



## Translation

### Exercice 1 :

Soit  $t_1$  et  $t_2$  deux translations de vecteur respectif  $\vec{u}_1$  et  $\vec{u}_2$ .

Pour tout  $M$ , on considère les points  $M_1 = t_1(M)$  et  $M_2 = t_2(M)$ .

Montrer que  $M_2$  est l'image de  $M_1$  par une translation  $t$  dont on déterminera le vecteur.

### Exercice 2 :

Soit  $A$  et  $B$  deux points distincts et  $(\Delta)$  une droite du plan. Pour tout point  $M$  de  $(\Delta)$ , on considère le point  $N$  tel que  $ABMN$  soit un parallélogramme.

Déterminer l'ensemble des points  $N$ .

### Exercice 3 :

Soit  $A$  et  $B$  deux points distincts et  $(\Delta)$  une droite du plan. Pour tout point  $B'$  de  $(\Delta)$ , on considère le point  $C$  symétrique de  $A$  par rapport à  $B'$  et le point  $A'$  milieu du segment  $[BC]$ .

Déterminer l'ensemble des points  $A'$ .

### Exercice 4 :

Soit  $(\Delta_1)$  et  $(\Delta_2)$  deux droites sécantes et  $\vec{u}$  un vecteur non nul du plan.

On pose  $(\Delta_1') = t_{\vec{u}}(\Delta_1)$  et  $(\Delta_2') = t_{-\vec{u}}(\Delta_2)$ . On note  $M$  le point d'intersection des droites  $(\Delta_1)$  et  $(\Delta_2')$  et  $N$  le point d'intersection des droites  $(\Delta_2)$  et  $(\Delta_1')$ .

### Exercice 5 :

Dans le plan, On considère une droite  $(D)$ ,  $A$  un point extérieur à la droite  $(D)$  et un cercle  $(C)$  de centre  $O$  et de rayon  $r$  tel que la droite  $(D)$  ne soit tangente à  $(C)$ .

On considère les points de contact  $M$  et  $N$  des tangentes à  $(C)$  parallèles à  $(D)$ .

Déterminer l'ensemble des points  $M$  et  $N$ .

## Translation Corrigé

**Exercice 1 :**

On a :  $\overrightarrow{MM_1} = \vec{v}_1$  et  $\overrightarrow{MM_2} = \vec{v}_2$  , il en résulte :

$$\overrightarrow{M_1M_2} = \overrightarrow{M_1M} + \overrightarrow{MM_2} = \overrightarrow{MM_2} - \overrightarrow{MM_1} = \vec{u}_2 - \vec{u}_1 .$$

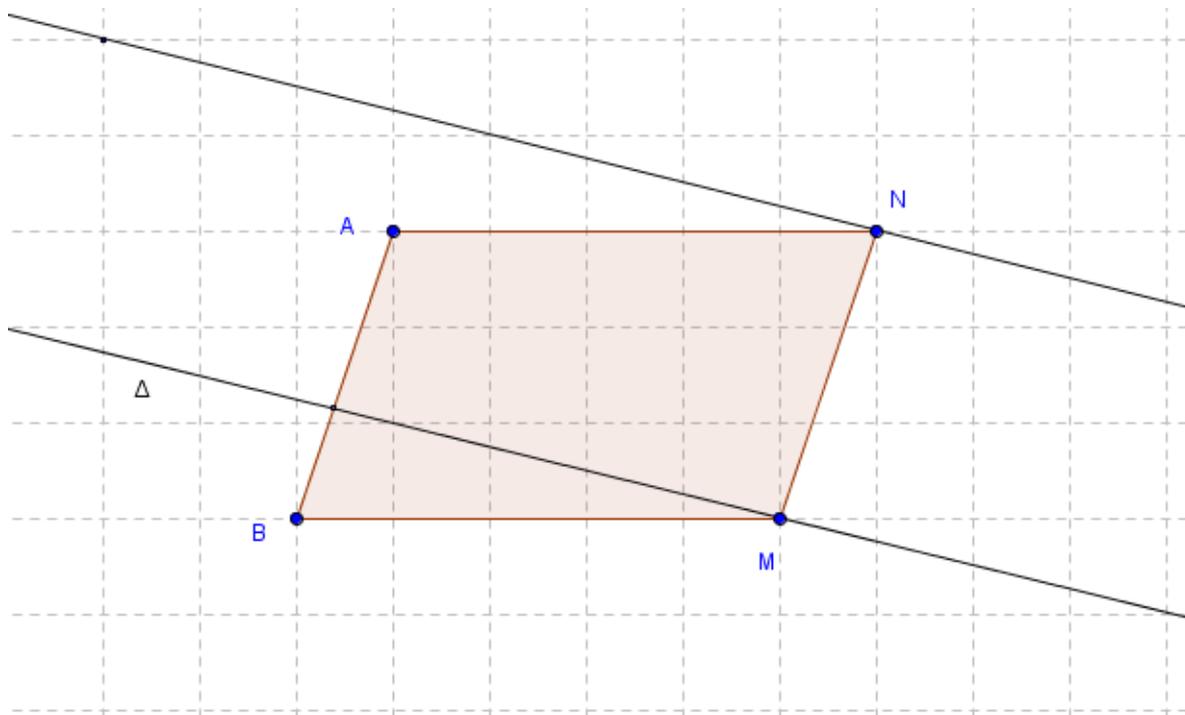
Donc t est la translation de vecteur  $\vec{u}_2 - \vec{u}_1$  .

