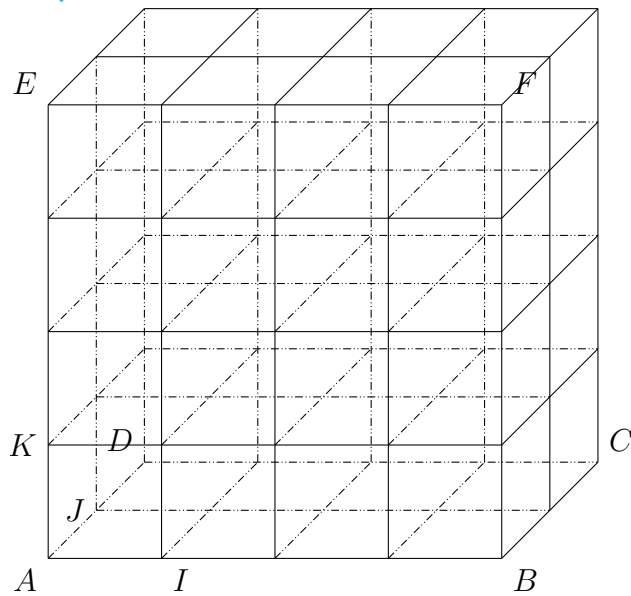


1. Placer le point L de coordonnées $(0; 1; 3)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(0; 0; 1)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(2; 0; 4)$.

EX
1

Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

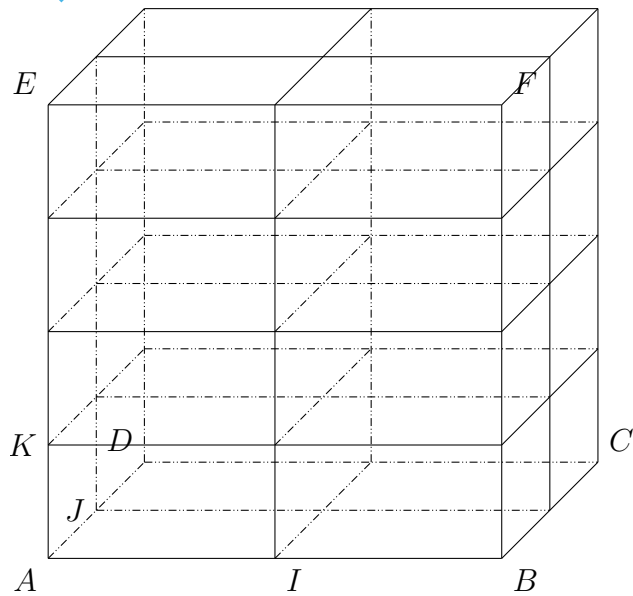


1. Placer le point L de coordonnées $(2; 0; 4)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(0; 0; 3)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(2; 2; 0)$.

EX
1

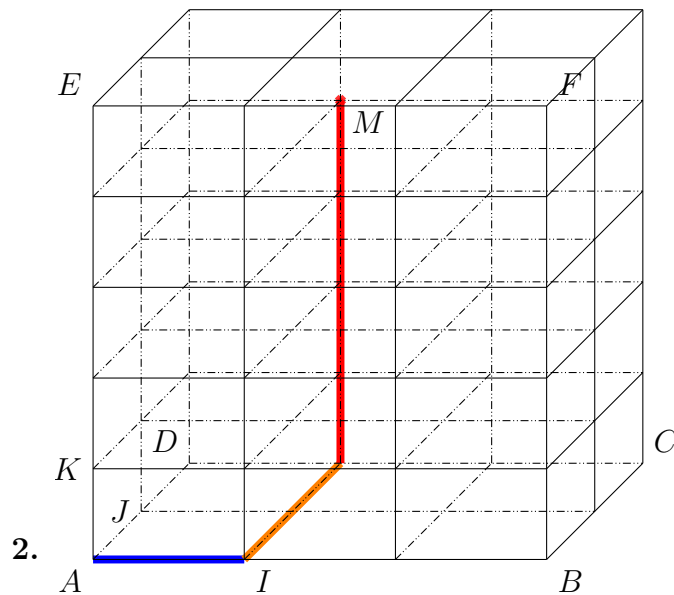
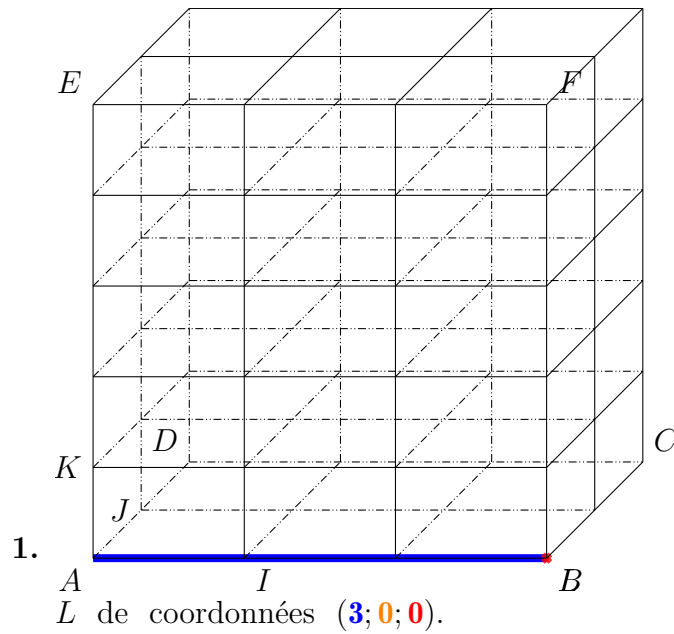
Placer les points sur le pavé ci-dessous dans le repère $(A; I; J; K)$:

4G52

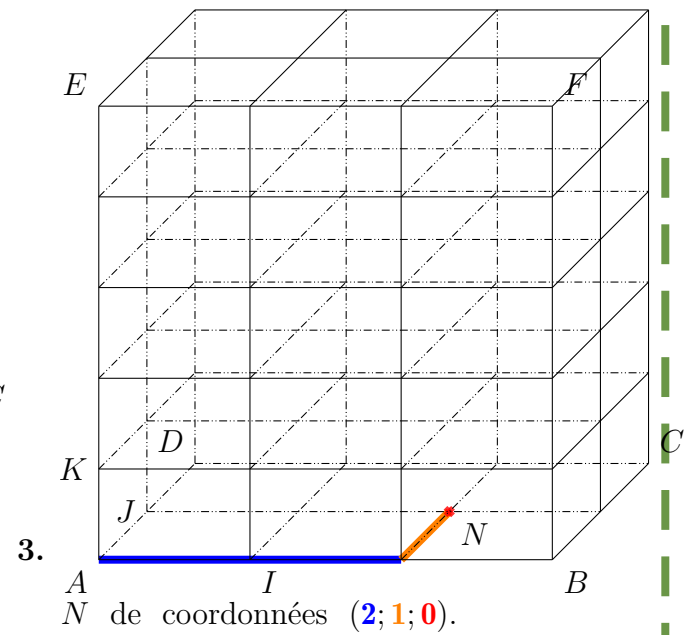


1. Placer le point L de coordonnées $(0; 2; 3)$.
2. Placer le point M de coordonnées $(2; 2; 3)$.
3. Placer le point N de coordonnées $(0; 0; 3)$.

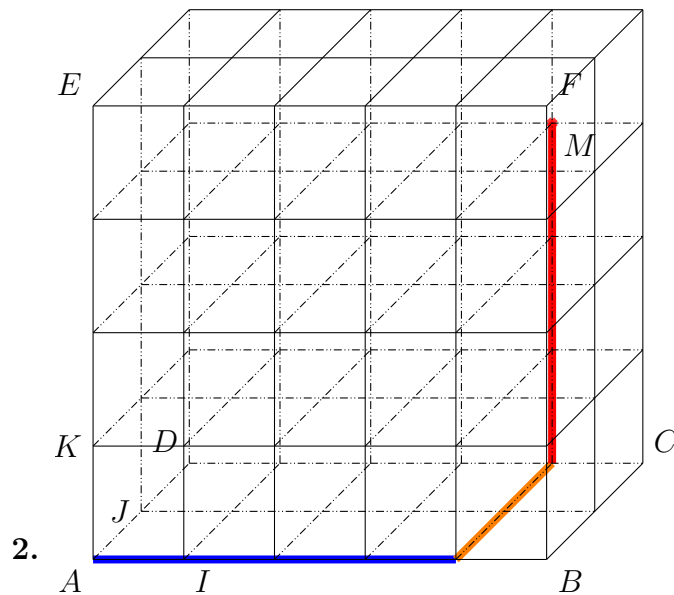
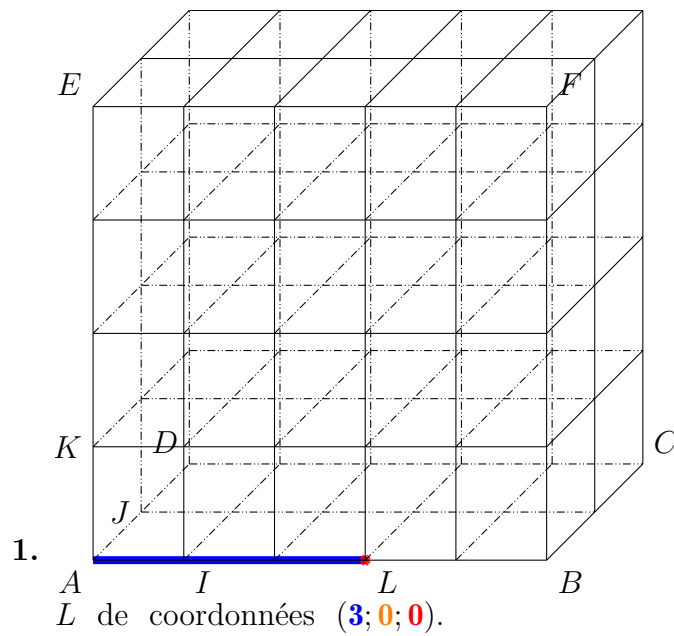
Corrections

EX
1


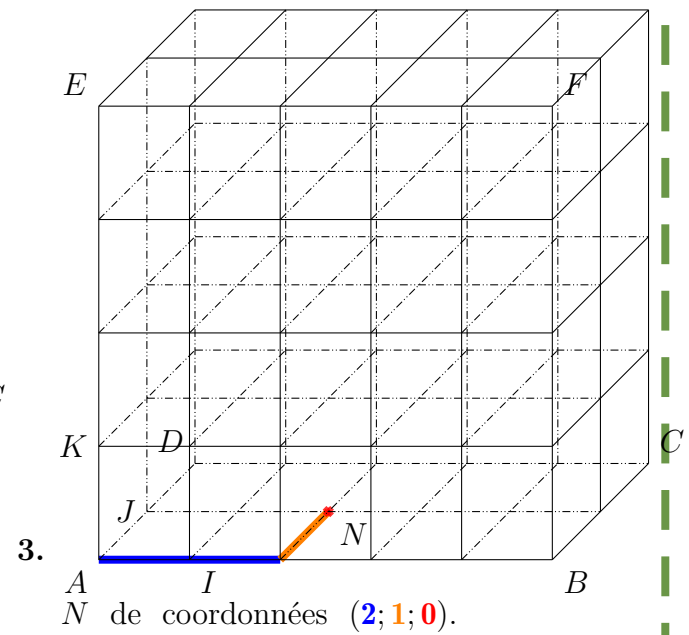
M de coordonnées $(1; 2; 4)$.



