

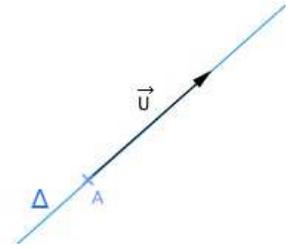
Chapitre 7 : Vecteurs, droites et plans de l'espace (Partie 2)

1 Représentation paramétrique d'une droite

Théorème

$M(x; y; z)$ appartient à la droite Δ passant par $A(x_A; y_A; z_A)$ et de vecteur directeur non nul $\vec{u} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ si et seulement si il existe un réel t tel que :

$$\begin{cases} x = \dots\dots\dots \\ y = \dots\dots\dots \\ z = \dots\dots\dots \end{cases}$$



Démonstration :

$M \in \Delta$ si et seulement si les vecteurs $\vec{AM} \begin{pmatrix} x - x_A \\ y - y_A \\ z - z_A \end{pmatrix}$ et $\vec{u} \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ sont colinéaires, c'est-à-dire si et seulement si il existe un réel t tel que, ce qui équivaut à :

$$\begin{cases} \dots \dots \dots \\ \dots \dots \dots \\ \dots \dots \dots \end{cases}$$

Définition

$$\begin{cases} x = at + x_A \\ y = bt + y_A \\ z = ct + z_A \end{cases}, t \in \mathbb{R}, \text{ est appelé } \dots\dots\dots$$

Remarques

- Il existe plusieurs représentations paramétriques pour une même droite : chaque représentation dépend
- Si on restreint $t \in \mathbb{R}^+$, alors \vec{AM} et \vec{u} sont de même sens et on obtient alors une représentation paramétrique de

Exemple

Donner une représentation paramétrique de la droite (AB) où $A(0; 1; 2)$ et $B(-2; 1; 3)$

Le vecteur \vec{AB} est un vecteur directeur de la droite (AB) et a pour coordonnées : $\begin{pmatrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{pmatrix}$

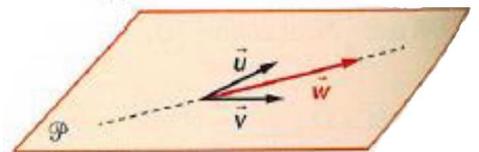
Soit $M(x; y; z)$, un point de la droite (AB) . Alors, il existe $t \in \mathbb{R}$, tel que $\vec{AM} = t\vec{AB}$ car les vecteurs \vec{AM} et \vec{AB} sont colinéaires.

D'où le système : $\begin{cases} \dots \dots \dots \\ \dots \dots \dots \\ \dots \dots \dots \end{cases}$ Donc une représentation paramétrique de (AB) est : $\begin{cases} \dots \dots \dots \\ \dots \dots \dots \\ \dots \dots \dots \end{cases}$

2 Bases et repères de l'espace

Propriété

On considère trois vecteurs \vec{u} , \vec{v} et \vec{w} tels que \vec{u} et \vec{v} ne soient pas colinéaires. Les vecteurs \vec{u} , \vec{v} et \vec{w} sont si, et seulement si, il existe deux réels x et y tels que $\vec{w} = x\vec{u} + y\vec{v}$.



Propriété

Les points A, B, C et D sont coplanaires si et seulement si les vecteurs \vec{AB} , \vec{AC} et \vec{AD} sont coplanaires.

Exemple 

Dans un repère de l'espace $(O; \vec{i}; \vec{j}; \vec{k})$, on considère les points $A(2; -1; 4)$, $B(6; -7; 0)$, $C(1; 0; 1)$ et $D(13; -16; 5)$. Démontrer que les points A, B, C et D sont coplanaires.

Rappel : Les points A, B, C et D sont coplanaires si et seulement si il existe des réels x et y , tels que $\vec{AD} = x\vec{AB} + y\vec{AC}$ avec \vec{AB} et \vec{AC} non colinéaires.

$\vec{AB} \begin{pmatrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{pmatrix}, \vec{AC} \begin{pmatrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{pmatrix}$ et $\vec{AD} \begin{pmatrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{pmatrix}$ Ici, les vecteurs \vec{AB} et \vec{AC} ne sont pas colinéaires.
On cherche donc x et y , réels tels que : $\vec{AD} = x\vec{AB} + y\vec{AC}$.

Soit : $\begin{cases} \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \end{cases}$ Ou encore : $\begin{cases} \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \end{cases}$ Dans l_1 :
 $l_1 + l_2$: $\begin{cases} \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \end{cases}$ Dans l_3 :

On a trouvé $x = \dots$ et $y = \dots$ Donc $\vec{AD} = \dots \vec{AB} + \dots \vec{AC}$.
Donc les vecteurs \vec{AB}, \vec{AC} et \vec{AD} sont Par conséquent les points A, B, C et D sont

Propriété

Les vecteurs \vec{u}, \vec{v} et \vec{w} forment une base de l'espace si et seulement si ces vecteurs ne sont pas coplanaires.

Exemple 

Dans l'espace muni d'un repère, les vecteurs $\vec{u} \begin{pmatrix} 2 \\ -4 \\ 1 \end{pmatrix}, \vec{v} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ et $\vec{w} \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 7 \end{pmatrix}$ forment-ils une base de l'espace ?

Les vecteurs \vec{u} et \vec{v} ne sont pas colinéaires. (car il n'existe pas de réels k tels que $\vec{v} = k\vec{u}$)

Supposons qu'il existe des réels a et b tels que $\vec{w} = a\vec{u} + b\vec{v}$

Alors :

$\begin{cases} \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \end{cases}$

Ainsi $\vec{w} = \dots \vec{u} + \dots \vec{v}$. Donc les vecteurs \vec{u}, \vec{v} et \vec{w} sont

Par conséquent les vecteurs \vec{u}, \vec{v} et \vec{w}

Exemple 

Dans un cube $ABCDEFGH$, démontrer que le triplet $(\vec{AB}, \vec{BH}, \vec{CG})$ est bien une base de l'espace.

Les vecteurs \vec{AB} et \vec{BH} ne sont pas colinéaires.

Supposons qu'il existe deux réels a et b tels que $\vec{CG} = a\vec{AB} + b\vec{BH}$.

Considérons le repère $(A; \vec{AB}; \vec{AD}; \vec{AE})$. Dans ce repère les vecteurs ont pour coordonnées :

$\vec{CG} \begin{pmatrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{pmatrix}, \vec{AB} \begin{pmatrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{pmatrix}$ et $\vec{BH} \begin{pmatrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{pmatrix}$, ce qui donne en identifiant les coordonnées :

$\begin{cases} \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \\ \dots & \dots & \dots \end{cases}$ Donc ce système n'a pas de solution et les réels a et b n'existent pas.

Ainsi, il n'existe pas de réels a et b tels que $\vec{CG} = a\vec{AB} + b\vec{BH}$. Et donc les vecteurs \vec{CG}, \vec{AB} et \vec{BH} ne sont pas coplanaires.

Par conséquent, le triplet $(\vec{AB}, \vec{BH}, \vec{CG})$ est bien une

