

I. Notion de vecteur

I. Notion de vecteur

1. Définitions :

I. Notion de vecteur

1. Définitions :

Soit (A, B) un couple de points. On associe à ce couple un vecteur noté $\overrightarrow{AB}$.

I. Notion de vecteur

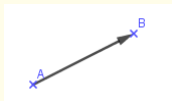
1. Définitions :

Soit (A, B) un couple de points. On associe à ce couple un vecteur noté $\overrightarrow{AB}$. Si $A \neq B$, on représente ce vecteur par la figure :

I. Notion de vecteur

1. Définitions :

Soit (A, B) un couple de points. On associe à ce couple un vecteur noté $\overrightarrow{AB}$. Si $A \neq B$, on représente ce vecteur par la figure :

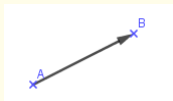


Vecteurs (première partie)

I. Notion de vecteur

1. Définitions :

Soit (A, B) un couple de points. On associe à ce couple un vecteur noté $\overrightarrow{AB}$. Si $A \neq B$, on représente ce vecteur par la figure :

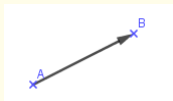


Le point A s'appelle l'origine du vecteur $\overrightarrow{AB}$.

I. Notion de vecteur

1. Définitions :

Soit (A, B) un couple de points. On associe à ce couple un vecteur noté $\overrightarrow{AB}$. Si $A \neq B$, on représente ce vecteur par la figure :



Le point A s'appelle l'origine du vecteur $\overrightarrow{AB}$.

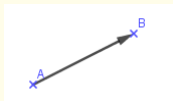
Le point B s'appelle l'extrémité du vecteur $\overrightarrow{AB}$.

Vecteurs (première partie)

I. Notion de vecteur

1. Définitions :

Soit (A, B) un couple de points. On associe à ce couple un vecteur noté $\overrightarrow{AB}$. Si $A \neq B$, on représente ce vecteur par la figure :



Le point A s'appelle l'origine du vecteur $\overrightarrow{AB}$.

Le point B s'appelle l'extrémité du vecteur $\overrightarrow{AB}$.

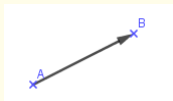
Le vecteur $\overrightarrow{BA}$ est appelé l'opposé du vecteur $\overrightarrow{AB}$.

Vecteurs (première partie)

I. Notion de vecteur

1. Définitions :

Soit (A, B) un couple de points. On associe à ce couple un vecteur noté $\overrightarrow{AB}$. Si $A \neq B$, on représente ce vecteur par la figure :



Le point A s'appelle l'origine du vecteur $\overrightarrow{AB}$.

Le point B s'appelle l'extrémité du vecteur $\overrightarrow{AB}$.

Le vecteur $\overrightarrow{BA}$ est appelé l'opposé du vecteur $\overrightarrow{AB}$.

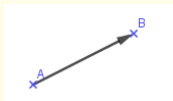
Si A est un point, on dit que le vecteur $\overrightarrow{AA}$ est un vecteur nul, on le note $\vec{0}$.

Vecteurs (première partie)

I. Notion de vecteur

1. Définitions :

Soit (A, B) un couple de points. On associe à ce couple un vecteur noté $\overrightarrow{AB}$. Si $A \neq B$, on représente ce vecteur par la figure :



Le point A s'appelle l'origine du vecteur $\overrightarrow{AB}$.

Le point B s'appelle l'extrémité du vecteur $\overrightarrow{AB}$.

Le vecteur $\overrightarrow{BA}$ est appelé l'opposé du vecteur $\overrightarrow{AB}$.

Si A est un point, on dit que le vecteur $\overrightarrow{AA}$ est un vecteur nul, on le note $\vec{0}$.

Un repère orthonormé est un triplet (O, I, J) de points avec $O \neq I \neq J$, tels que les droites (O, I) et (O, J) soient perpendiculaires et tel que $OI = OJ$. Le point O s'appelle l'origine du repère.

Un repère orthonormé est un triplet (O, I, J) de points avec $O \neq I \neq J$, tels que les droites (O, I) et (O, J) soient perpendiculaires et tel que $OI = OJ$. Le point O s'appelle l'origine du repère.

2. Définitions :

Un repère orthonormé est un triplet (O, I, J) de points avec $O \neq I \neq J$, tels que les droites (O, I) et (O, J) soient perpendiculaires et tel que $OI = OJ$. Le point O s'appelle l'origine du repère.

2. Définitions :

Si $A \neq B$, un vecteur $\overrightarrow{AB}$ a :

Un repère orthonormé est un triplet (O, I, J) de points avec $O \neq I \neq J$, tels que les droites (O, I) et (O, J) soient perpendiculaires et tel que $OI = OJ$. Le point O s'appelle l'origine du repère.

2. Définitions :

Si $A \neq B$, un vecteur $\overrightarrow{AB}$ a :

- une direction : la droite (AB) ;

Un repère orthonormé est un triplet (O, I, J) de points avec $O \neq I \neq J$, tels que les droites (O, I) et (O, J) soient perpendiculaires et tel que $OI = OJ$. Le point O s'appelle l'origine du repère.

2. Définitions :

Si $A \neq B$, un vecteur $\overrightarrow{AB}$ a :

- une direction : la droite (AB) ;
- un sens : celui de A vers B ;

Un repère orthonormé est un triplet (O, I, J) de points avec $O \neq I \neq J$, tels que les droites (O, I) et (O, J) soient perpendiculaires et tel que $OI = OJ$. Le point O s'appelle l'origine du repère.

2. Définitions :

Si $A \neq B$, un vecteur $\overrightarrow{AB}$ a :

- une direction : la droite (AB) ;
- un sens : celui de A vers B ;
- une longueur : celle du segment $[AB]$.