Corrections

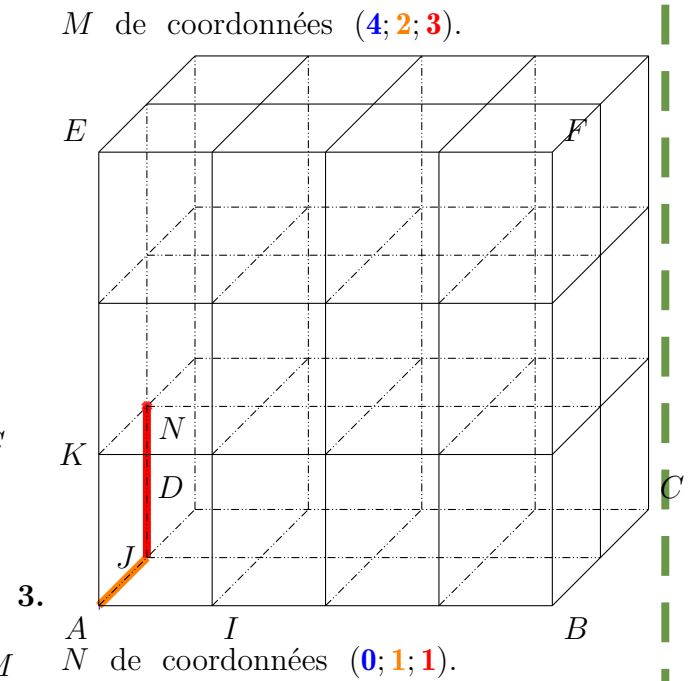
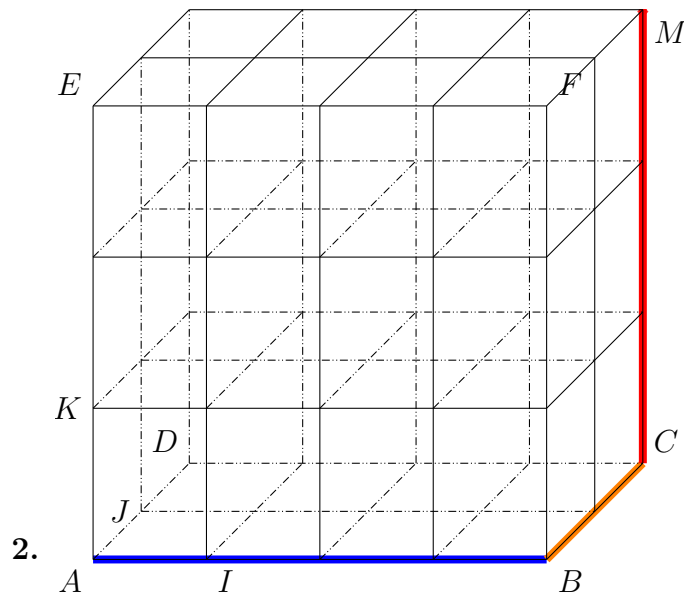
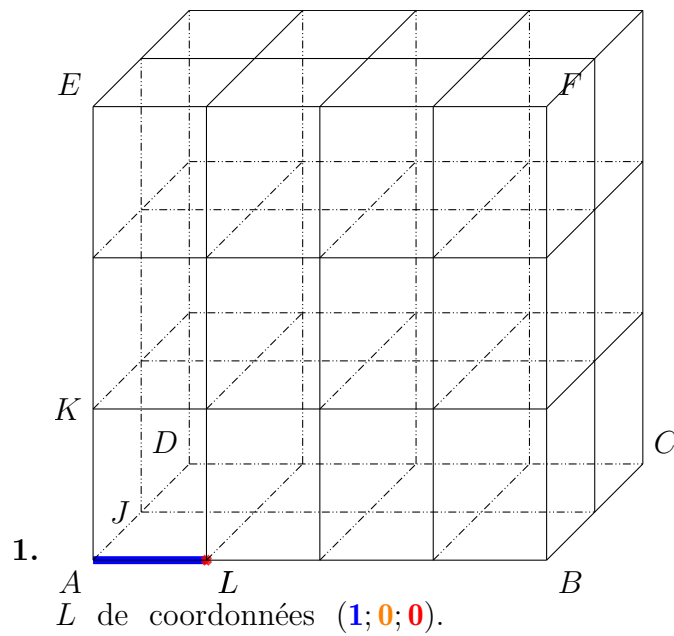
EX
1


M de coordonnées $(4; 2; 3)$.



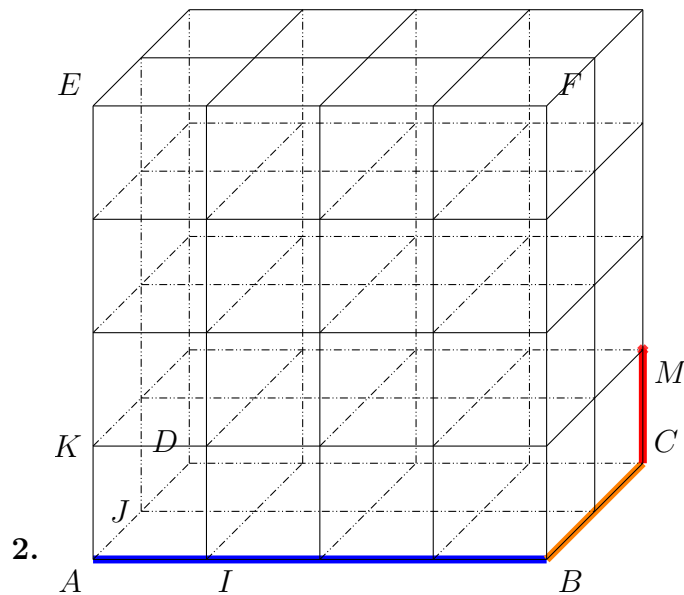
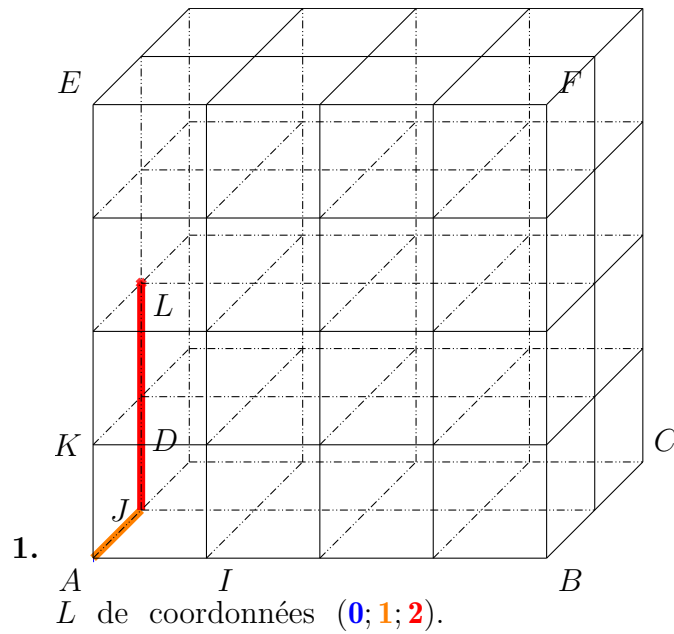
Corrections

EX
1

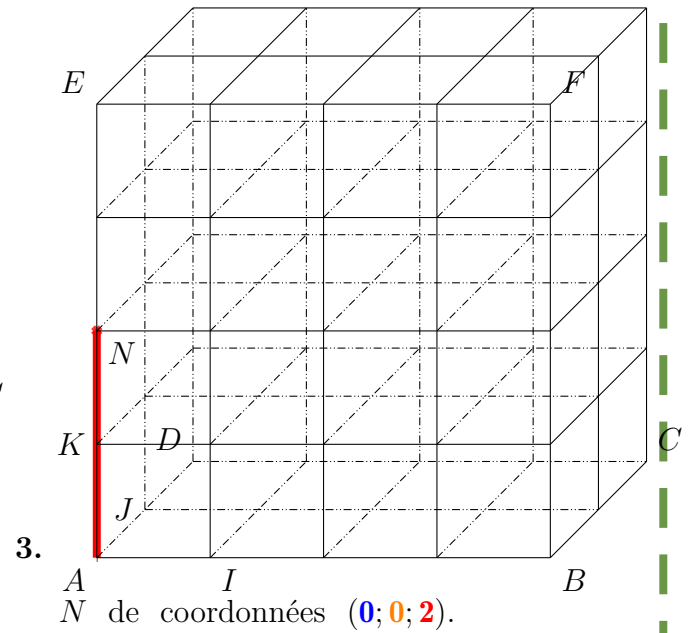


Corrections

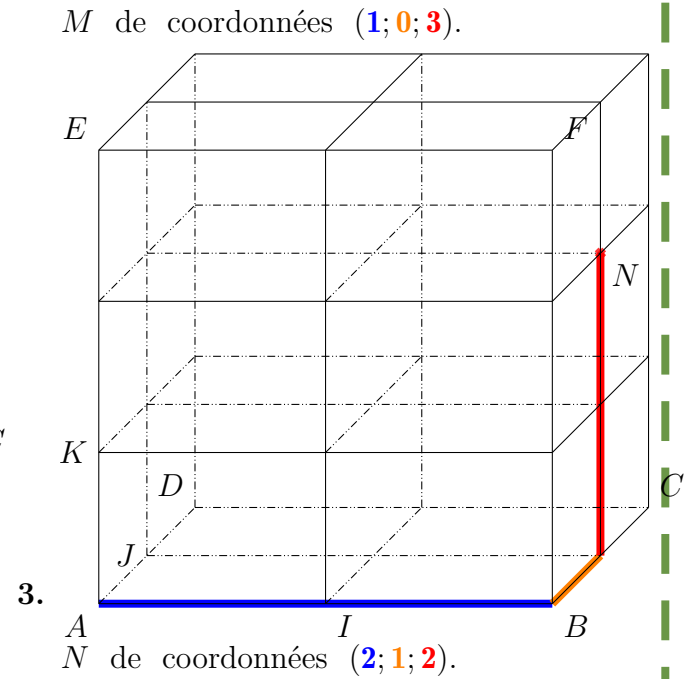
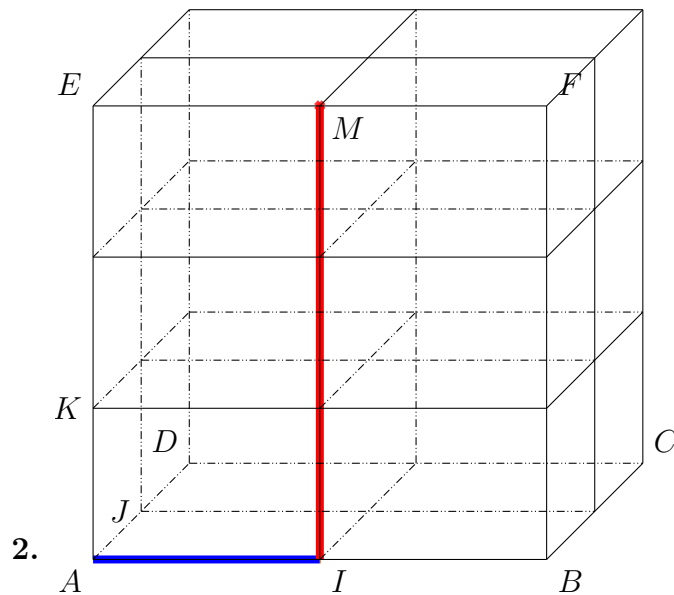
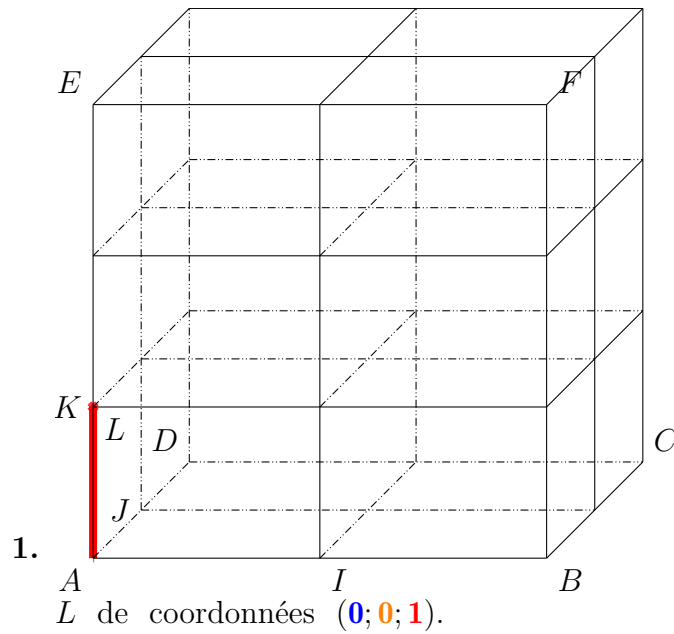
EX
1



M de coordonnées $(4; 2; 1)$.