**Exercice 2 :**

ABMN est un parallélogramme équivaut à  $\overrightarrow{MN} = \overrightarrow{BA}$

$$\text{équivaut à } t_{\overrightarrow{BA}}(M) = N$$

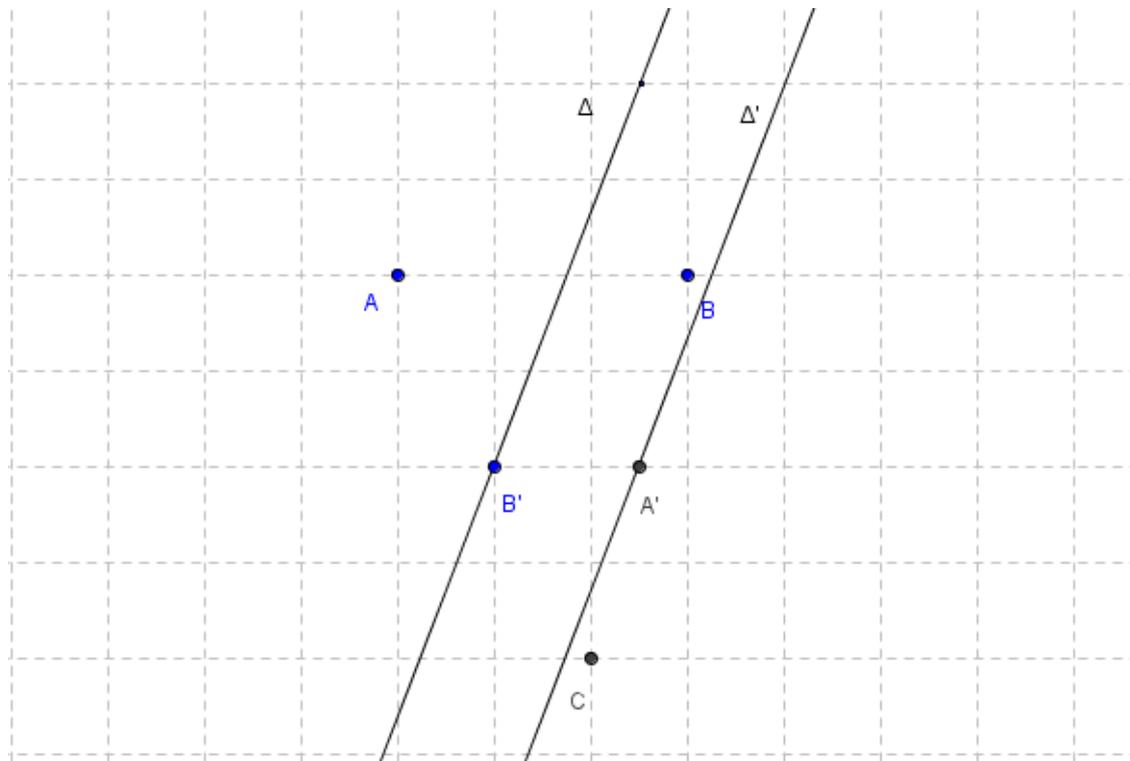
Comme l'ensemble des points M est  $(\Delta)$  alors l'ensemble des points N est la droite  $(\Delta')$  image de  $(\Delta)$  par la translation  $t_{\overrightarrow{BA}}$  .





