

Vecteurs de l'espace.

mercredi 13 mai 2020 09:17

Exercice 45 page 310

A(2; 4; -1), B(3; 1; 2), C(1; 0; 1), D(3; 2; 1) et E(1; 2; 0)

1) les vecteurs $\vec{AB} \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 3 \end{pmatrix}$, $\vec{AC} \begin{pmatrix} -1 \\ -4 \\ 2 \end{pmatrix}$ et $\vec{AD} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix}$ ne sont pas coplanaires

2) et donc (A, \vec{AB} , \vec{AC} , \vec{AD}) peut être un repère de l'espace.

3) $\vec{AE} = 2\vec{AB} - \vec{AC}$. $\Pi(x_n, y_n, z_n)$

$$2\vec{AB} - \vec{AC} = 2 \times \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 3 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -1 \\ -4 \\ 2 \end{pmatrix} \text{ soit } \begin{pmatrix} 2 \times 1 - (-1) \\ 2 \times (-3) - (-4) \\ 2 \times 3 - 2 \end{pmatrix} \text{ soit } \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 4 \end{pmatrix}$$

\vec{AE} a pour coord $\begin{pmatrix} x_n - 2 \\ y_n - 4 \\ z_n + 1 \end{pmatrix}$. (On donne vecteurs pour égaux aussi ils ont m coordonnées.)

$$\begin{cases} x_n - 2 = 3 \\ y_n - 4 = -2 \\ z_n + 1 = 4 \end{cases} \text{ donc } \begin{cases} x_n = 5 \\ y_n = 2 \\ z_n = 3 \end{cases}$$

$$\boxed{M(5; 2; 3)}$$

4) α, β, γ tels que $\vec{AE} = \alpha\vec{AB} + \beta\vec{AC} + \gamma\vec{AD}$.

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -1 = \alpha \times 1 + \beta \times (-1) + \gamma \times 1 \\ -2 = \alpha \times (-3) + \beta \times (-4) + \gamma \times (-2) \\ -1 = \alpha \times 3 + \beta \times 2 + \gamma \times 2 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -1 = \alpha - \beta + \gamma \\ -3 - 2 = -7\beta + \gamma \\ 4 = 5\beta - \gamma \end{cases}$$

$$\begin{array}{l} L_1: \alpha \times 3 \\ L_2: -3\alpha + \end{array}$$

$$\begin{array}{l} -3\beta - 4\beta \\ 3\gamma - 2\gamma \\ L_1: \alpha \times -3 \\ L_3: 3\alpha + \end{array}$$

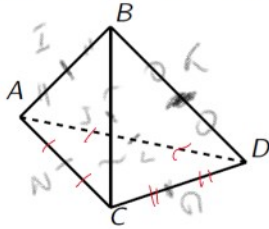
$$\Leftrightarrow \begin{cases} -1 = \alpha - \beta + \gamma \\ -5 = -7\beta + \gamma \\ -1 = -2\beta \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -1 = \alpha - \frac{1}{2} + \gamma \\ -5 = -7 \times \frac{1}{2} + \gamma \\ \frac{1}{2} = \beta \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -1 = \alpha - \frac{1}{2} - \frac{3}{2} \\ -5 + \frac{1}{2} = \gamma = -\frac{3}{2} \\ \beta = \frac{1}{2} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -1 + 2 = \alpha = 1 \\ \gamma = -\frac{3}{2} \\ \beta = \frac{1}{2} \end{cases}$$

donc $\vec{AE} = 1\vec{AB} + \frac{1}{2}\vec{AC} - \frac{3}{2}\vec{AD}$
E a pour coordonnées $(1; \frac{1}{2}; -\frac{3}{2})$
dans le repère (A, \vec{AB} , \vec{AC} , \vec{AD})

Exemple

Montrer que les segments qui joignent les milieux des arêtes opposées d'un tétraèdre sont concourants en leur milieu.



