
MATHEMATIQUES

Produit scalaire dans l'espace : entraînement savoir-faire 2 (corrigé)

Exercice 1

Méthode : intersection d'une droite et d'un plan

Pour déterminer l'intersection d'une droite d et d'un plan \mathcal{P} :

- on teste le parallélisme de d et de \mathcal{P} en étudiant l'orthogonalité d'un vecteur directeur de d et d'un vecteur normal de \mathcal{P} .
- si d et \mathcal{P} ne sont pas parallèles, alors ils se coupent en un point M dont les coordonnées se calculent en résolvant le système composé des équations de d et de \mathcal{P} .

Le plan \mathcal{P} admet comme vecteur normal $\vec{n} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ et la droite d admet comme vecteur directeur $\vec{u} \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$. Or,
 $\vec{n} \cdot \vec{u} = 2 \times 3 + 1 \times (-2) + (-1) \times 1 = 3 \neq 0$ donc la droite d et le plan \mathcal{P} ne sont pas parallèles et sont donc sécants en un point $M(x; y; z)$ vérifiant le système suivant :

$$\begin{cases} x = 1 + 3t \\ y = -2 - 2t \\ z = -4 + t \\ 2x + y - z - 1 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x = 1 + 3t \\ y = -2 - 2t \\ z = -4 + t \\ 2x + y - z - 1 = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} x = 1 + 3t \\ y = -2 - 2t \\ z = -4 + t \\ 2(1 + 3t) + (-2 - 2t) - (-4 + t) - 1 = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} x = 1 + 3t \\ y = -2 - 2t \\ z = -4 + t \\ t = -1 \end{cases}$$

On obtient alors :

$$\begin{cases} t = -1 \\ x = 1 + 3 \times (-1) = -2 \\ y = -2 - 2 \times (-1) = 0 \\ z = -4 + (-1) = -5 \end{cases}$$

Le point d'intersection M de la droite d et du plan \mathcal{P} a pour coordonnées $(-2; 0; -5)$.

Exercice 2

Méthode : intersection de deux plans

Pour déterminer l'intersection de deux plans \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 de vecteurs normaux respectifs \vec{n}_1 et \vec{n}_2 :

- on teste le parallélisme de \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 en testant la colinéarité des vecteurs \vec{n}_1 et \vec{n}_2 ;
- si \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 ne sont pas parallèles, alors ils sont sécants suivant une droite d dont on déterminera une représentation paramétrique en résolvant le système composé des équations de \mathcal{P}_1 et de \mathcal{P}_2 .

Les plans \mathcal{P}_1 et de \mathcal{P}_2 ont pour vecteur normaux respectifs $\vec{n}_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $\vec{n}_2 \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ -1 \end{pmatrix}$ qui ne sont pas colinéaires.

On en déduit que \mathcal{P}_1 et de \mathcal{P}_2 sont sécants suivant une droite.

Tout point M de la droite d admet comme coordonnées $(x; y; z) = (-1 + t; -2 + 3t; 6 - 7t)$ avec $t \in \mathbb{R}$.

Or, pour tout $t \in \mathbb{R}$:

$$(-1 + t) + 2(-2 + 3t) + (6 - 7t) - 1 = -1 + t - 4 + 6t + 6 - 7t - 1 = 0$$

et

$$2(-1 + t) - 3(-2 + 3t) - (6 - 7t) + 2 = -2 + 2t + 6 - 9t - 6 + 7t + 2 = 0$$

Explications

La première égalité montre que tout point M de (d) est aussi dans \mathcal{P}_1 et la deuxième égalité montre que tout point M de (d) est aussi dans \mathcal{P}_2 .

On en déduit que tous les points de la droite d appartiennent aux plans \mathcal{P}_1 et de \mathcal{P}_2 .

d est bien l'intersection de \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 .

Exercice 3

Les plans \mathcal{P}_1 et de \mathcal{P}_2 ont pour vecteur normaux respectifs $\vec{n}_1 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $\vec{n}_2 \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix}$ qui ne sont pas colinéaires.

On en déduit que \mathcal{P}_1 et de \mathcal{P}_2 sont sécants suivant une droite d . Soit $M(x; y; z)$ un point de d :

$$\begin{cases} 2x + y + z + 3 = 0 \\ x - 3y + z - 2 = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} 2x + y + z + 3 = 0 \\ x + 4y + 5 = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} x = -4y - 5 \\ z = -3 - 2x - y \end{cases} \iff \begin{cases} x = -4y - 5 \\ z = 9y + 7 \end{cases}$$

En choisissant $y = t$, on obtient une présentation paramétrique de d : $\begin{cases} x = -5 - 4t \\ y = t \\ z = 7 + 9t \end{cases}$.

