

### A : Comment montrer qu'un point appartient ou pas à une droite (d) ?

On remplace les x, y, z de la rep param par les coordonnées du point

- Si on trouve 3 fois la même valeur de k : Le point ∈ (d)
- Sinon le point n'est pas sur la droite.

Application

#### D(-1; 0; 4) ∉ (d) :

Montrons qu'il n'existe pas de k solution de  $\begin{cases} -1 = k + 2 \\ 0 = -2k - 1 \\ 4 = 3k + 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} k = -3 \\ k = -1/2 \\ k = 1 \end{cases}$ , les 3 valeurs sont différentes, D ∉ (d)

### Position relative : Ex1 → Droites Parallèles

Étude de la position relative entre (d) et (D) :

1. Vecteurs directeurs :  $\vec{u}_d(1; -2; 3)$  et  $\vec{u}_D(-2; 4; -6)$   
 $-2 \vec{u}_d = \vec{u}_D \rightarrow$  les vecteurs sont colinéaires donc (d) et (D) sont soit confondues soit strictement parallèles.

2. On vérifie si un point de (d) appartient à (D) :

Pour k = 0, on a A(2; -1; 1). Vérifions si A ∈ (D) :

$$\begin{cases} 2 = -2l + 2 \\ -1 = 4l - 9 \\ 1 = -6l - 2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} l = 0 \\ l = 2 \\ l = -\frac{1}{2} \end{cases} \rightarrow \text{Système incompatible}$$

A ∉ (D), donc (d) et (D) sont strictement parallèles.

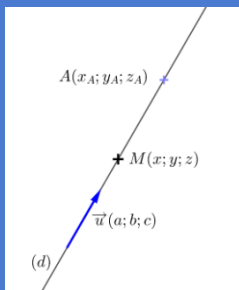
#### C(4; -5; 7) ∈ (d) :

Vérifions s'il existe k solution de  $\begin{cases} 4 = k + 2 \\ -5 = -2k - 1 \\ 7 = 3k + 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} k = 2 \\ k = 2 \\ k = 2 \end{cases}$ , donc C ∈ (d)

### 1. Déterminer 1 représentation paramétrique de (d), dirigée par $\vec{u}(1; -2; 3)$ , passant par A(2; -1; 1) :

$$(d) : \begin{cases} x = k + 2 \\ y = -2k - 1 \\ z = 3k + 1 \end{cases}, k \in \mathbb{R}$$

### Représentation Paramétrique de Droite



(d) est définie par :

- 1 vecteur directeur  $\vec{u}(a; b; c)$
- 1 point A

$M \in (d)$  ssi  $\vec{AM}$  et  $\vec{u}$  sont colinéaires

$$\Leftrightarrow \exists k \in \mathbb{R} \text{ tq } \vec{AM} = k\vec{u}.$$

Représentation paramétrique de (d) :  $\begin{cases} x = ak + x_A \\ y = bk + y_A \\ z = ck + z_A \end{cases}, k \in \mathbb{R}$

Application

Méthode

Bases

de

Cours

### 2. Déterminer 1 représentation paramétrique de (EF) avec E(1; 5; 0), F(3; 1; 1) :

(EF) est l'ensemble des points M(x; y; z) tq  $\vec{EM} = t \times \vec{EF}$ , t ∈ ℝ.  
 $\vec{EF} \begin{pmatrix} 2 \\ -4 \\ 1 \end{pmatrix}$  est 1 vecteur directeur et E 1 point (F marche aussi)

D'où :  $\begin{cases} x = 2t + 1 \\ y = -4t + 5 \\ z = t \end{cases}, t \in \mathbb{R}$

### Éléments Caractéristiques :

Soit (D)  $\begin{cases} x = -2l + 2 \\ y = 4l - 9 \\ z = -6l - 2 \end{cases}, l \in \mathbb{R}.$

Donner 1 vecteur directeur, 1 point :

Vecteur directeur :  $\vec{v}(-2; 4; -6)$

Point : G(2; -9; -2)

### Position relative : Ex2 : Droites sécantes ou non coplanaires.

Étudier la position relative entre (d) et (EF) :

1. Vecteurs directeurs :  $\vec{u}_d(1; -2; 3)$  et  $\vec{EF}(2; -4; 1)$

On a  $\frac{1}{2} \neq \frac{-2}{-4} \neq \frac{3}{1} \rightarrow$  vecteurs non colinéaires donc (d) et (EF) sécantes ou non coplanaires.