## Translation Corrigé

### Exercice 3 :



On a : C est le symétrique de A par rapport à B' donc B' est milieu du segment [AC]

$$\text{d'où } \overrightarrow{B'C} = \frac{1}{2} \overrightarrow{AC}.$$

Et : A' est milieu du segment [BC] implique  $\overrightarrow{CA'} = \frac{1}{2} \overrightarrow{CB}$ .

Il en résulte :

$$\overrightarrow{B'A'} = \overrightarrow{B'C} + \overrightarrow{CA'} = \frac{1}{2} \overrightarrow{AC} + \frac{1}{2} \overrightarrow{CB} = \frac{1}{2} (\overrightarrow{AC} + \overrightarrow{CB}) = \frac{1}{2} \overrightarrow{AB}.$$

L'ensemble des points B' est la droite ( $\Delta$ ).

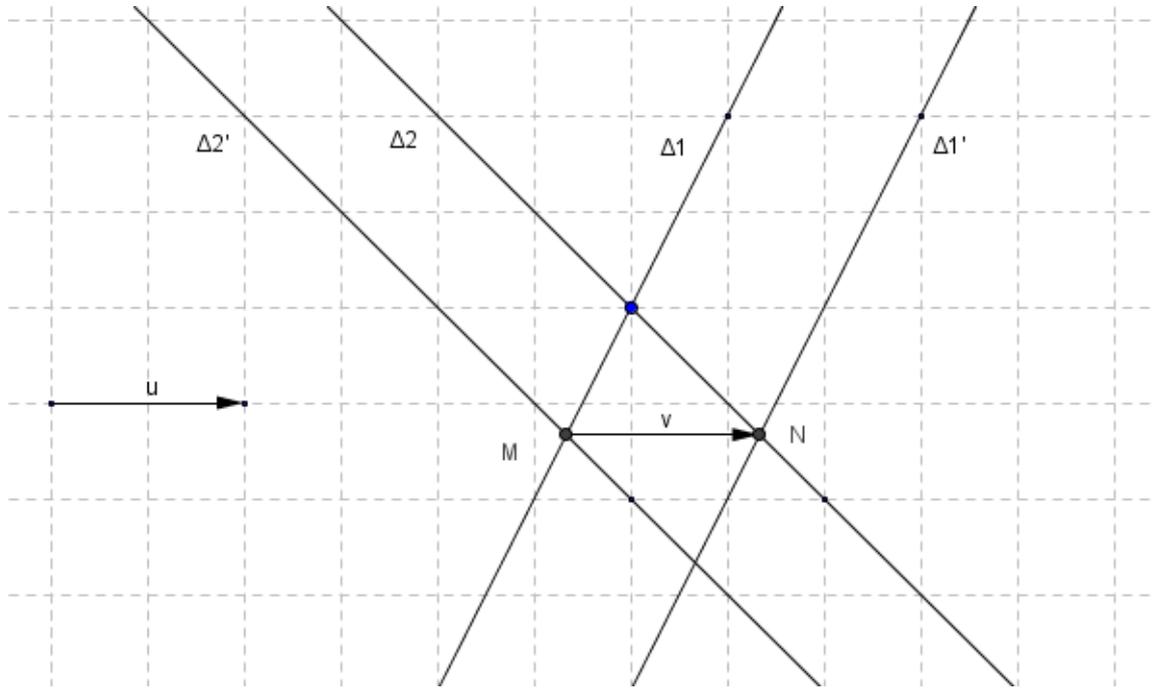
L'ensemble des points A' est donc la droite ( $\Delta'$ ) image de la droite ( $\Delta$ ) par la translation de

vecteur  $\frac{1}{2} \overrightarrow{AB}$ .



## Translation Corrigé

### Exercice 4 :



Soit  $M''$  le point défini par  $M'' = t_{\vec{u}}(M)$ .

$M$  appartient à la droite  $(\Delta_1)$  donc  $M''$  appartient à  $t_{\vec{u}}(\Delta_1) = (\Delta_1')$ .

