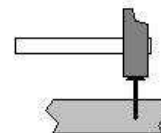


Nom :  
Prénom :  
Classe :



## Présentation

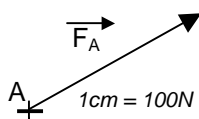
En mécanique, les vecteurs les plus couramment utilisés sont : les vecteurs force et les vecteurs vitesse. Nous étudierons ici les vecteurs force.

## Les vecteurs force

Un vecteur force est défini par :

- Un point d'application (*origine*)
- Une direction (*droite d'action*)
- Un sens
- Une Intensité ou Norme exprimée en Newton (N) ou déca newton (daN)      $10\text{N}=1\text{daN}$

Exemple :



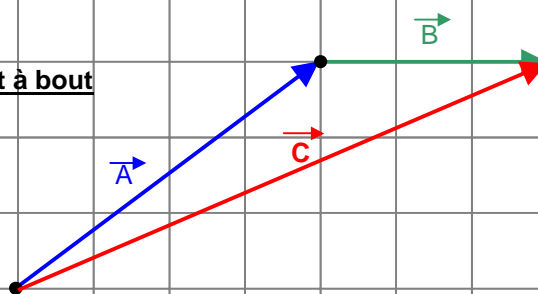
Vecteur :	Origine	Droite d'action	Sens	Norme
$\vec{F}_A$	A			260 N

## Addition de vecteurs

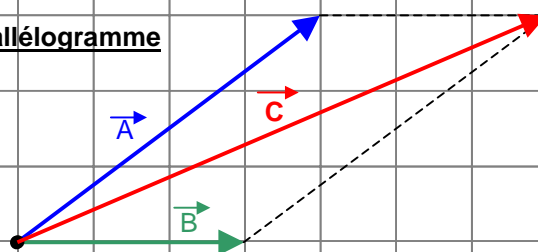
Des vecteurs de même nature peuvent être additionnés pour former un troisième vecteur appelé vecteur somme.

Exemple : Déterminons la somme  $\vec{C}$  des deux vecteurs  $\vec{A}$  et  $\vec{B}$  proposés.

Méthode du bout à bout



Méthode du parallélogramme



### Cas particulier :

Cas de vecteurs parallèles

