

1.1 Vectorul de poziție al unui punct din plan

Considerații metodologice

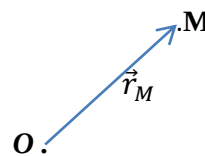
- 1) Se consideră cunoscute noțiunile studiate anterior : vector legat (segment orientat) și vector liber, cât și legătura dintre aceștia.
- 2) Se consideră cunoscute caracteristicile unui vector , fie el legat fie liber, adică: direcție, sens și modul.
- 3) Se consideră cunoscute noțiunile: vectori coliniari respectiv necoliniari, vectori cu același sens sau de sensuri opuse.
- 4) Se consideră cunoscute operațiile cu vectori : adunarea a doi sau mai mulți vectori, înmulțirea cu scalari a vectorilor.

Prezentarea noțiunii

Def. Fie în planul $\mathcal{P}$ un punct fixat O . Dacă M este un punct din plan atunci segmentul

orientat $\overrightarrow{OM}$ îl numim vector legat (de punctul O sau de polul O) sau **vectorul de poziție al punctului M** .

Notăție. Vectorul de poziție $\overrightarrow{OM}$ se îl notăm $\vec{r}_M$; grafic, îl reprezentăm astfel:



Observații

1. Remarcăm faptul că polul O poate fi fixat arbitrar în plan, în funcție de configurația geometrică utilizată .
2. În clasa a X-a se va trata cazul particular al vectorilor de poziție raportați la polul O , unde O este originea reperului ortogonal de axe xOy .