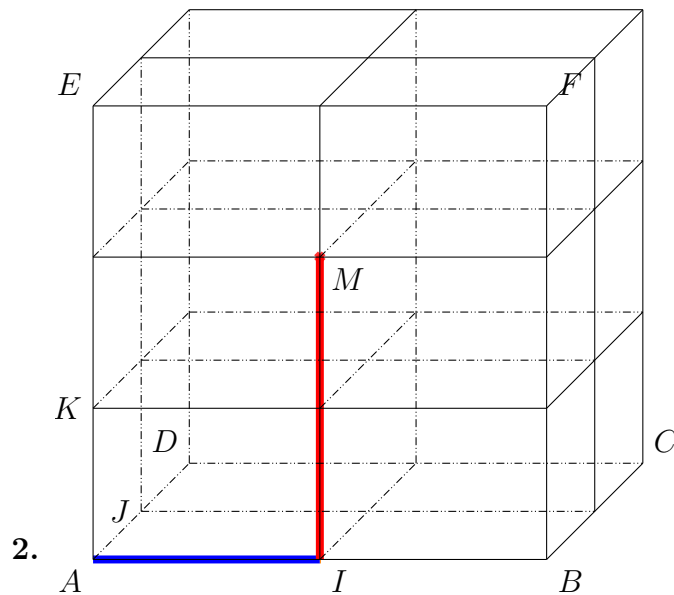
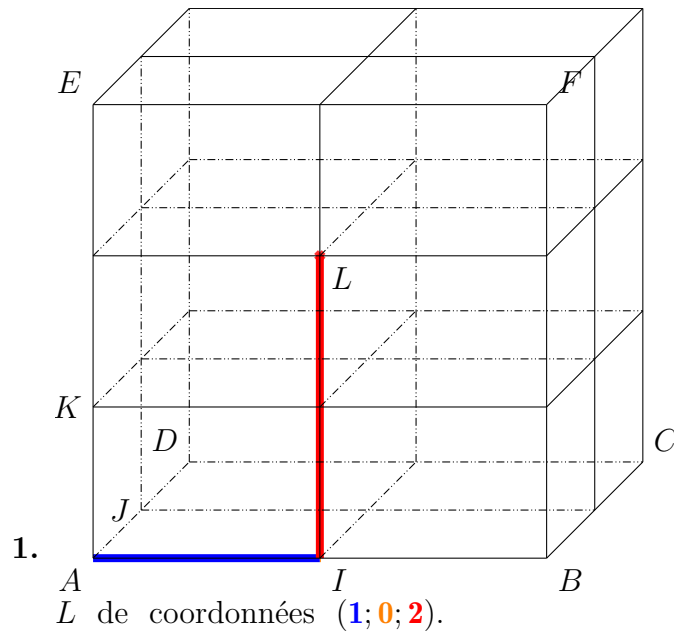


Corrections

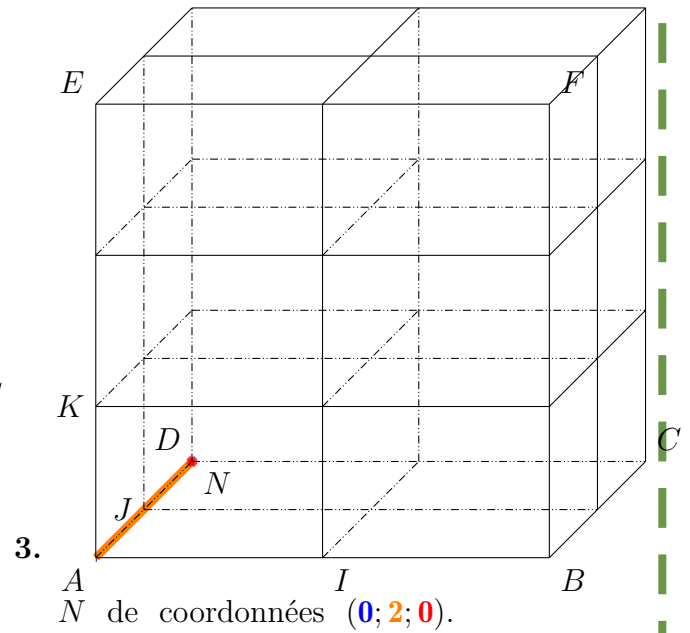
EX
1


Corrections

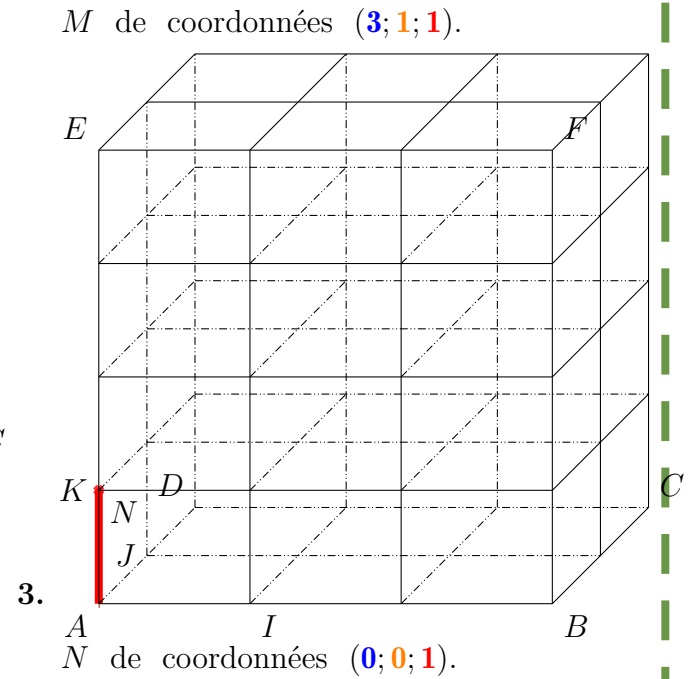
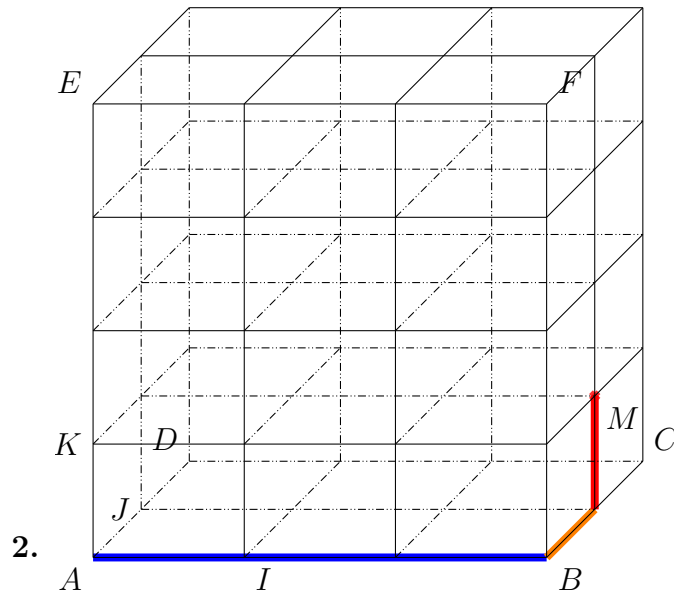
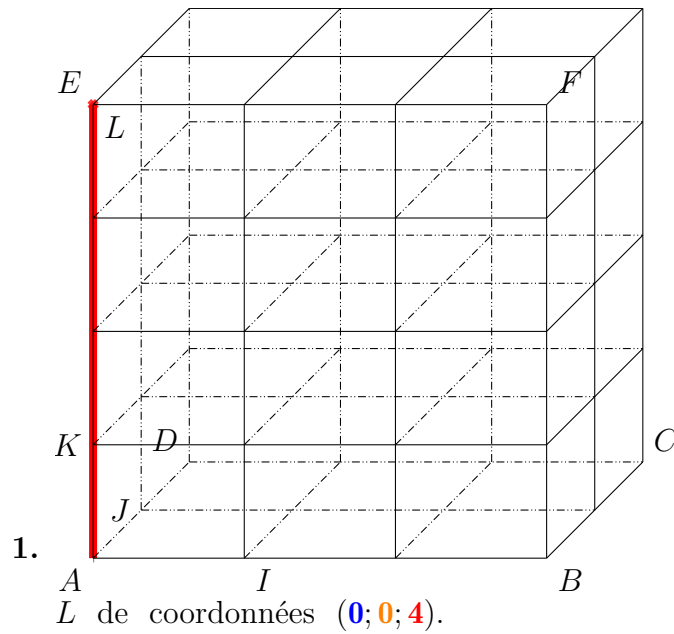
EX
1



M de coordonnées $(1; 0; 2)$.

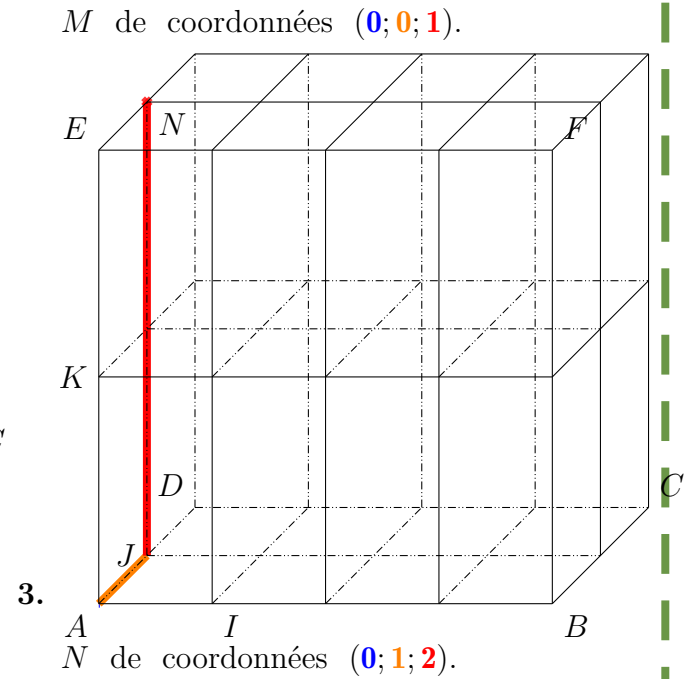
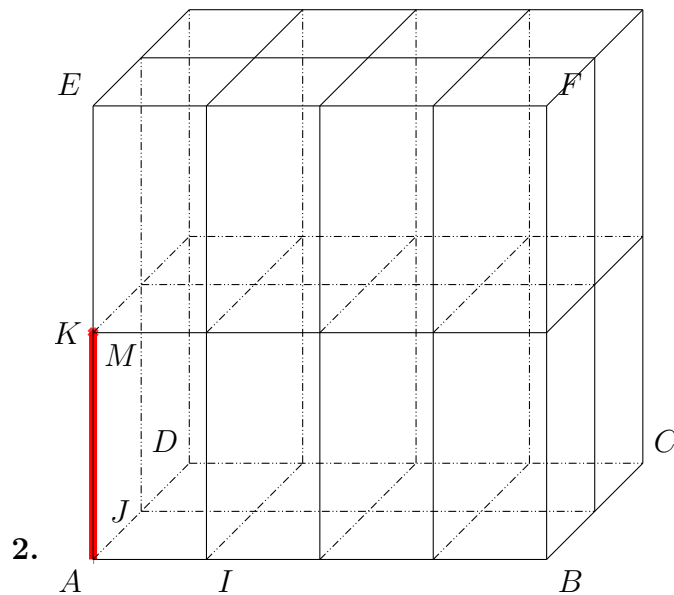
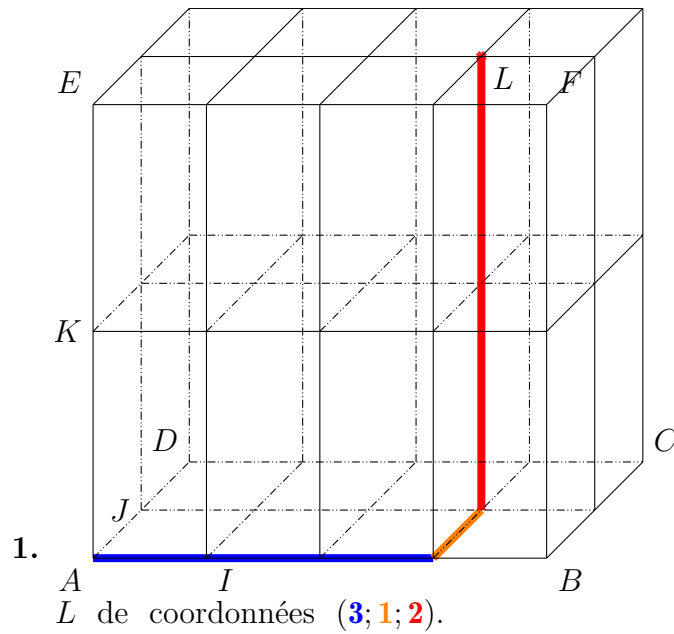


Corrections

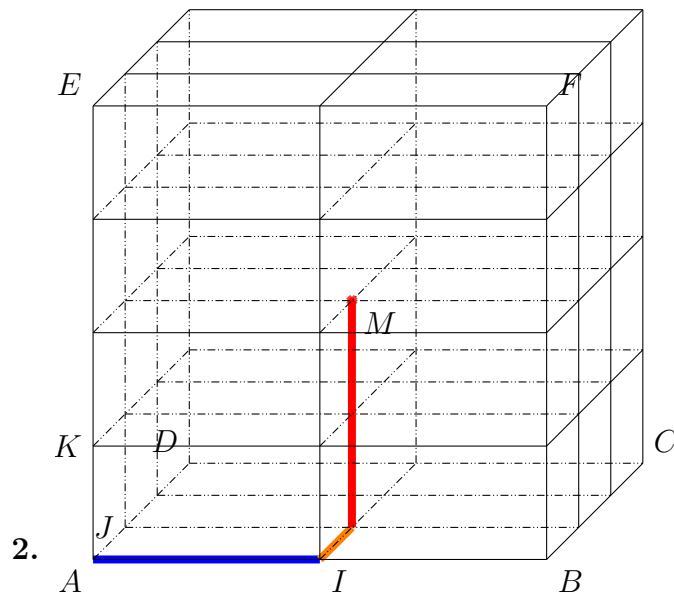
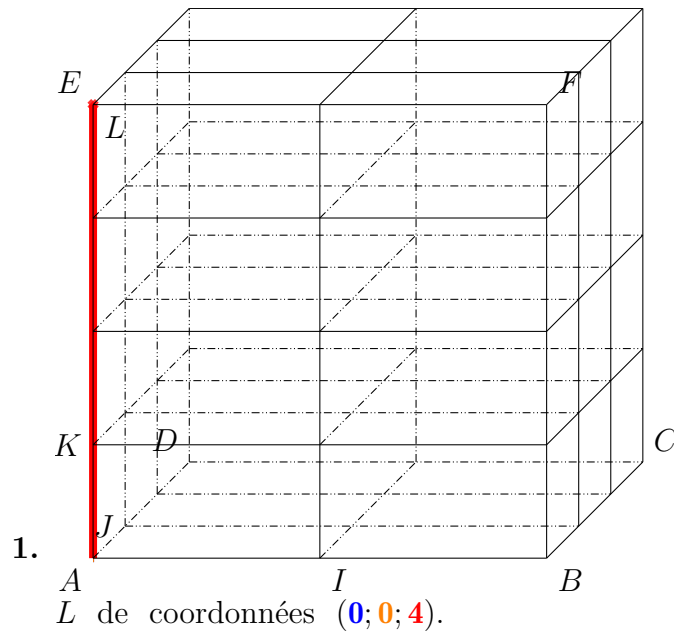
EX
1