2. Vérifions s'il existe (k, t) ∈ ℝ × ℝ solution de :

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

$$\Leftrightarrow \begin{cases} k = -\frac{1}{5} \\ k = \frac{1}{5} \\ t = 3k + 1 \end{cases} \rightarrow \text{Système incompatible}$$

Le système n'admet pas de solution, (d) et (EF) sont non coplanaires.

### B : Comment étudier la position relative entre 2 droites ?

1. Les vecteurs directeurs sont-ils colinéaires ?

**oui** → vérifions si elles sont confondues ou strictement //  
**non** → elles sont soit sécantes soit non coplanaires

2. a) Si les vecteurs sont colinéaires : Ont-elles 1 point commun ?

→ Voir Méthode A  $\begin{cases} \text{oui} : \text{CONFONDUES} \\ \text{non} : \text{STRICTEMENT PARALLELES} \end{cases}$

- b) Si les vecteurs ne sont pas colinéaires :

→ On résout le système d'égalité des 2 représentations paramétriques.

Ce système admet-il des solutions ?  $\begin{cases} \text{oui} : \text{SECANTES} \\ \text{non} : \text{NON COPLANAIRES} \end{cases}$

Application

Application

Méthode

Le Plan  $P$  est défini par  $\begin{cases} \vec{n}(a; b; c): 1 \text{ vecteur normal} \\ A : 1 \text{ point} \end{cases}$

$\Rightarrow$  Équation cartésienne de  $P$  :

