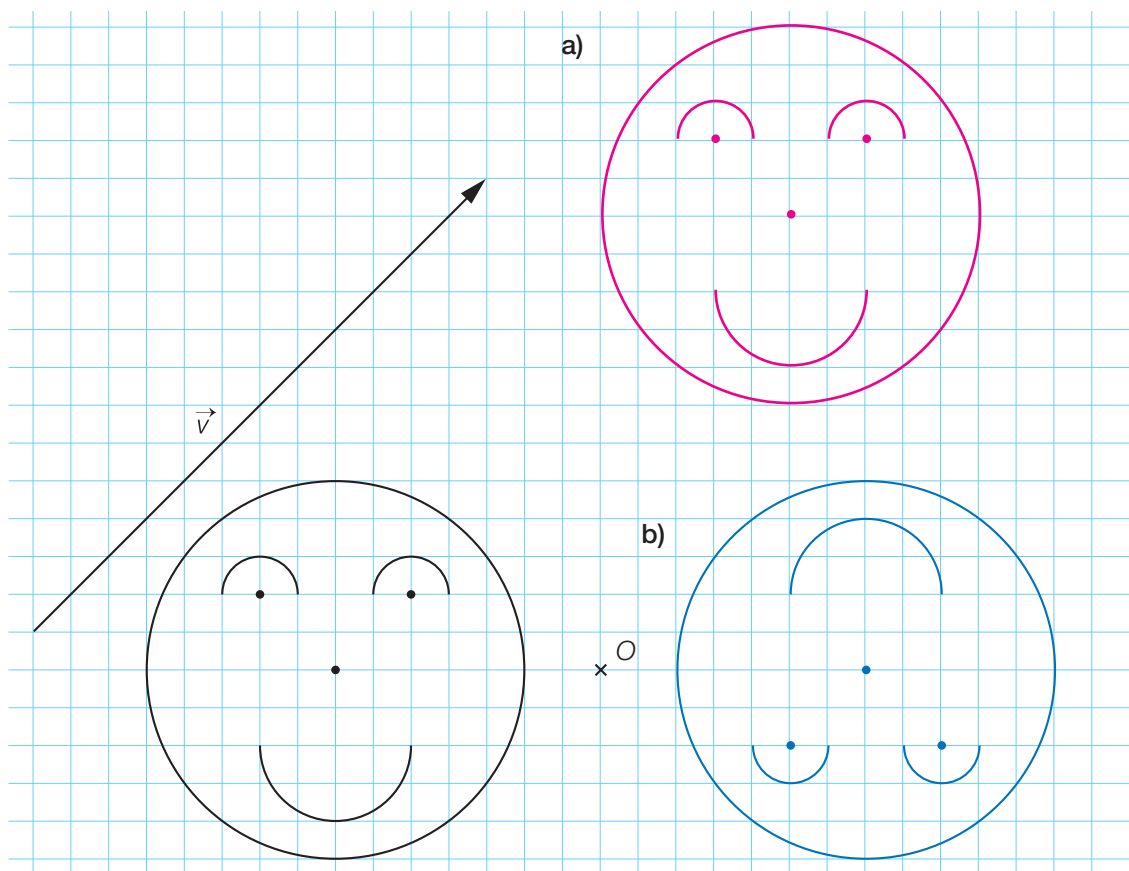


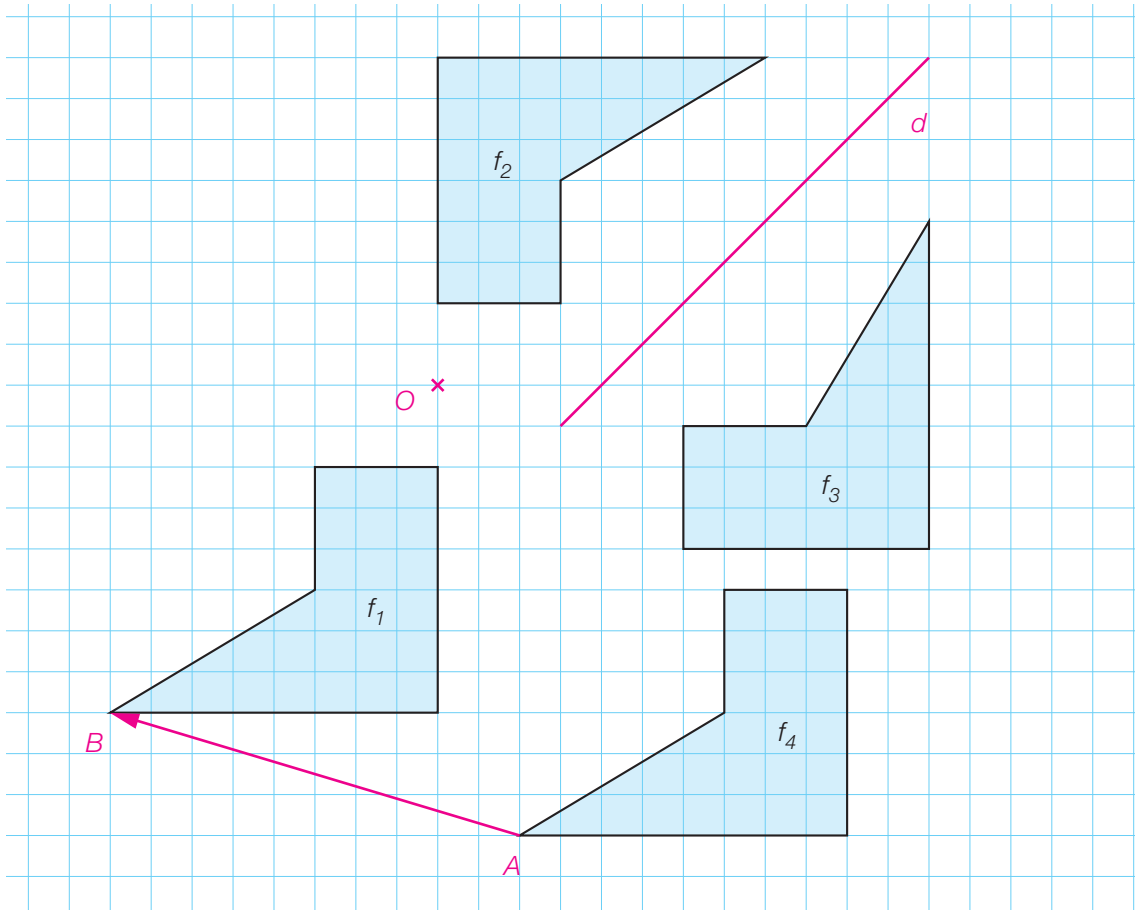
## FLPp177

1.



SUITE →

2. La figure  $f_1$  est l'image de  $f_2$  par une symétrie centrale de centre  $O$ .  
La figure  $f_2$  est l'image de  $f_3$  par une symétrie d'axe  $d$ .  
La figure  $f_1$  est l'image de  $f_4$  par une translation de vecteur  $\overrightarrow{AB}$ .  
Remarque : tout vecteur équivalent à  $\overrightarrow{AB}$  conviendrait



3.

On peut passer de	rotation	symétrie centrale	translation	symétrie axiale
$a$ à $b$ par une ...	$\times$			$\times$
$a$ à $c$ par une ...	$\times$	$\times$		$\times$
$a$ à $d$ par une ...			$\times$	
$b$ à $c$ par une ...	$\times$			$\times$
$b$ à $d$ par une ...	$\times$			
$c$ à $d$ par une ...	$\times$	$\times$		$\times$