Corrections

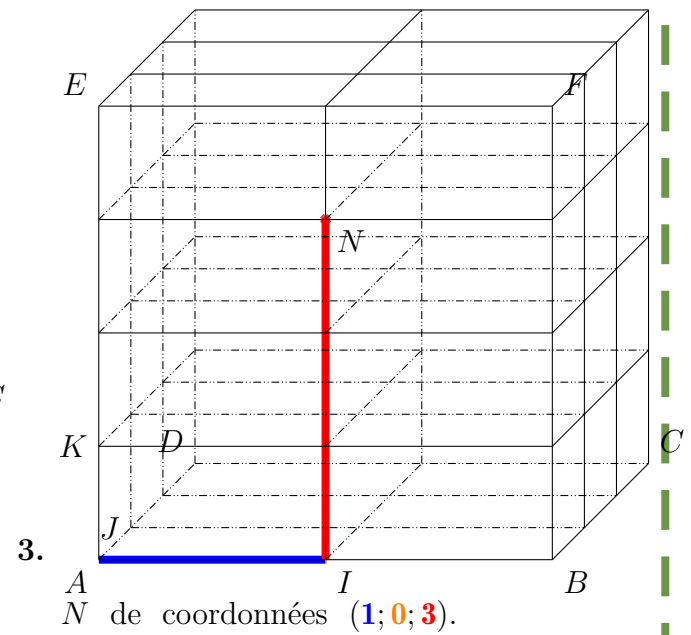
EX
1



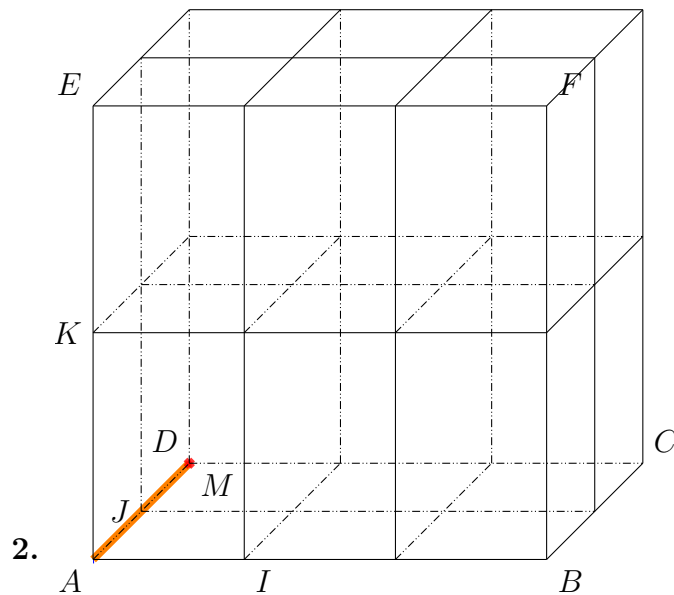
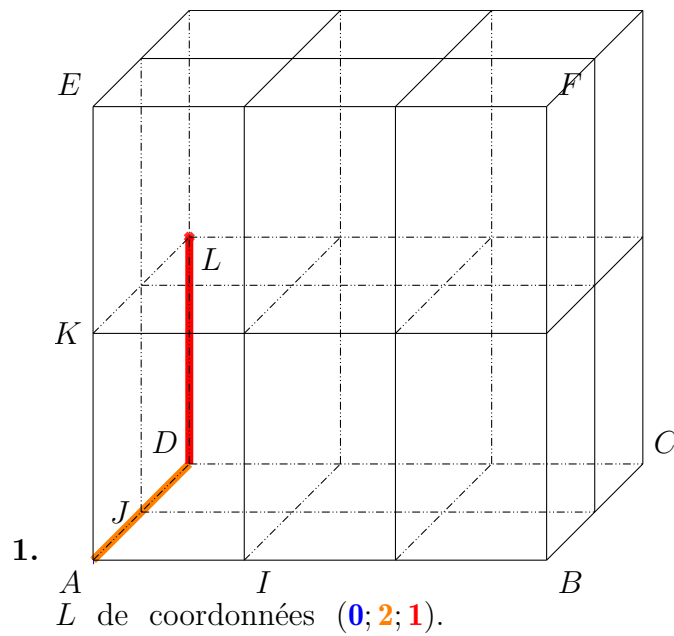
Corrections

EX
1


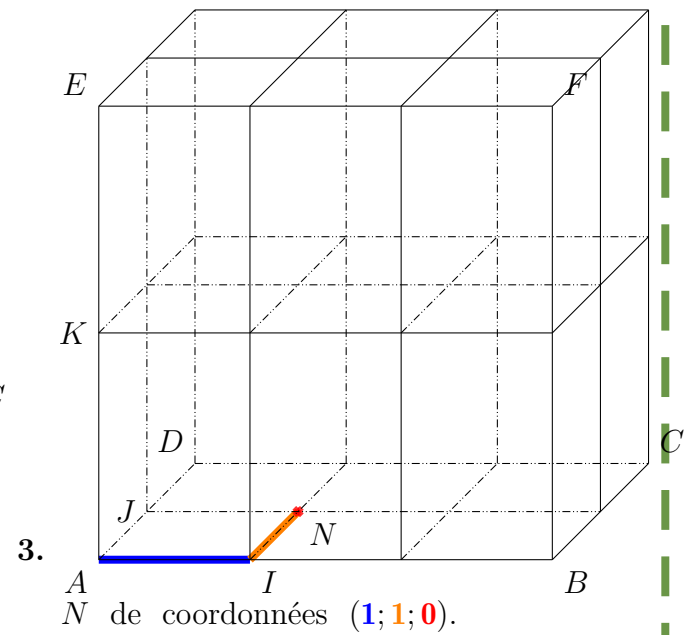
M de coordonnées $(1; 1; 2)$.



Corrections

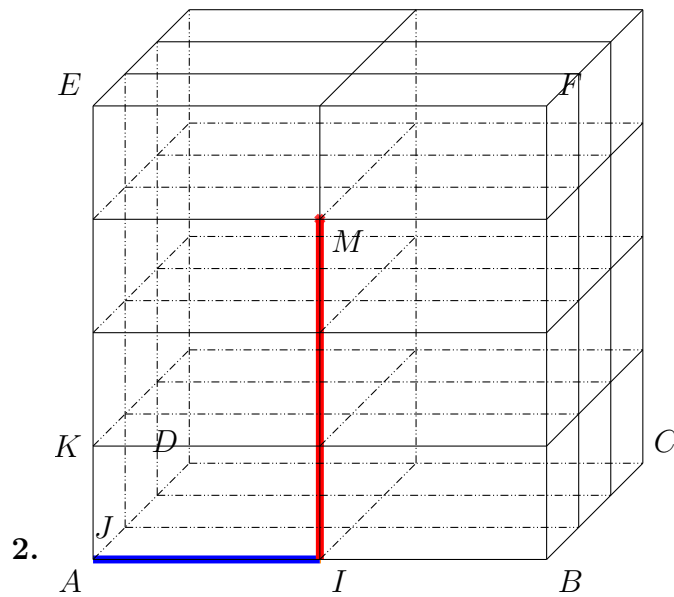
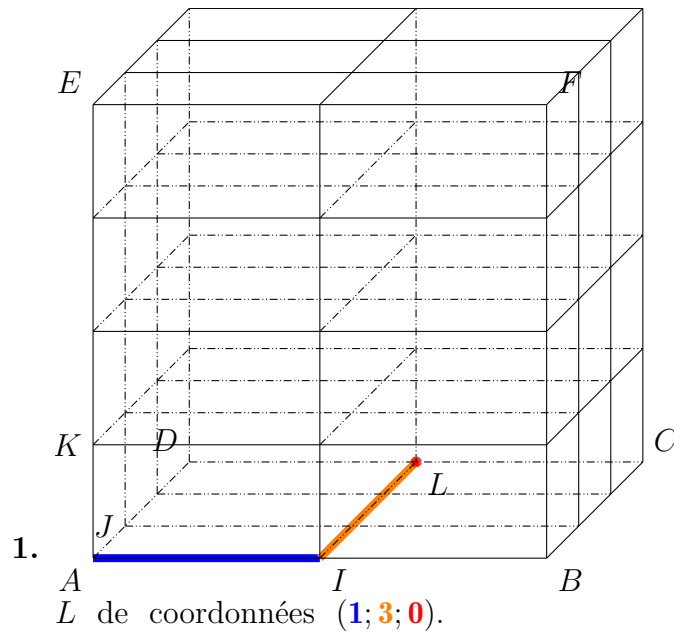
EX
1


M de coordonnées $(0; 2; 0)$.

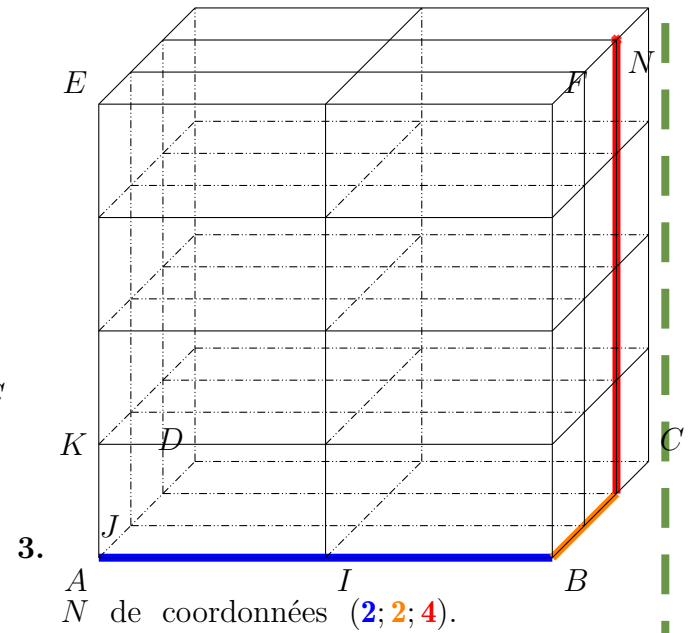


Corrections

EX
1

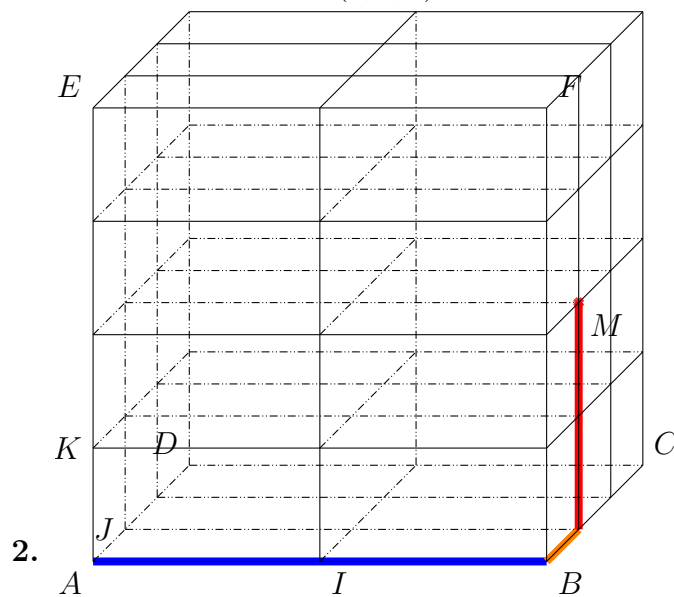
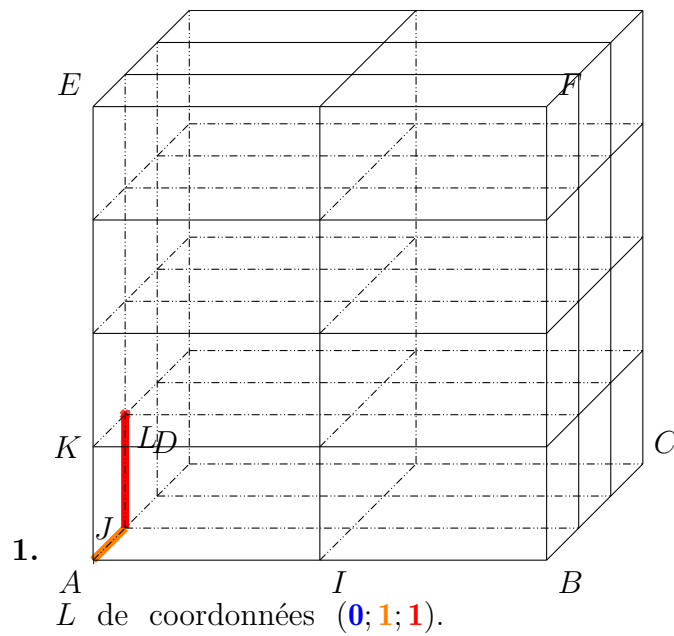


M de coordonnées $(1; 0; 3)$.

