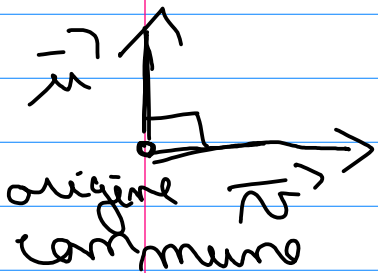


Séance du 28/05

Exercice 24 p. 314 :

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} k \\ -2 \\ k-1 \end{pmatrix} \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ k \\ k \end{pmatrix}$$



• \vec{u} et \vec{v} orthogonauxssi $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = 0 \iff 2k - 2k + k(k-1) = 0$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = 0 \iff k(k-1) = 0$$

On applique la règle des produits nul

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = 0 \iff \begin{cases} k=0 \\ \text{ou} \\ k=1 \end{cases}$$

Les vecteurs sont orthogonaux pour $k=0$ ou $k=1$.

Exemple 3:

$$\mathcal{D} \text{ droite de r.p. } \begin{cases} x = 4 + 3t \\ y = -2 + t \\ z = 1 - 5t \end{cases}$$

1) $B(7; -1; -4)$ appartient à \mathcal{D}
il est paramétré par -1

$$2) E(9; 3; -2)$$

$$B(7; -1; -4)$$

Un vecteur directeur de \mathcal{D} est,

$$\vec{u} \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix}$$

$$\text{de plus } \overrightarrow{BE} \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\vec{u} \cdot \overrightarrow{BE} = 3 \times 2 + 1 \times 4 + (-5) \times 2$$

$$\vec{u} \cdot \overrightarrow{BE} = 10 - 10 = 0$$

donc \vec{u} orthogonale à \overrightarrow{BE}

donc \mathcal{D} orthogonale à (BE) .

$$\vec{BF} \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ -5 \end{pmatrix} \text{ et } \vec{u} \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix}$$

$$\vec{BF} \cdot \vec{u} = 4 \times 3 + 3 - 15 = 0$$

\vec{BF} est orthogonale à \vec{u} ,

donc (BF) est orthogonale à \mathcal{D} .

Rappel : Dans l'espace deux droites orthogonales à une même troisième ne sont pas nécessairement parallèles

$$3) \mathcal{D}' \begin{cases} x = 5t \\ y = 5t \\ z = 4t \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

$$\vec{v} \begin{pmatrix} 5 \\ 5 \\ 4 \end{pmatrix} \text{ dirige } \mathcal{D}'$$

$$\vec{u} \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix} \text{ dirige } \mathcal{D}$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = 5 \times 3 + 5 \times 1 - 5 \times 4 = 0$$

\vec{x} et \vec{v} sont orthogonaux
 donc \mathcal{D} et \mathcal{D}' sont orthogonaux

On détermine si \mathcal{D} et \mathcal{D}' sont
 sécantes en résolvant le système.

$$\begin{cases} 4+3t = 5k & L_1 \\ -2+t = 5k & L_2 \\ 1-5t = 4k & L_3 \end{cases}$$

n.p. de \mathcal{D}

n.p. de \mathcal{D}'

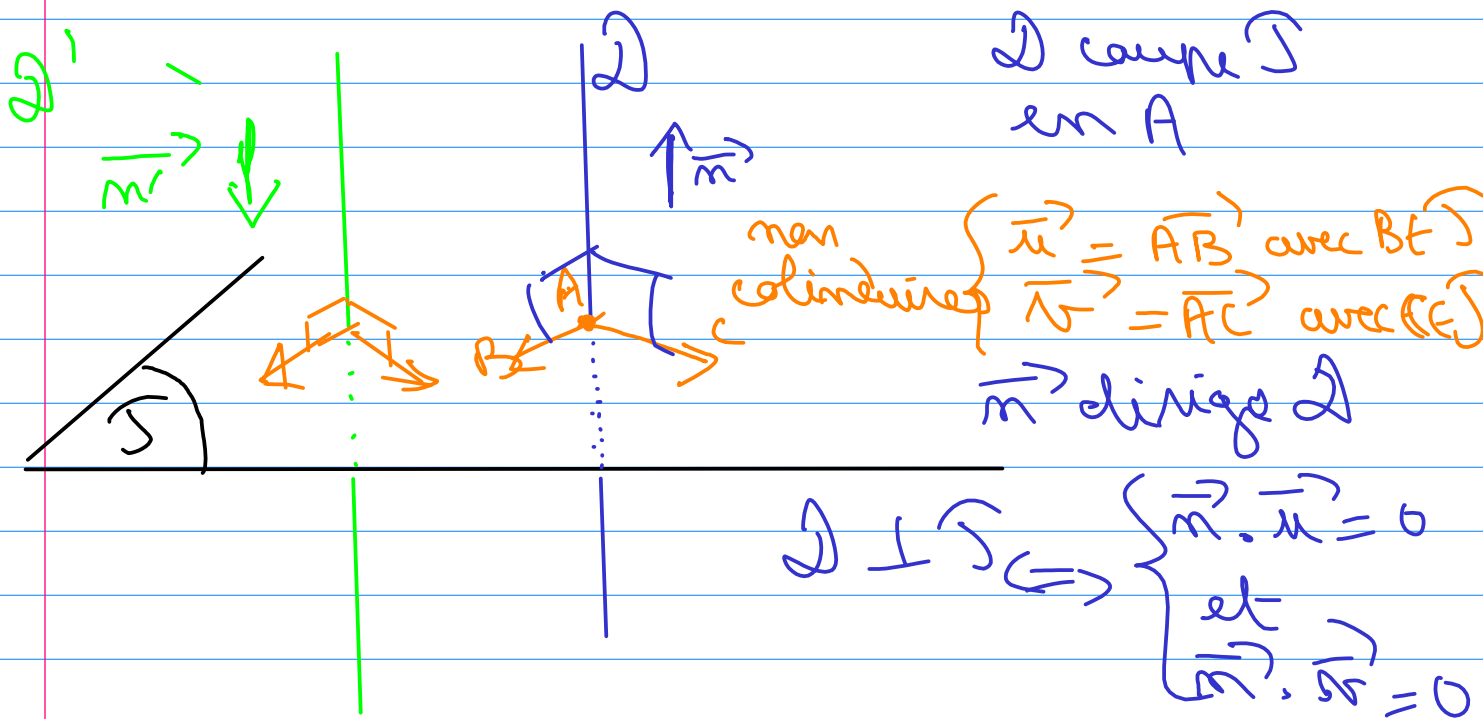
$$\Leftrightarrow \begin{cases} 4+3t - (-2+t) = 5k - 5k & L_1 \leftarrow L_1 - L_2 \\ -2+t = 5k & L_2 \\ 1-5t = 4k & L_3 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 6+2t=0 & L_2 \\ & L_3 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} t = -3 \\ -2-3 = 5k \\ 1-5 \times (-3) = 4k \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} t = -3 \\ k = -1 \\ k = \frac{16}{4} = 4 \end{cases}$$