Exercice 4

a. Les points A, B et C définissent un plan si et seulement si ils ne sont pas alignés.

Or les vecteurs $\vec{AB} \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \\ 4 \end{pmatrix}$ et $\vec{AC} \begin{pmatrix} -2 \\ -2 \\ -2 \end{pmatrix}$ ne sont pas colinéaires.

En effet, il n'existe pas de réel k tel que $\begin{cases} -2 \times k = -2 \\ 2 \times k = -2 \\ 4 \times k = -2 \end{cases}$.

b. On détermine un vecteur directeur $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ de d , donc orthogonal à deux vecteurs directeurs du plan (ABC) .

Explications

Un vecteur directeur de d est un vecteur normal du plan car d est orthogonale au plan.

Par exemple, les vecteurs \vec{AB} et \vec{AC} .

Ainsi, $\vec{n} \cdot \vec{AB} = 0$ et $\vec{n} \cdot \vec{AC} = 0$.

On obtient le système suivant :

Explications

\vec{n} est normal au plan si il est orthogonal à deux vecteurs non colinéaires de ce même plan (les vecteurs \vec{AB} et \vec{AC} , ici.

$$\begin{cases} -2a + 2b + 4c = 0 \\ -2a - 2b - 2c = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} a - b - 2c = 0 \\ a + b + c = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} a = b + 2c \\ b = -\frac{3}{2}c \end{cases}$$

En choisissant $c = 2$, on obtient $b = -\frac{3}{2} \times 2 = -3$ puis $a = -3 + 2 \times 2 = 1$.

La droite d passant par le point A admet donc comme représentation paramétrique :

$$\begin{cases} x = 3 + t \\ y = -3t \\ z = 1 + 2t \end{cases} \quad t \in \mathbb{R}$$

Exercice 5

Soit \mathcal{E} l'ensemble des points $M(x; y; z)$ tels que $ax + by + cz + d = 0$ avec $(a; b; c) \neq (0; 0; 0)$.

En supposant que $a \neq 0$, le point $B(-\frac{d}{a}; 0; 0)$ appartient à l'ensemble \mathcal{E} car $a \times (-\frac{d}{a}) + b \times 0 + c \times 0 + d = -d + d = 0$.

On considère les vecteurs $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ et $\overrightarrow{BM} \begin{pmatrix} x + \frac{d}{a} \\ y \\ z \end{pmatrix}$.

$$\overrightarrow{BM} \cdot \vec{n} = a(x + \frac{d}{a}) + by + cz = ax + by + cz + d.$$

Donc $M \in \mathcal{E} \iff ax + by + cz + d = 0 \iff \overrightarrow{BM} \cdot \vec{n} = 0$

L'ensemble \mathcal{E} est donc le plan de vecteur normal \vec{n} passant par le point B .

Exercice 6

Soit Δ une droite dirigée par un vecteur \vec{n} , orthogonale à un plan \mathcal{P} et d_1 et d_2 deux droites sécantes de \mathcal{P} de vecteurs directeurs respectifs \vec{u}_1 et \vec{u}_2 non colinéaires.

- Si la droite Δ est orthogonale à toutes droites d'un plan \mathcal{P} , alors elle est, en particulier, orthogonale aux droites d_1 et d_2 de \mathcal{P} .
- On considère maintenant une droite Δ orthogonale à deux droites d_1 et d_2 de \mathcal{P} . On a donc $\vec{n} \cdot \vec{u}_1 = 0$ et $\vec{n} \cdot \vec{u}_2 = 0$.

Soit d' une droite de \mathcal{P} de vecteur directeur \vec{v} . Montrons que Δ est orthogonale à d' en calculant $\vec{n} \cdot \vec{v}$:

Le vecteur \vec{v} est un vecteur directeur de \mathcal{P} et donc il existe un couple de réels $(a; b)$ tel que $\vec{v} = a\vec{u}_1 + b\vec{u}_2$.
 $\vec{n} \cdot \vec{v} = \vec{n} \cdot (a\vec{u}_1 + b\vec{u}_2) = a\vec{n} \cdot \vec{u}_1 + b\vec{n} \cdot \vec{u}_2 = a \times 0 + b \times 0 = 0$.

Les vecteurs \vec{n} et \vec{v} sont donc orthogonaux ainsi que les droites Δ et d' .

Remarque : Un vecteur normal à un plan \mathcal{P} est donc orthogonal à tous vecteurs directeurs de \mathcal{P} .