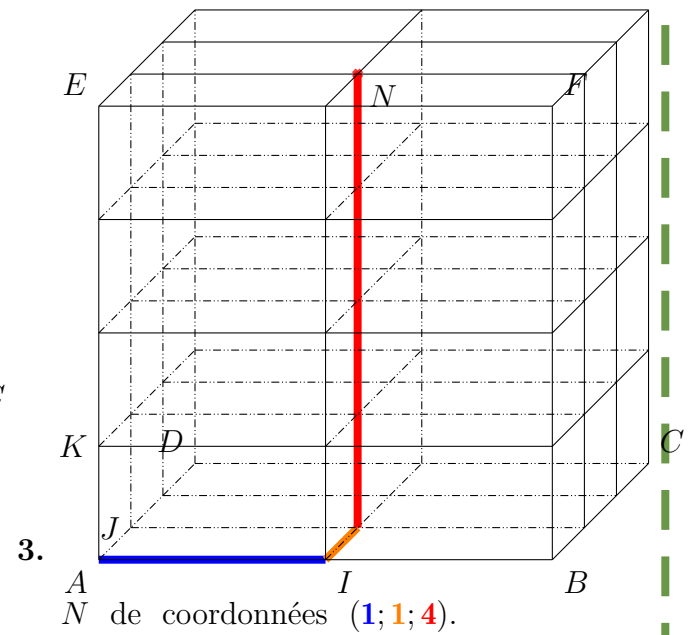


Corrections

EX
1

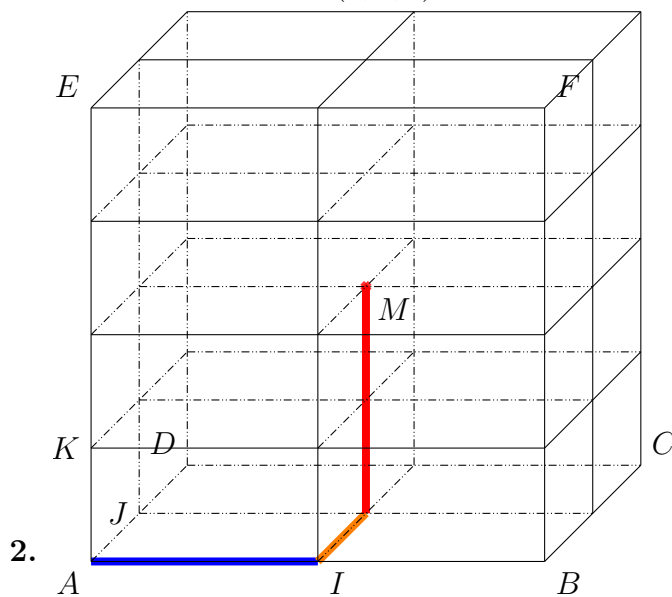
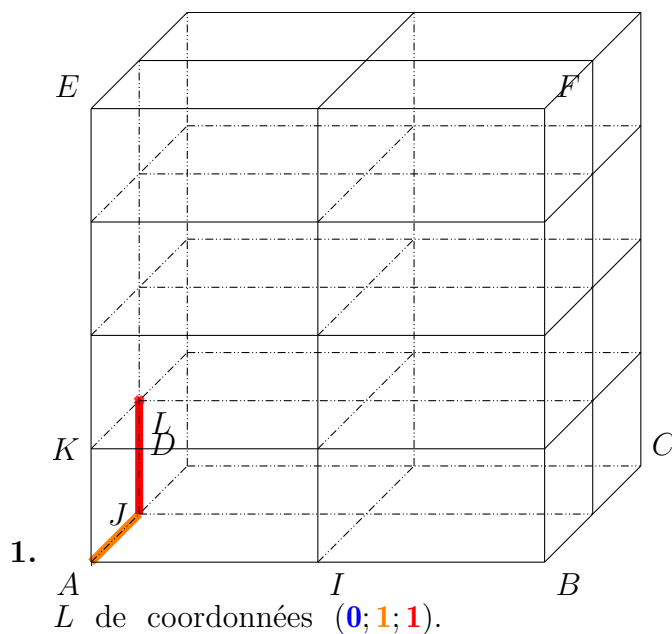


M de coordonnées $(2; 1; 2)$.

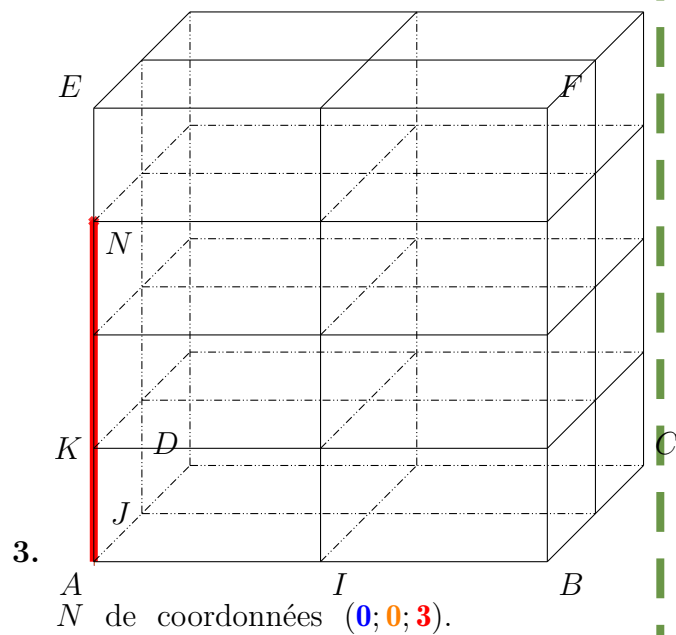


Corrections

EX
1

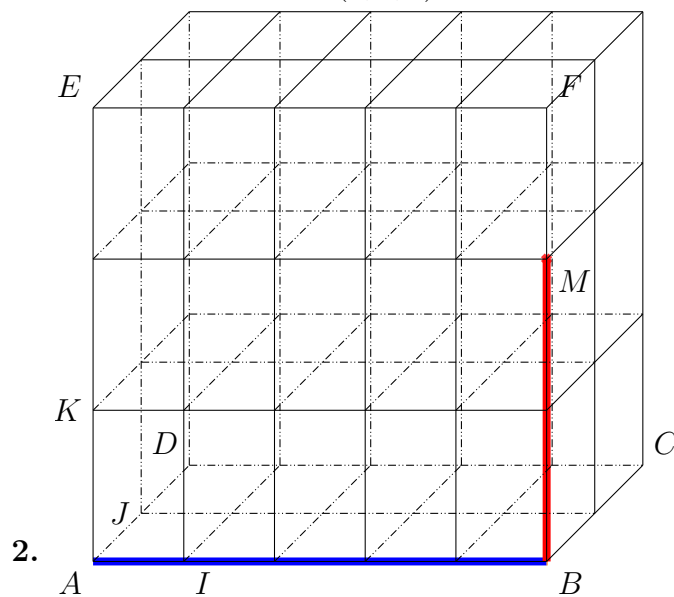
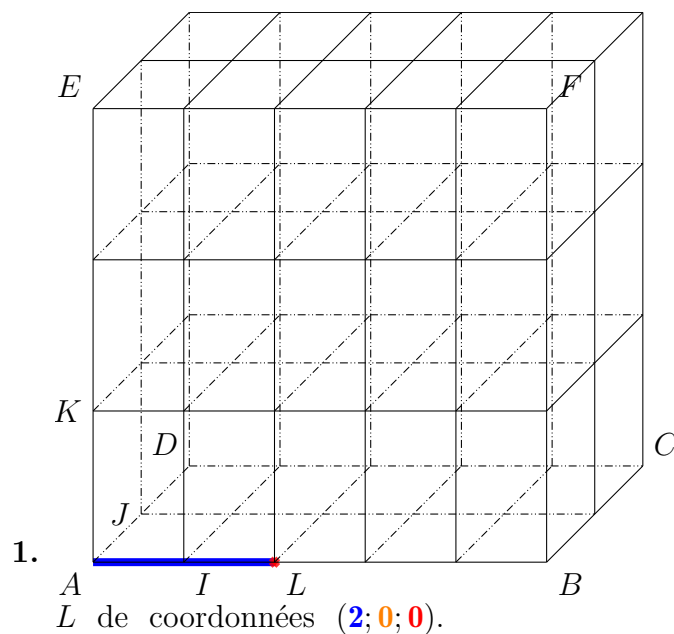


M de coordonnées $(1; 1; 2)$.

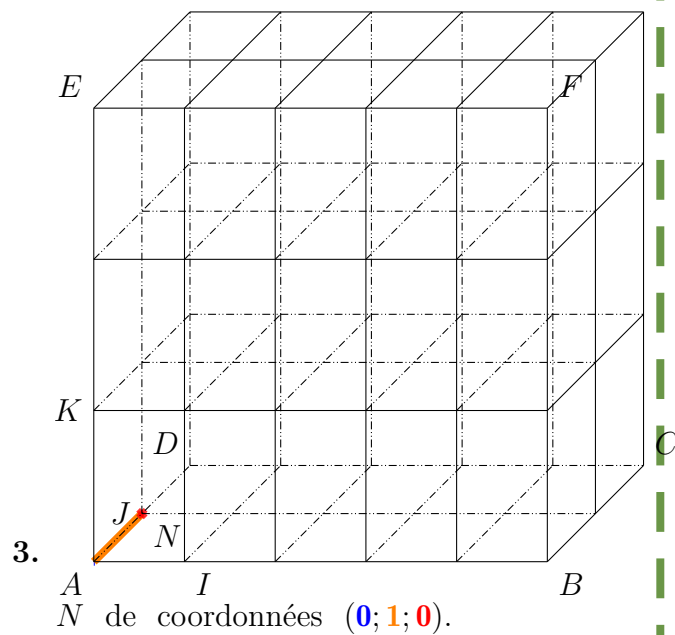


Corrections

EX
1

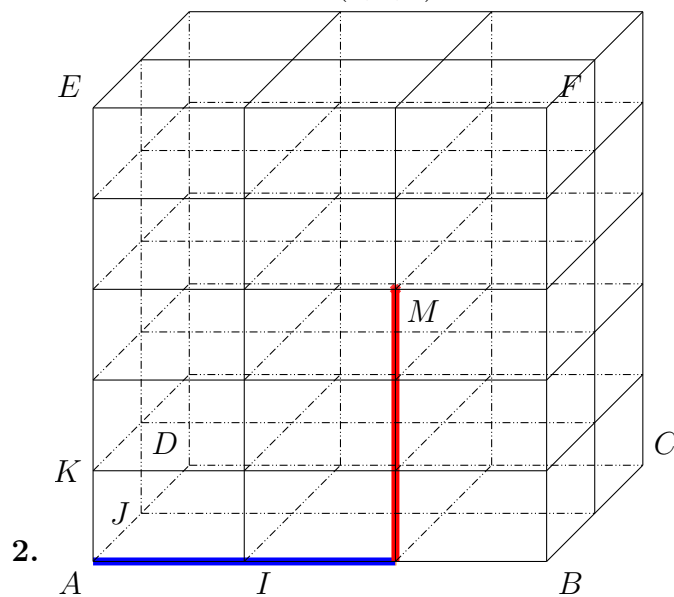
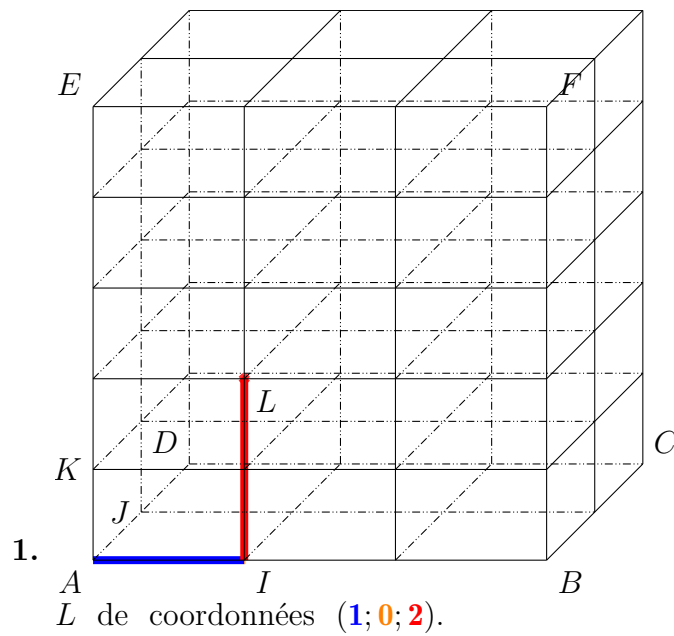


M de coordonnées $(5; 0; 2)$.