On a des équations incompatibles, donc le système n'a pas de solution, donc \mathcal{D} et \mathcal{D}' sont orthogonales et non sécantes. Elles sont non coplanaires.

Vecteur normal d'un plan



Si $\mathcal{D}' \perp \mathcal{P}$ et $\mathcal{D} \perp \mathcal{P}$ alors $\mathcal{D}' // \mathcal{D}$
 les vecteurs directeurs de \mathcal{D} et \mathcal{D}'

sont colinéaires

Les vecteurs normaux à un plan sont colinéaires entre eux.

Exercice 27 p. 315

$A(-1; 1; 2)$ $B(1; 0; -1)$ $C(0; 3; 1)$

1) Démontrons que A, B, C définissent un plan:

$$\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -3 \end{pmatrix}$$

$$\text{et } \overrightarrow{AC} \begin{pmatrix} 0 - (-1) \\ 3 - 1 \\ 1 - 2 \end{pmatrix}$$

$$\overrightarrow{AC} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

\overrightarrow{AB} et \overrightarrow{AC} colinéaires si il existe un réel λ tel que $\overrightarrow{AB} = \lambda \overrightarrow{AC}$

$$\overrightarrow{AB} = k \overrightarrow{AC} \Leftrightarrow \begin{cases} 2 = k \\ -1 = 2k \\ -3 = -k \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} k=2 \\ -1=4 \\ k=3 \end{cases}$$

les équations sont incompatibles,
le système n'a pas de solution!

les vecteurs ne sont pas colinéaires,
les points A, B, C ne sont pas alignés
et forment un plan.

$$2) \overrightarrow{AD} \begin{pmatrix} -7 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix} \quad \overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -3 \end{pmatrix} \quad \overrightarrow{AC} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\overrightarrow{AD} \cdot \overrightarrow{AB} = -14 - 1 + 15 = 0$$

$$\overrightarrow{AD} \cdot \overrightarrow{AC} = -7 + 2 + 5 = 0$$

\vec{AD} est orthogonal à \vec{AB} et à \vec{AC} donc c'est un vecteur normal au plan.