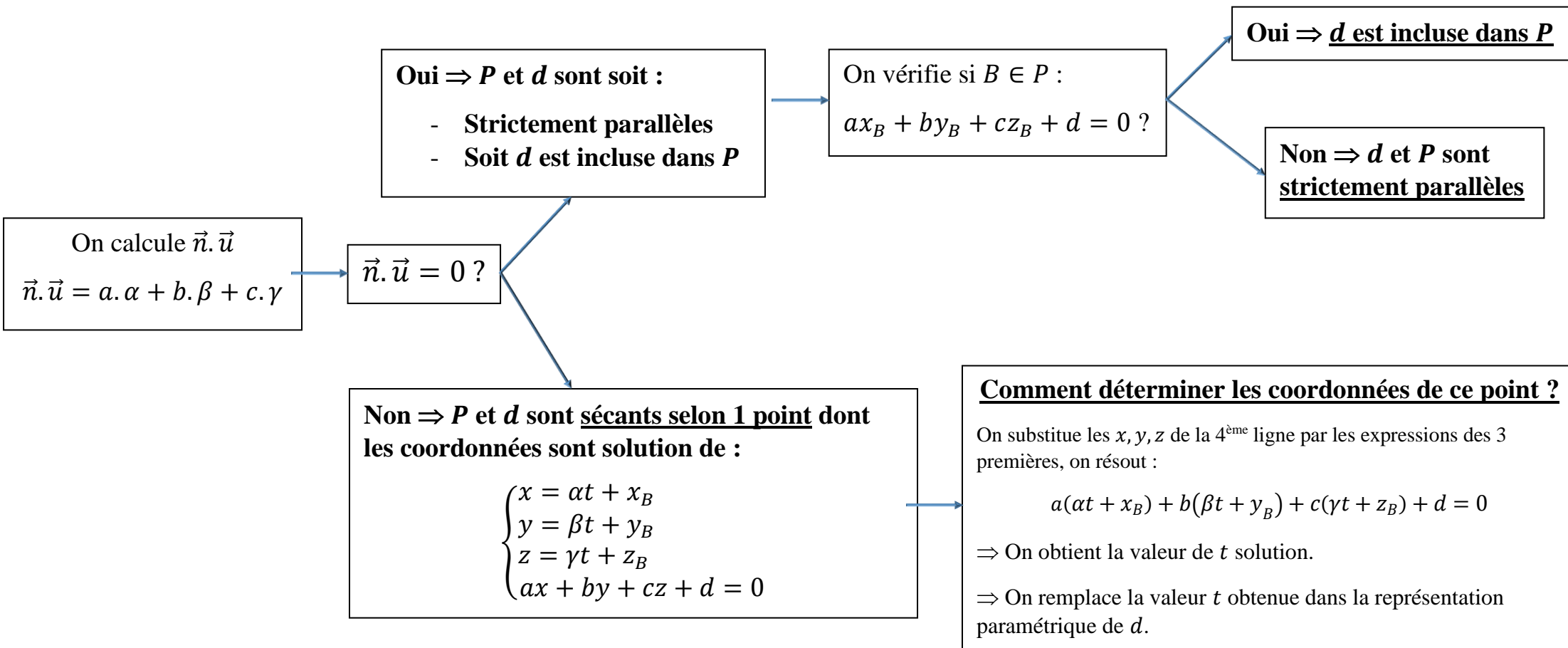
$$ax + by + cz + d = 0$$

La Droite  $d$  est définie par  $\begin{cases} \vec{u}(\alpha; \beta; \gamma): 1 \text{ vecteur directeur} \\ B : 1 \text{ point} \end{cases}$

$\Rightarrow$  Représentation paramétrique de  $d$  :

$$\begin{cases} x = \alpha t + x_B \\ y = \beta t + y_B \\ z = \gamma t + z_B \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

## Méthode générale pour étudier la position relative entre le plan $P$ et la droite $d$ :



Le Plan  $P$  est défini par  $\begin{cases} \vec{n}(a; b; c): 1 \text{ vecteur normal} \\ A : 1 \text{ point} \end{cases}$

$\Rightarrow$  Équation cartésienne de  $P$  :

$$ax + by + cz + d = 0$$

**Problème posé :**

La Droite  $d$  est PERPENDICULAIRE à  $P$  et passe par  $B$

$\Rightarrow$  Déterminer sa représentation paramétrique :

### Méthode pour déterminer 1 représentation paramétrique de $d$ perpendiculaire à $P$ :

$d$  est perpendiculaire à  $P$

$\Rightarrow \vec{n}$ , vecteur normal de  $P$  est aussi 1 vecteur directeur de  $d$

La Droite  $d$  est définie par  $\begin{cases} \vec{n}(a; b; c): 1 \text{ vecteur directeur} \\ B : 1 \text{ point} \end{cases}$

$\Rightarrow$  Représentation paramétrique de  $d$  :

$$\begin{cases} x = at + x_B \\ y = bt + y_B \\ z = ct + z_B \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

#### Exemple :

$P$  est le plan d'équation cartésienne  $x - 2y + z - 3 = 0$ .

Déterminer une représentation paramétrique de  $d$ , perpendiculaire à  $P$ , passant par  $B(0; 1; -2)$ .

#### Réponse :

Un vecteur normal de  $P$  est  $\vec{n}(1; -2; 1)$ .

$d$  et  $P$  sont perpendiculaire  $\Rightarrow \vec{n}$  est un vecteur directeur de  $d$ .

$d$  est donc l'ensemble des points  $M(x; y; z)$  tels que  $\overrightarrow{BM} = t \times \vec{n}, t \in \mathbb{R}$ .

On obtient :  $d: \begin{cases} x = t \\ y = -2t + 1 \\ z = t - 2 \end{cases}, t \in \mathbb{R}$