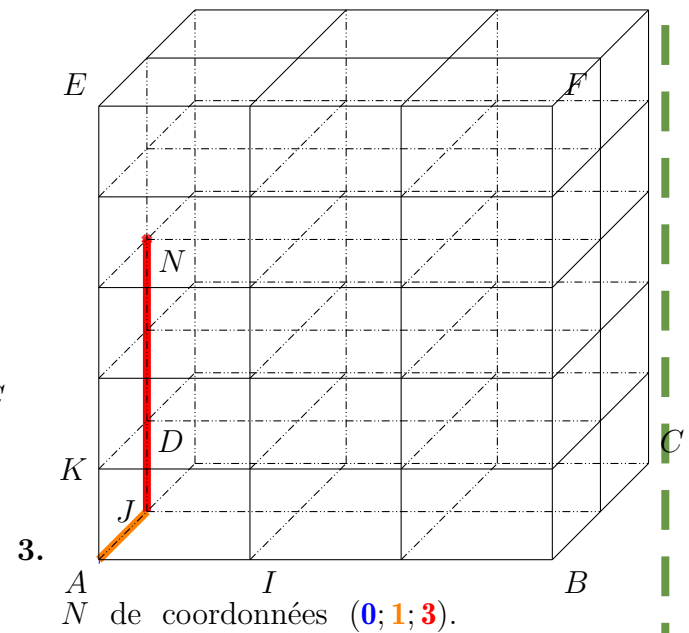


Corrections

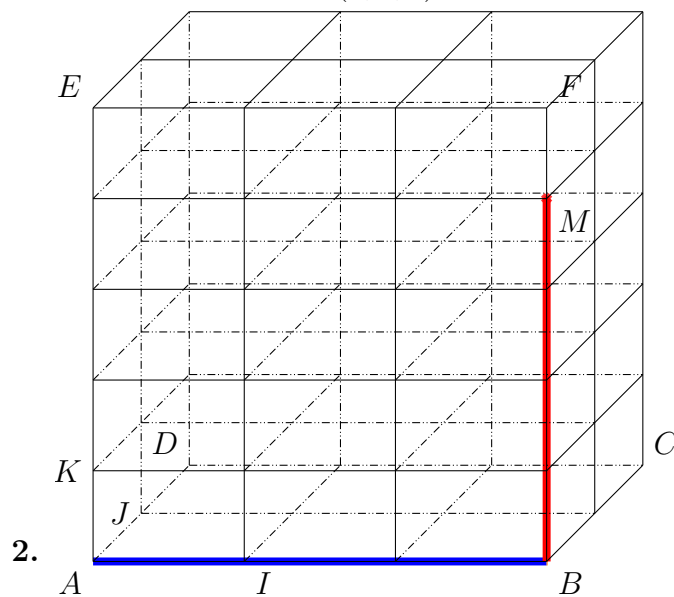
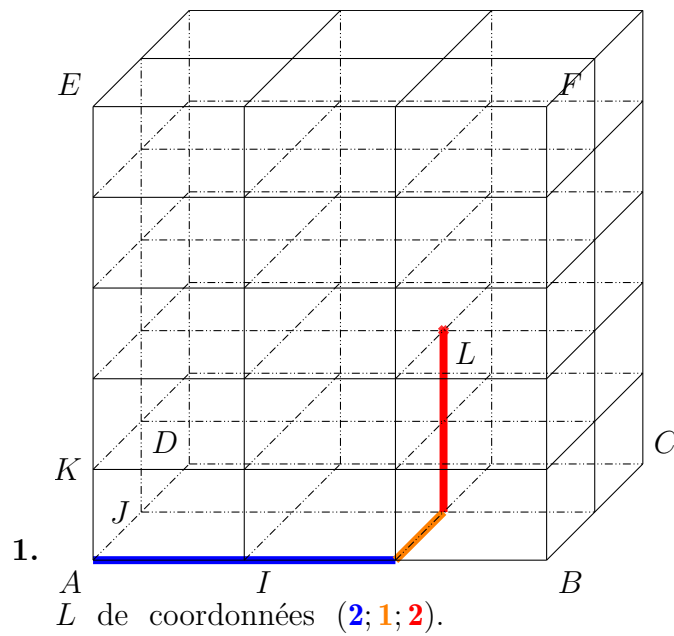
EX
1



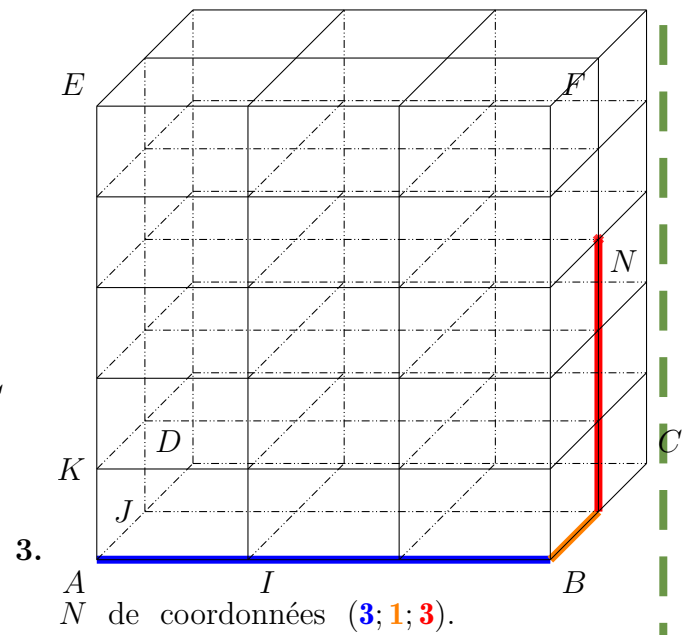
M de coordonnées $(2; 0; 3)$.



Corrections

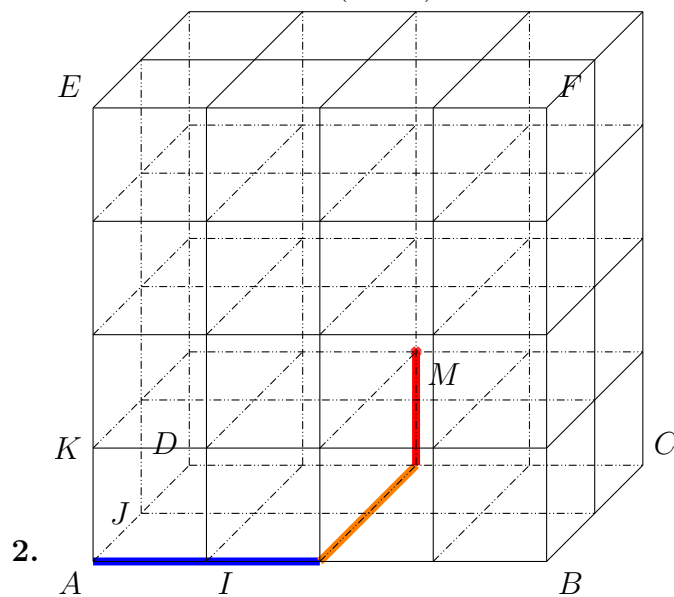
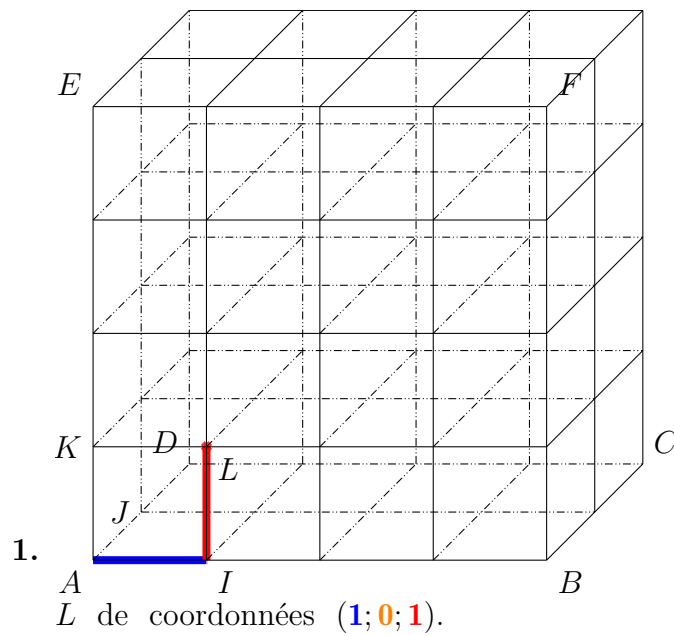
EX
1


M de coordonnées $(3; 0; 4)$.

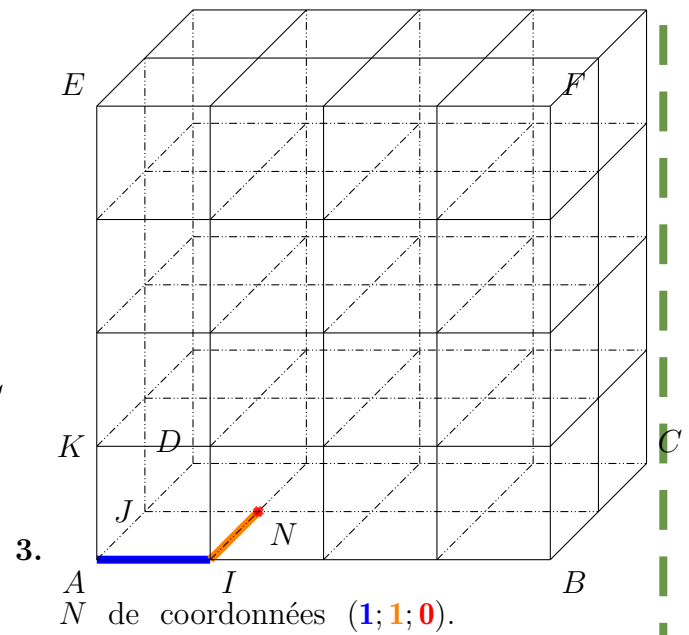


Corrections

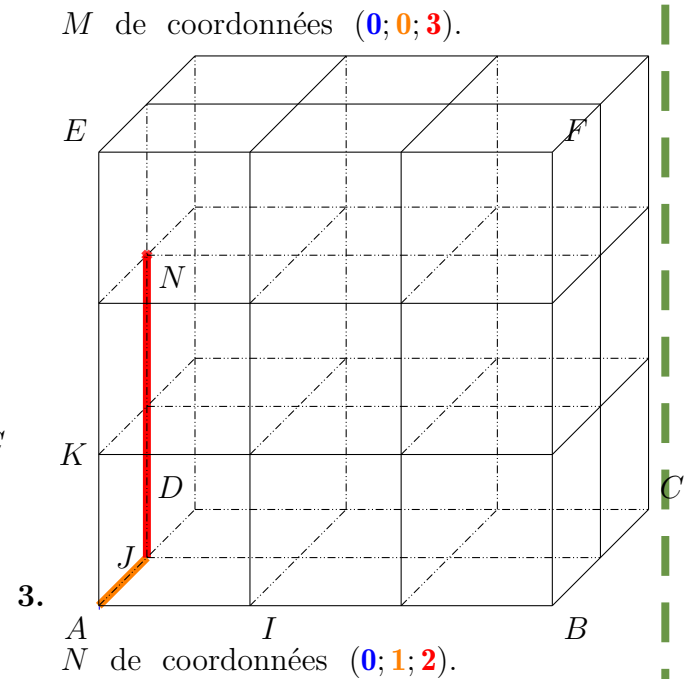
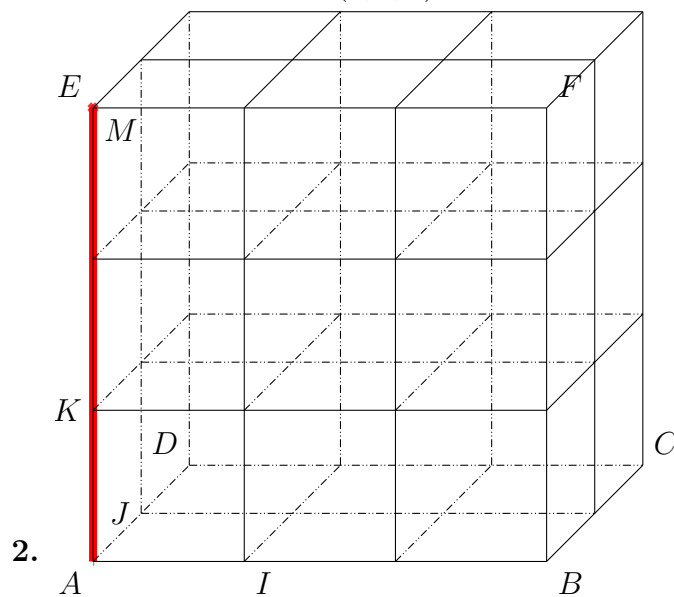
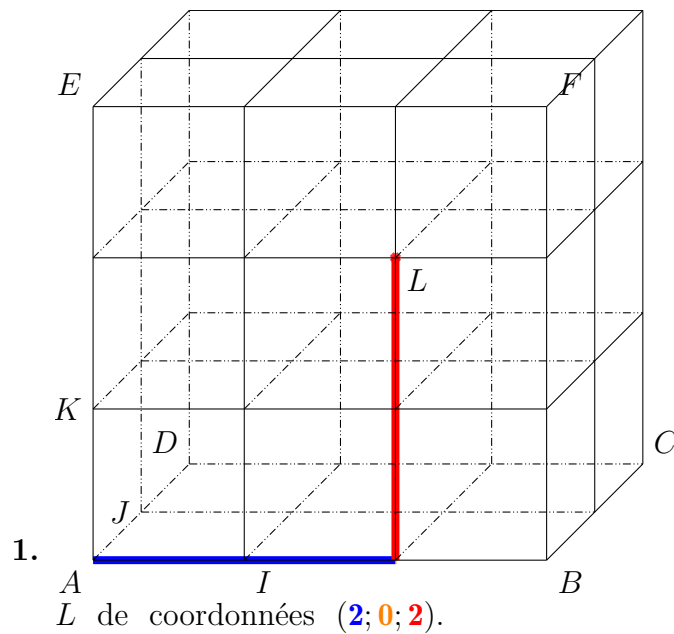
EX
1



M de coordonnées $(2; 2; 1)$.

