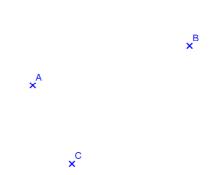
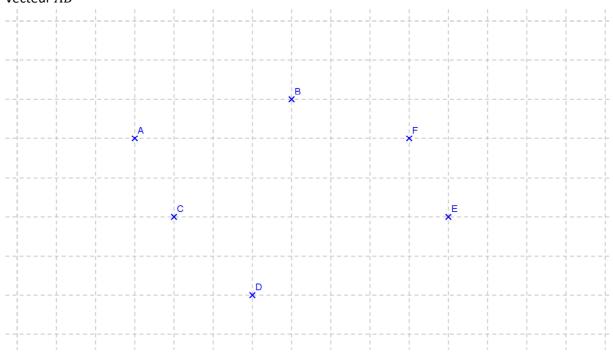
# Vecteurs:

1- tracer le point M tel que  $\overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CM}$ 



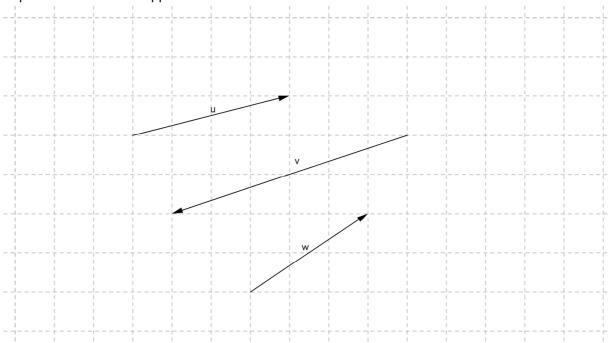
2- Représenter les points M, N, P, Q image respective des points C, D, E, F par la translation de vecteur  $\overrightarrow{AB}$ 



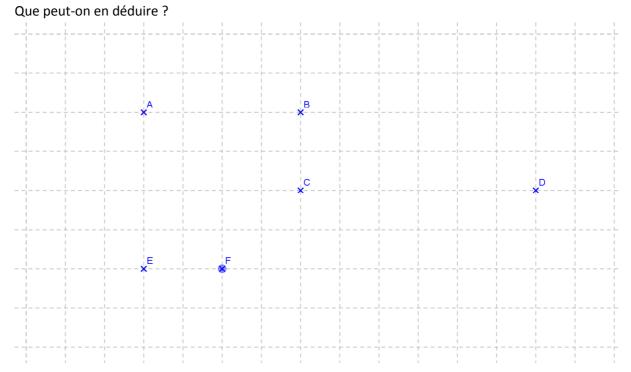
3- Propriété fondamentale : Tracer le représentant du vecteur  $\vec{u}$  d'origine A



4- Représenter le vecteur opposé à chacun des vecteurs ci-dessous :



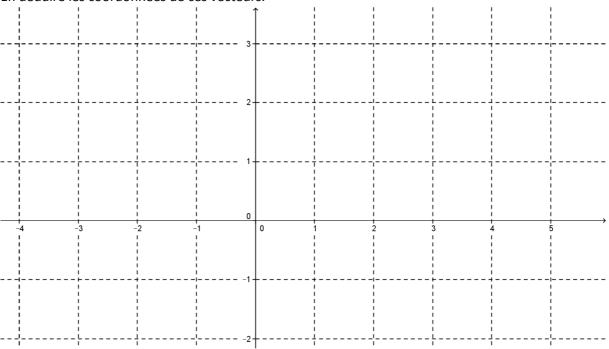
5- Milieu d'un segment et vecteurs Pour chaque segment [AB], [CD], [EF] placer le milieu respectivement I, J, K Comparer alors les vecteurs  $\overrightarrow{AI}$  et  $\overrightarrow{IB}$ ,  $\overrightarrow{CJ}$  et  $\overrightarrow{JD}$  puis  $\overrightarrow{EK}$  et  $\overrightarrow{KF}$ 



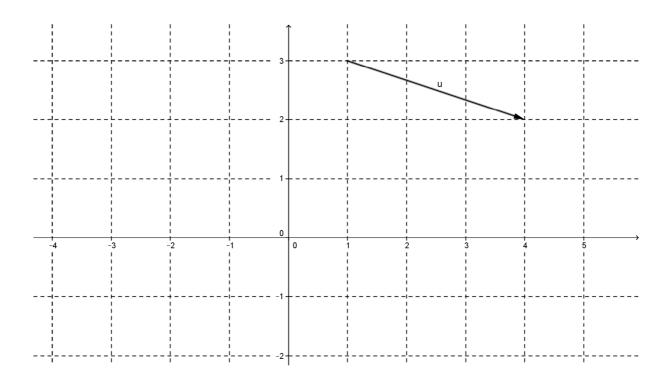
6- Vecteurs et coordonnées.

On se place dans un repère (O,I,J) et on considère les points A(2;1), B(-1;-1), C(1;3) Placer ces points et représenter les vecteurs  $\overrightarrow{OA}$ ,  $\overrightarrow{OB}$ ,  $\overrightarrow{OC}$ 

En déduire les coordonnées de ces vecteurs.



On considère dans ce repère le vecteur  $\vec{u}$  représenté ci-dessous, en utilisant la partie précédente en déduire les coordonnées de  $\vec{u}$ .



## 7- Somme de vecteurs.

On considère la translation de vecteur  $\overrightarrow{AB}$  puis la translation de vecteur  $\overrightarrow{BC}$  Quelle est l'image du point A si on lui applique successivement ces deux translations ? Quelle est la translation qui permet d'obtenir directement l'image de A ? Quelle relation vectorielle peut-on en déduire ?