On sait que  $(\Delta_2') = t_{-\vec{u}}(\Delta_2)$  donc  $t_{\vec{u}}(\Delta_2') = \Delta_2$

$M$  appartient à la droite  $(\Delta_2')$  donc  $M''$  appartient à  $t_{\vec{u}}(\Delta_2') = (\Delta_2)$ .

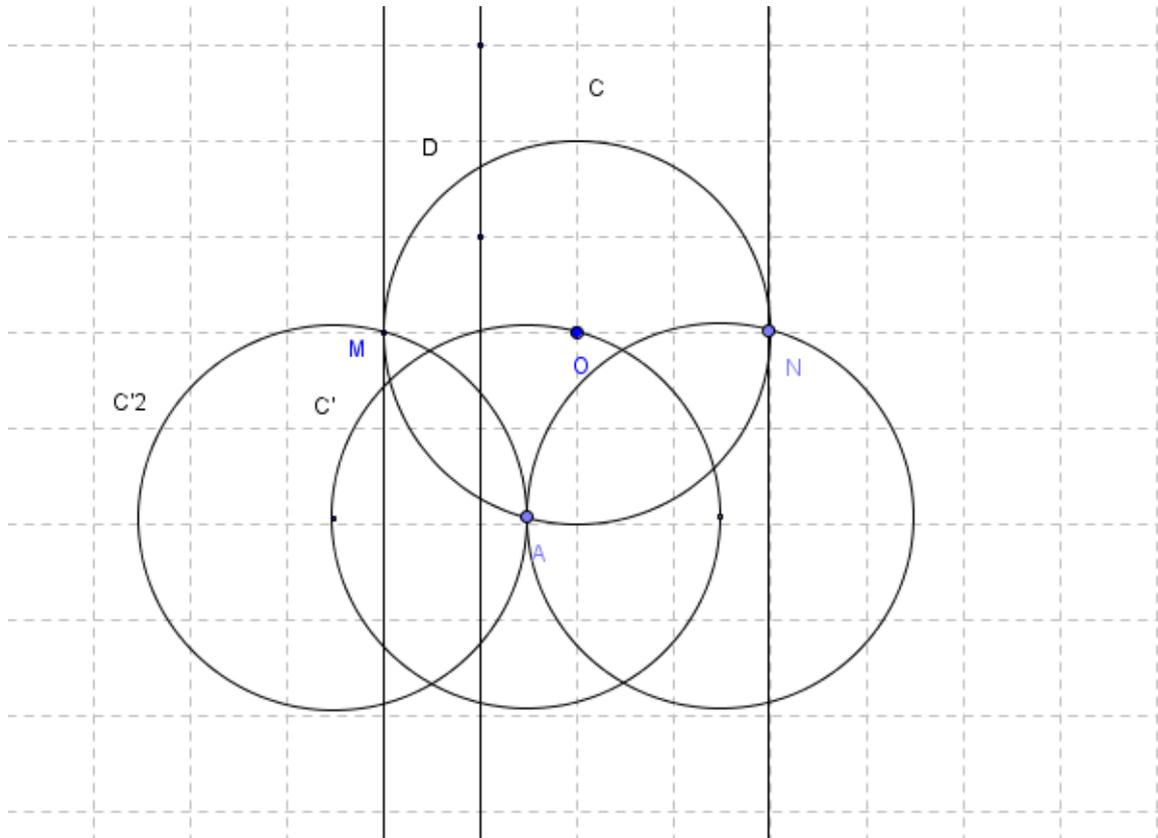
IL en résulte que  $M''$  appartient à  $\Delta_1' \cap \Delta_2 = \{N\}$ .

Par suite  $t_{\vec{u}}(M) = N$ , ou encore  $\overrightarrow{MN} = \vec{u}$ .



## Translation Corrigé

### Exercice 5 :



Soit  $\vec{i}$  un vecteur unitaire normal à la droite (D).

On a :  $\overrightarrow{OM_1} = r\vec{i}$  et  $\overrightarrow{OM_2} = -r\vec{i}$ .

L'ensemble des points O est le cercle (C') de centre A et de rayon r ;

L'ensemble des points  $M_1$  est donc le cercle (C<sub>1</sub>) déduit du cercle (C') par la translation de vecteur  $r\vec{i}$  et l'ensemble des points  $M_2$  est donc le cercle (C<sub>2</sub>) déduit du cercle (C') par la translation de vecteur  $-r\vec{i}$ .