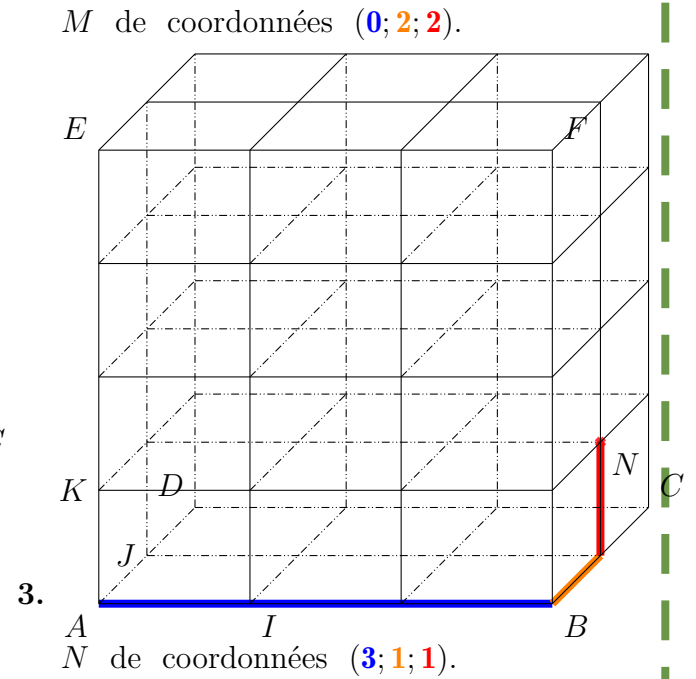
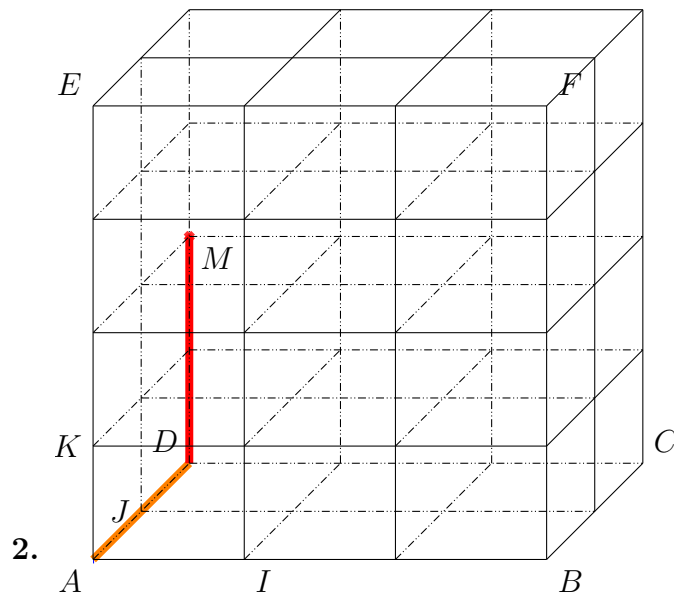
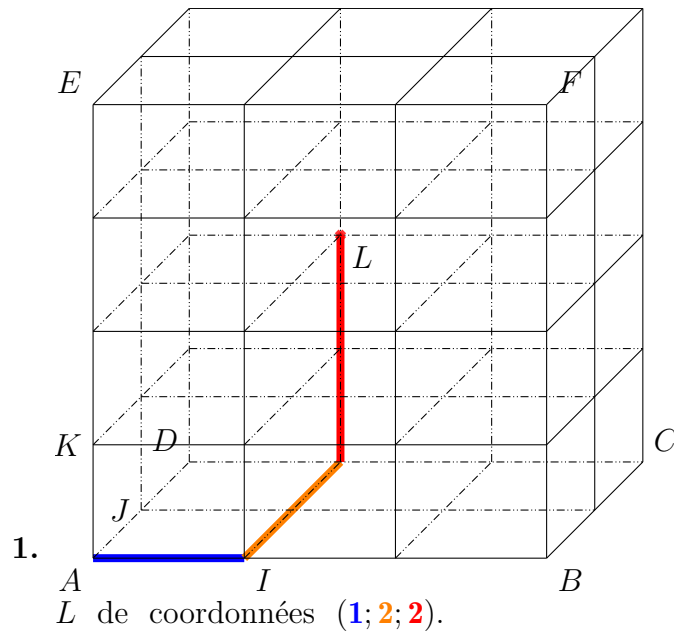


Corrections

EX
1


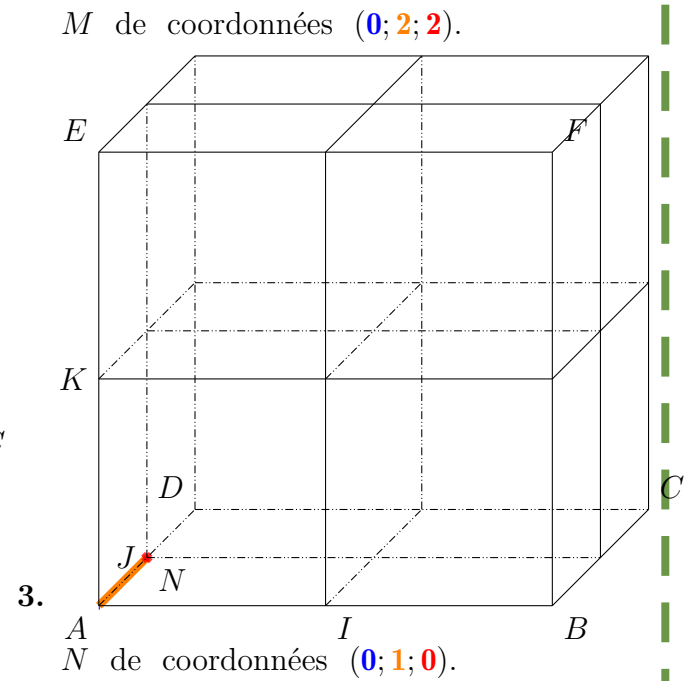
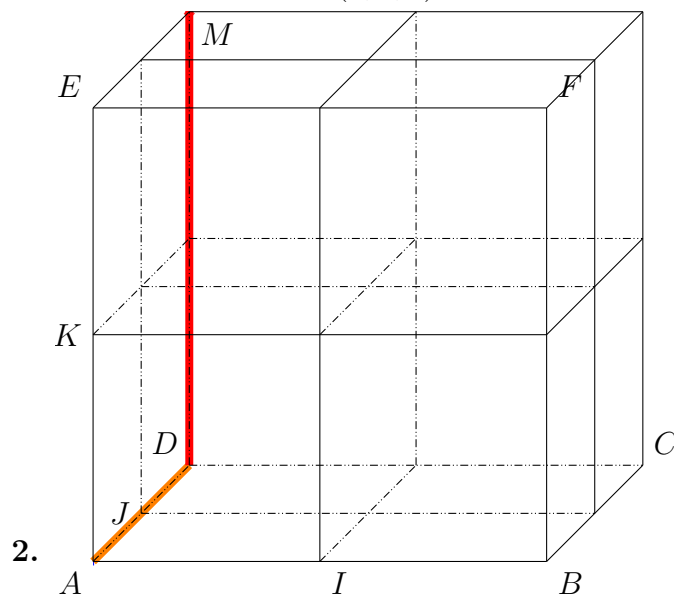
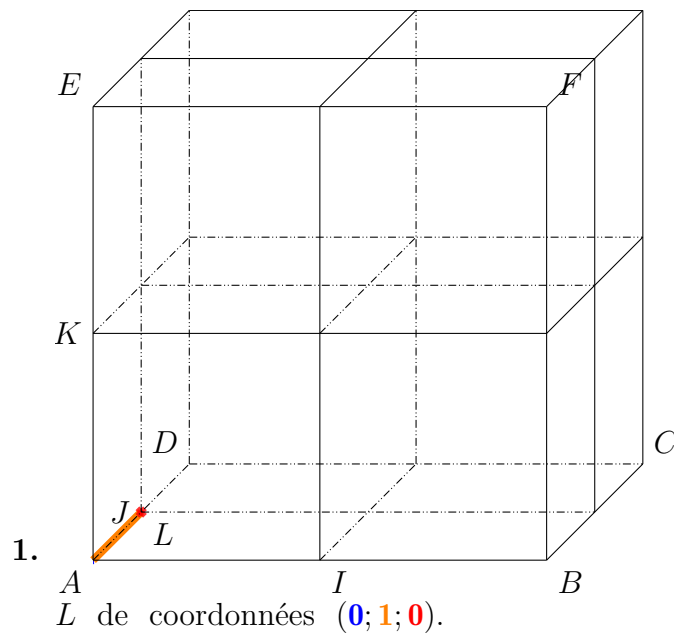
Corrections

EX
1



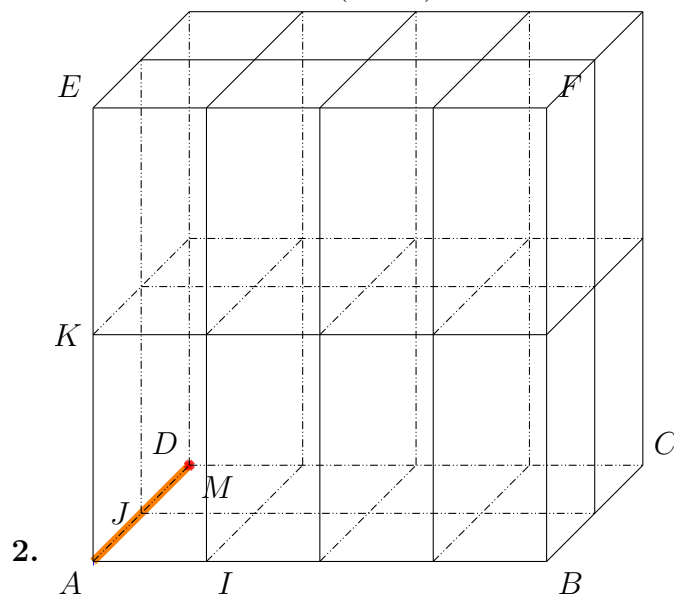
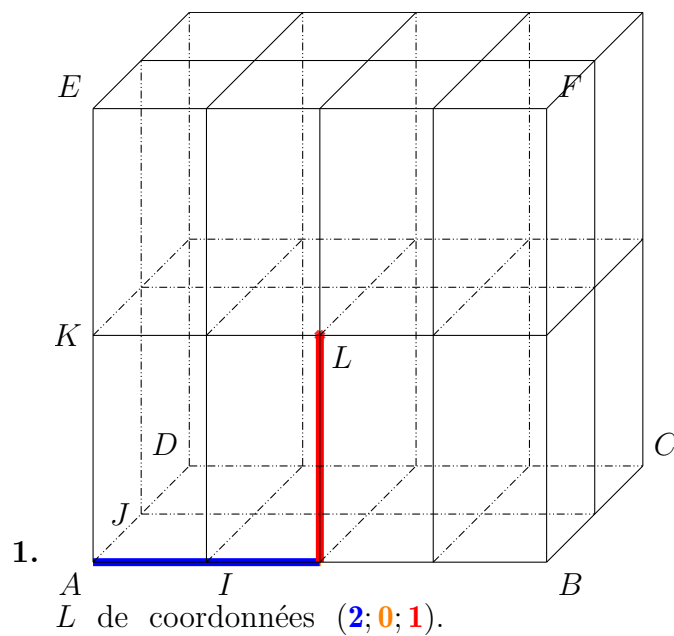
Corrections

