

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 $\in (d)$
- Sinon le point n'est pas sur la droite.

Application

D(-1; 0; 4) $\notin (d)$:

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 $\notin (d)$

Application

C(4; -5; 7) $\in (d)$:

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 $\in (d)$

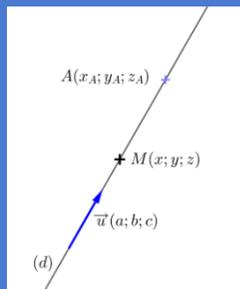
Méthode

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

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

Bases

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

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

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

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 $\vec{EM} = t \times \vec{EF}$, $t \in \mathbb{R}$. $\vec{EF} \begin{pmatrix} 2 \\ -4 \\ 1 \end{pmatrix}$ 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)

Cours

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) $\in \mathbb{R} \times \mathbb{R}$ 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.

Position relative : Ex1 \rightarrow 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 $\in (D)$:

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

A $\notin (D)$, donc (d) et (D) sont strictement parallèles.

Méthode

B : Comment étudier la position relative entre 2 droites ?

1. Les vecteurs directeurs sont-ils colinéaires ?

oui \rightarrow vérifions si elles sont confondues ou strictement //
non \rightarrow elles sont soit sécantes soit non coplanaires

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

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

b) Si les vecteurs ne sont pas colinéaires :

\rightarrow 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

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 :

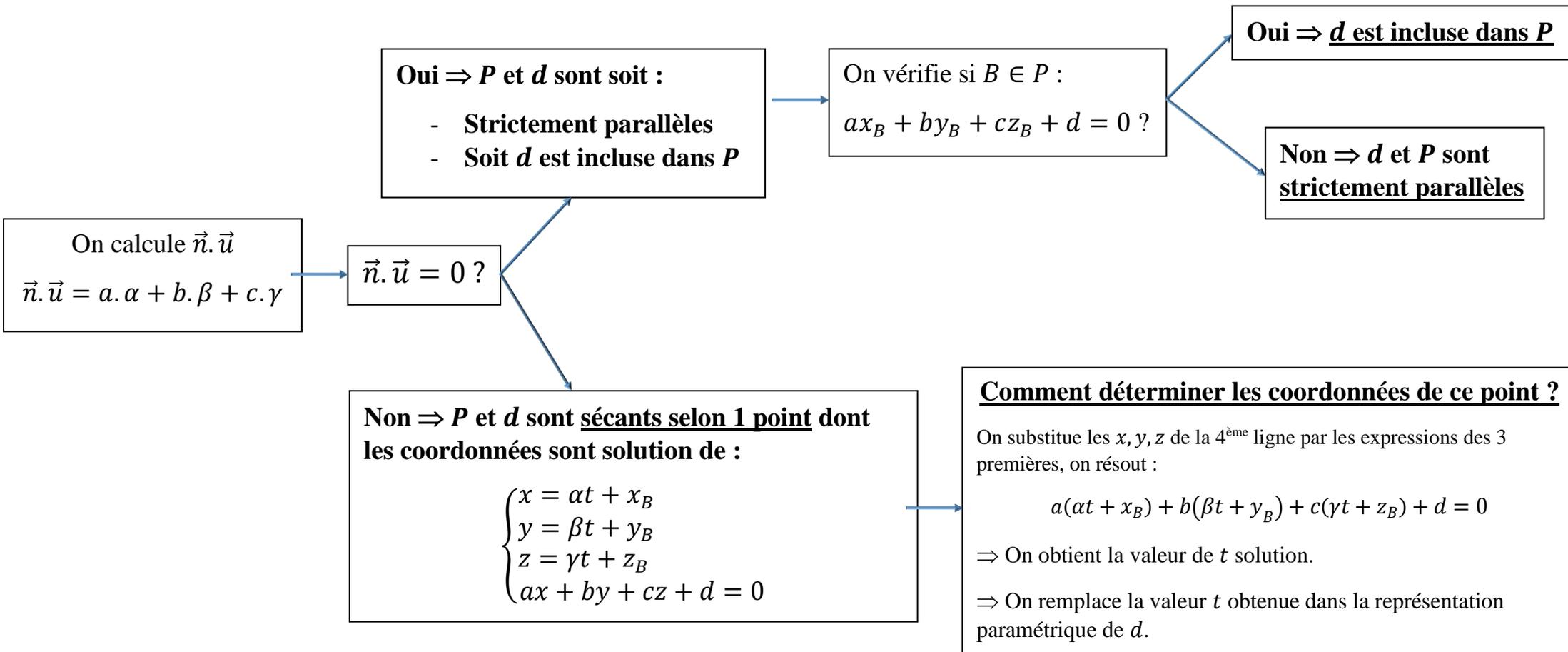
$$ax + by + cz + d = 0$$

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