Exemple 4: $A(2; 0; 1)$ $\vec{u}(1; 1; 1)$

1) \mathcal{D} droite passant et de vecteur directeur \vec{u}

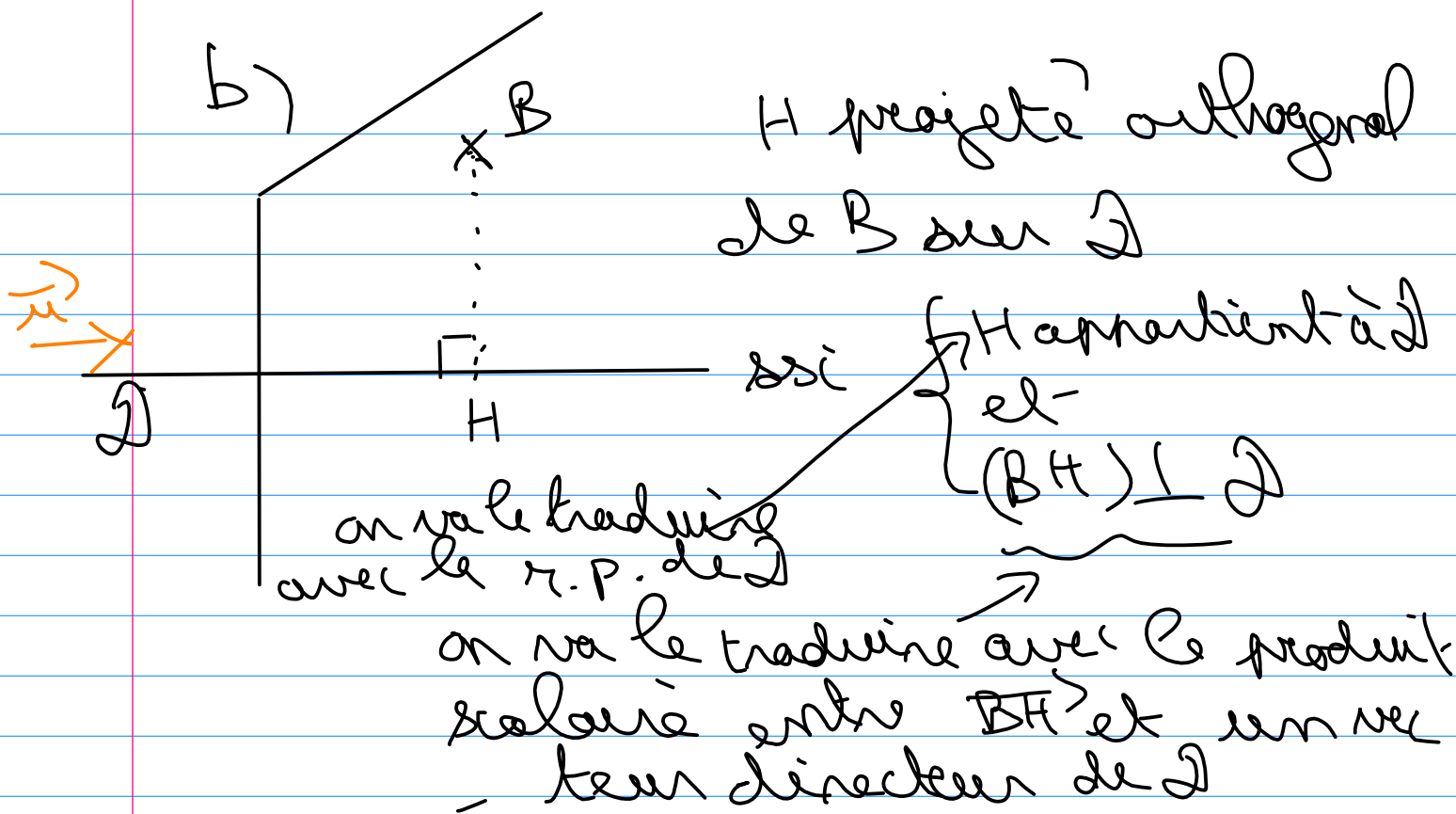
$$\mathcal{D} \begin{cases} x = 2 + t \times 1 \\ y = 0 + t \times 1 \\ z = 1 + t \times 1 \end{cases} \quad \text{avec } t \in \mathbb{R}$$

\uparrow \uparrow
 A \vec{u}

2) Soit $B(3; 2; 4)$

$$a) \begin{cases} 3 = 2 + t \\ 2 = t \\ 4 = 1 + t \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} t = 1 \\ t = 2 \\ t = 3 \end{cases}$$

Les équations sont incompatibles donc $B \notin \mathcal{D}$



H appartient à D ssi il existe $t \in \mathbb{R}$ tel que $H \begin{pmatrix} 2+t \\ t \\ t+t \end{pmatrix}$

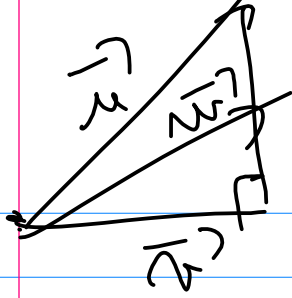
$(BH) \perp D$ ssi $\overrightarrow{BH} \cdot \vec{u} = 0$

Or on a $\overrightarrow{BH} \begin{pmatrix} 2+t-3 \\ t-2 \\ 1+t-4 \end{pmatrix} \overrightarrow{BH} \begin{pmatrix} t-1 \\ t-2 \\ t-3 \end{pmatrix}$

$\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$\overrightarrow{BH} \cdot \vec{u} = 0 \Leftrightarrow t-1+t-2+t-3=0$$

$$\Leftrightarrow 3t - (1+2+3) = 0$$



$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{w} \cdot \vec{v}$$

$$\overrightarrow{BH} \cdot \vec{u} = 0 \Leftrightarrow 3t = 6 \Leftrightarrow t = 2$$

le point H projeté orthogonal de \underline{B} sur \underline{D} a donc pour coordonnées

$$H \begin{pmatrix} 2+2 \\ 2 \\ 2+1 \end{pmatrix}$$

$$H \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$