EX
1

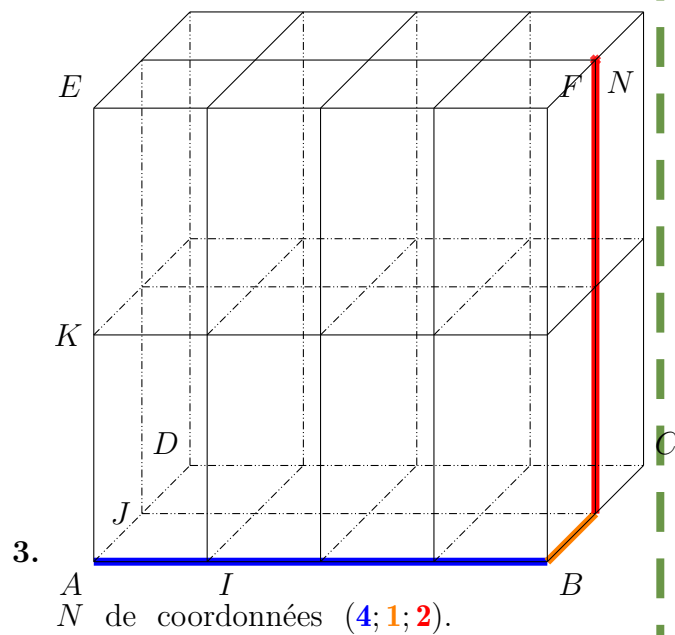


Corrections

EX
1

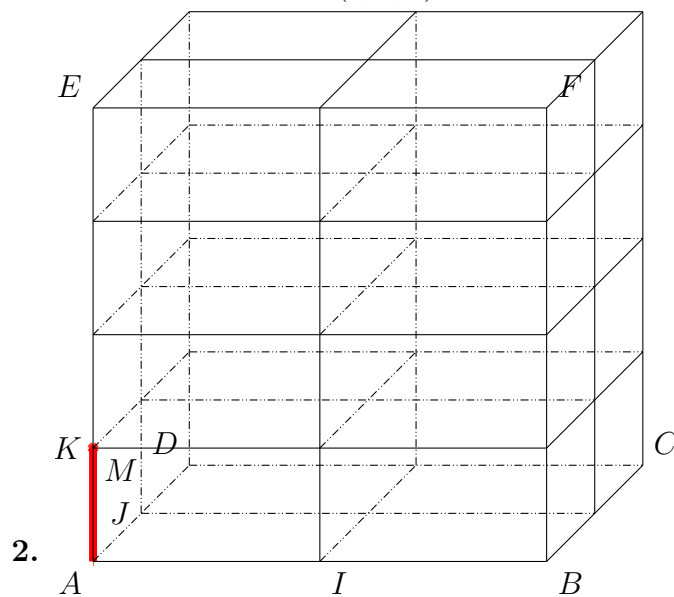
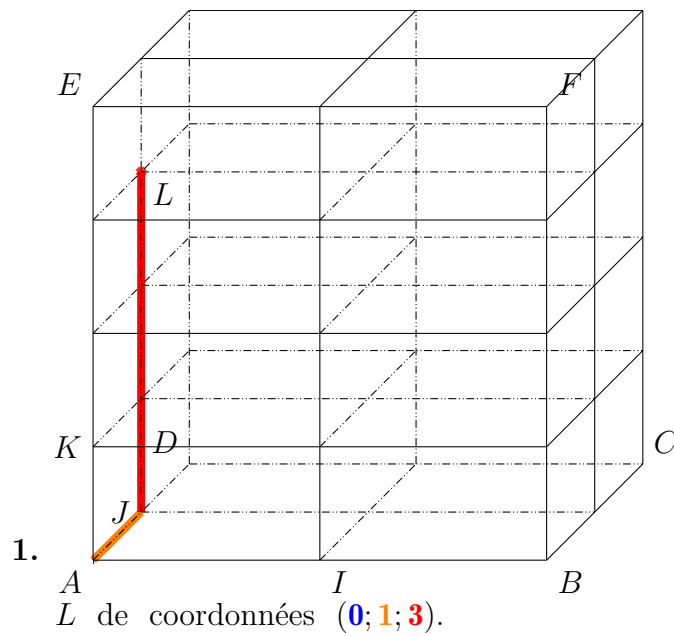


M de coordonnées $(0; 2; 0)$.

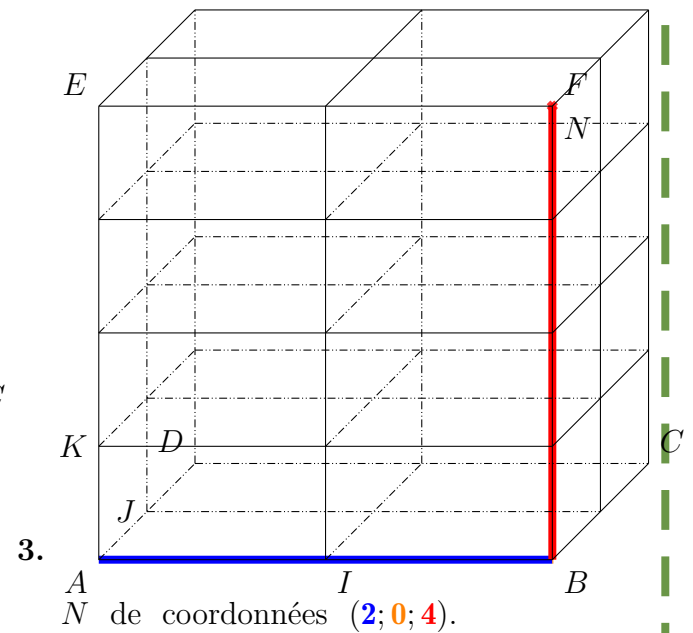


Corrections

EX
1

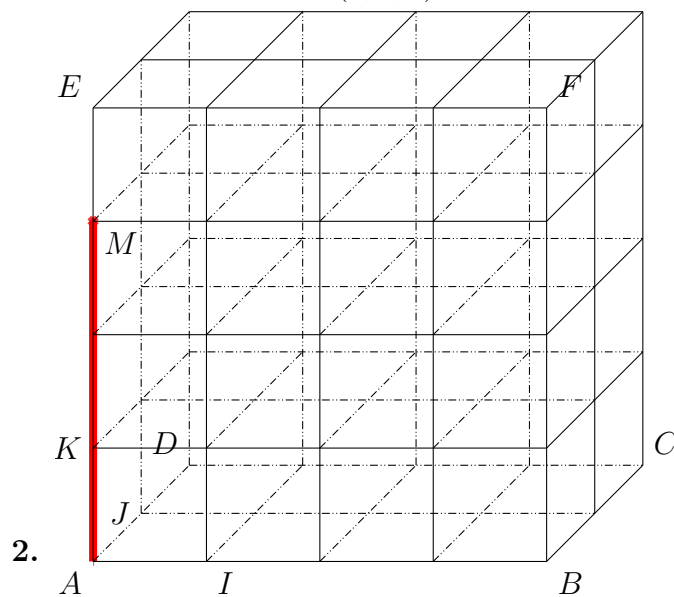
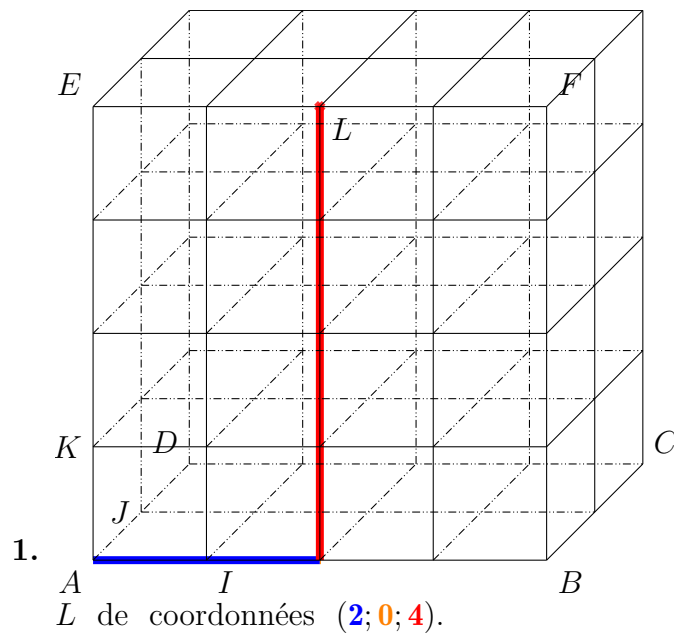


M de coordonnées $(0; 0; 1)$.

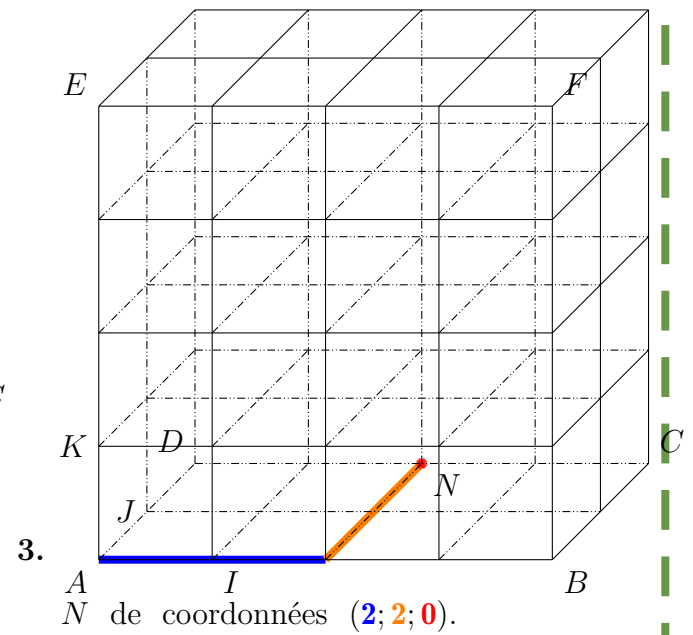


Corrections

EX
1

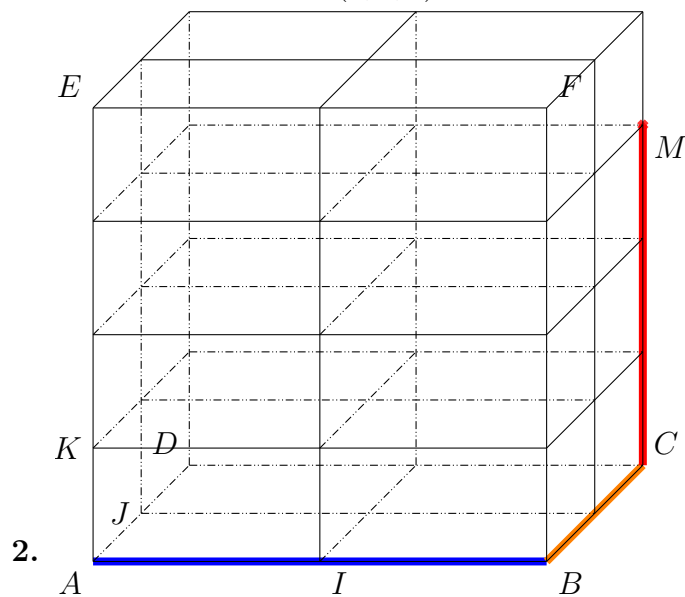
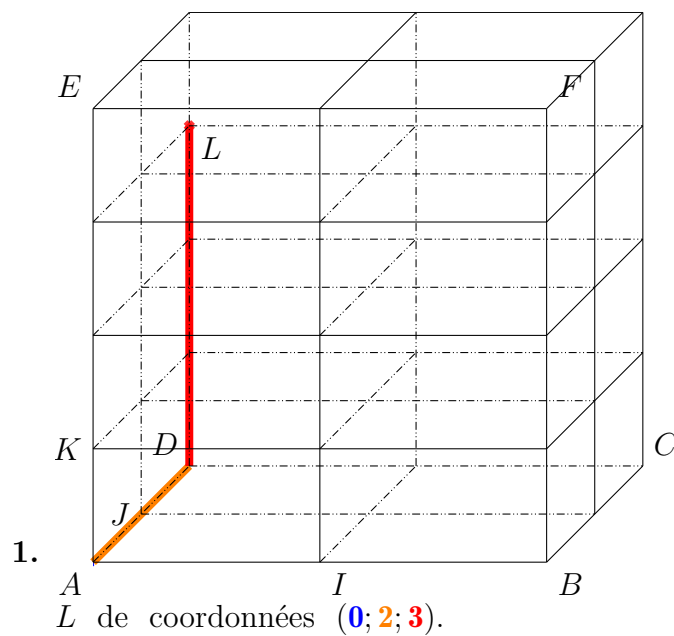


M de coordonnées $(0; 0; 3)$.



Corrections

EX
1



M de coordonnées $(2; 2; 3)$.

