

---

## 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 vecteurs 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  $\Delta$  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  $\Delta$  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  $\Delta$  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  $\Delta$  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  $\Delta$  et  $d'$ .

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