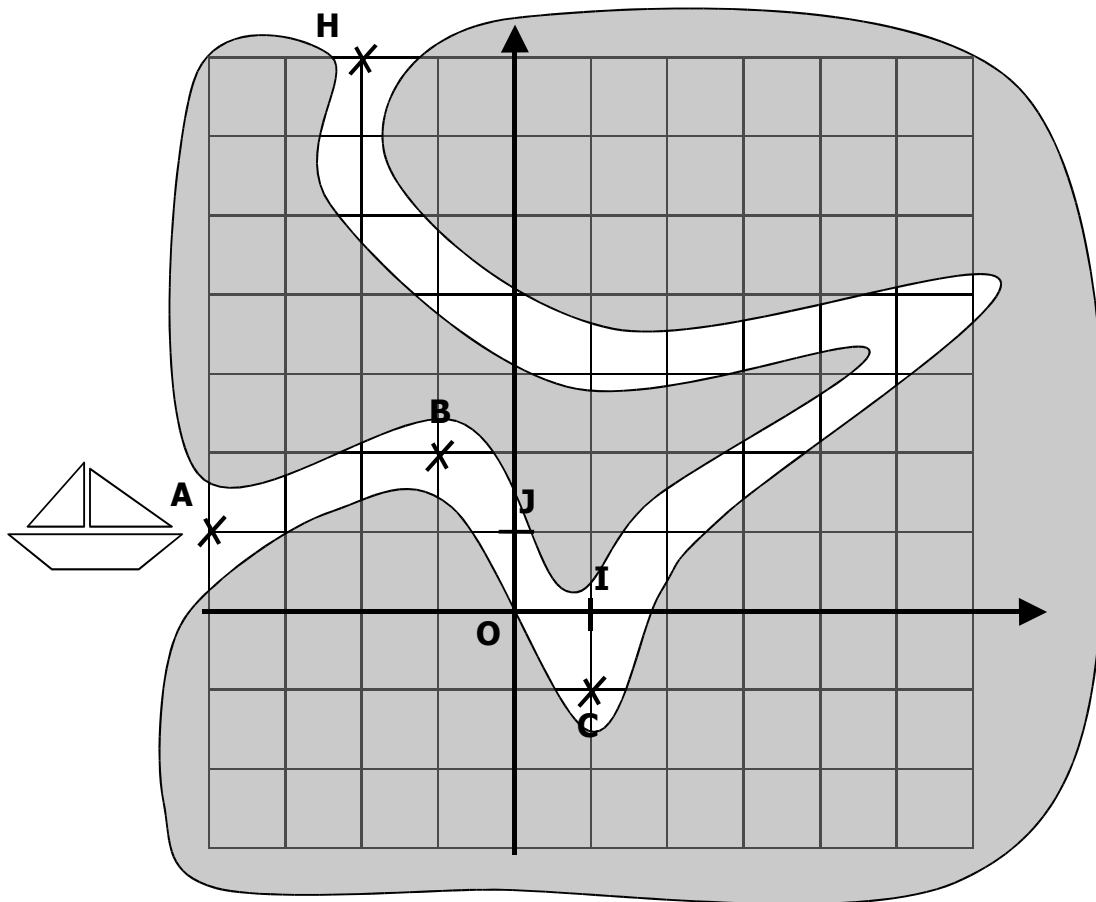


Coordonnées de vecteur

Le bateau doit suivre le chenal pour éviter les bancs de sable. On considère que chaque déplacement est une translation, et que le bateau change de direction sur place. Au départ le bateau se situe en A.

Le plan est muni du repère (O,I,J).



1^{ère} question :

Lire les coordonnées des points A, B et C.

A(..... ;.....)

B(..... ;.....)

C(..... ;.....)

2^{ème} question :

Compléter : Pour aller de A en B, le bateau effectue ... fois la translation de vecteur \vec{OI} et ... fois la translation de vecteur \vec{OJ} . On pourra donc écrire $\vec{AB} = \dots \vec{OI} + \dots \vec{OJ}$

On dira que le vecteur \vec{AB} a pour coordonnées (..... ;.....), on note $\vec{AB} (..... ;.....)$

3^{ème} question :

De même, pour aller de B en C, on pourra écrire $\vec{BC} = \dots \vec{OI} + \dots \vec{OJ}$

Donc le vecteur \vec{BC} a pour coordonnées (..... ;.....)

4^{ème} question :

Placer les points D (2 ;1) et E(6 ;4)

Lire directement les coordonnées des vecteurs \overrightarrow{CD} et \overrightarrow{DE} .

\overrightarrow{CD} (..... ;.....) \overrightarrow{DE} (..... ;.....)

5^{ème} question :

Une fois en E, le bateau doit effectuer une translation de vecteur \vec{u} (-5 ; -1) pour arriver au point F.
(donc $\vec{u} = \overrightarrow{EF}$ et \overrightarrow{EF} (-5 ; -1))

Placer le point F.

6^{ème} question :

Le bateau doit maintenant arriver au point G, tel que \overrightarrow{FG} (-3 ; 2)
Placer le point G.

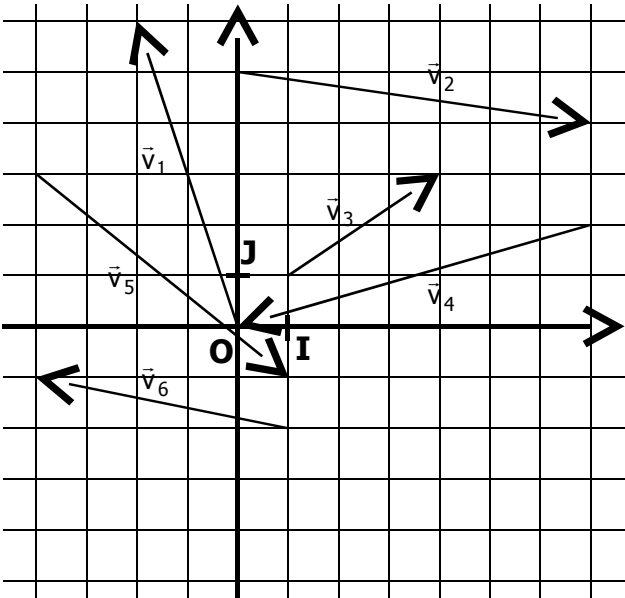
7^{ème} question :

Pour finir le bateau sort au point H.
Donner les coordonnées du vecteur \overrightarrow{GH} .
 \overrightarrow{GH} (..... ;.....)

Exercices d'application :

Dans le repère (O,I,J), retrouver les coordonnées des vecteurs par lecture graphique.

\vec{v}_1 (..... ;)	\vec{v}_2 (..... ;)	\vec{v}_3 (..... ;)
\vec{v}_4 (..... ;)	\vec{v}_5 (..... ;)	\vec{v}_6 (..... ;)



Construire un représentant de chaque vecteur à partir du point indiqué :

\vec{v}_1 (4 ; -3) à partir de A	\vec{v}_2 (2 ; -5) à partir de B	\vec{v}_3 (-6 ; 1) à partir de C
\vec{v}_4 (0 ; 3) à partir de I	\vec{v}_5 (-2 ; 0) à partir de J	\vec{v}_6 (5 ; -4) à partir de O