$ABCD$ est un vrai tétraèdre donc $\vec{AB}, \vec{AC}, \vec{AD}$ sont non coplanaires

On peut considérer le repère $(A, \vec{AB}, \vec{AC}, \vec{AD})$. Dans ce repère,

$$A(0; 0; 0) \quad B(1; 0; 0) \quad C(0; 1; 0) \quad D(0; 0; 1)$$

$$(\vec{AB} = 1\vec{AB} + 0\vec{AC} + 0\vec{AD})$$

I milieu de $[AB]$ donc I a pour coord $(\frac{1}{2}; 0; 0)$ } donc les coord. du mil de $[IN]$ sont :
 N milieu de $[AC]$ donc N " $(0; \frac{1}{2}; \frac{1}{2})$ } $(\frac{1}{4}; \frac{1}{4}; \frac{1}{4})$

N milieu de $[AC]$ donc N a pour coord $(0; \frac{1}{2}; 0)$ } donc les coord. du milieu de $[NK]$ sont
 K milieu de $[BD]$ donc K a pour coord $(\frac{1}{2}; 0; \frac{1}{2})$ } $(\frac{1}{4}; \frac{1}{4}; \frac{1}{4})$

L milieu de $[AD]$ donc L a pour coord $(0; 0; \frac{1}{2})$ } donc les coord du milieu de $[LJ]$ sont
 J milieu de $[BC]$ donc J a pour coord $(\frac{1}{2}; \frac{1}{2}; 0)$ } $(\frac{1}{4}; \frac{1}{4}; \frac{1}{4})$

Les segments joignant les milieux des segments opposés sont concourants

Vecteurs de l'espace.

mercredi 13 mai 2020 09:24

Exemple

Soient $A(2; 3; 1)$, $B(5; -2; 3)$ et $C(-4; 13; z)$ trois points du plan ou de l'espace. Trouver la valeur de z telle que A , B et C soient alignés

A, B, C sont alignés équivaut à $\vec{AB} \begin{pmatrix} 3 \\ -5 \\ 2 \end{pmatrix}$ et $\vec{AC} \begin{pmatrix} -6 \\ 10 \\ z-1 \end{pmatrix}$ sont colinéaires

équivaut à il existe un réel k tel que $\vec{AB} = k \vec{AC}$.

$$\begin{pmatrix} 3 \\ -5 \\ 2 \end{pmatrix} \begin{matrix} \xrightarrow{\times(-2)} \\ \xrightarrow{\times(-2)} \\ \xrightarrow{\times(-2)} \end{matrix} \begin{pmatrix} -6 \\ 10 \\ z-1 \end{pmatrix}$$

donc $2 \times (-2) = z - 1$
 $-3 = z$

Vecteurs de l'espace.

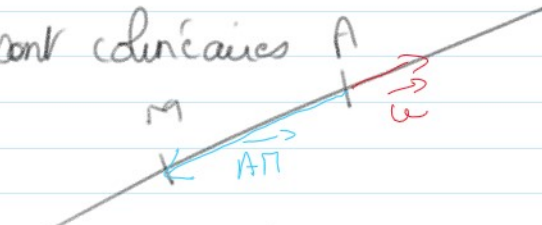
mercredi 13 mai 2020 11:24

Ex 85 page 315

$$A(0; 2; -1) \quad \vec{u} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$d_1 =$ droite passant par A, de ns. d \vec{u} .

$$\forall (x; y; z) \in d_1 \Leftrightarrow \vec{AM} \begin{pmatrix} x \\ y-2 \\ z+1 \end{pmatrix} \text{ et } \vec{u} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} \text{ sont colinéaires}$$

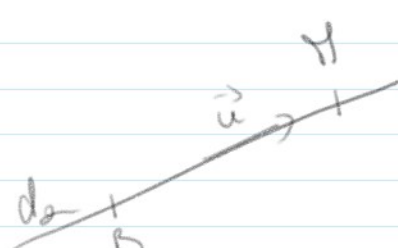


$$\Leftrightarrow \text{il existe un réel } t \text{ tel que } \vec{AM} = t \vec{u}$$

$$\Leftrightarrow \text{,, ,, } t \text{ tel que } \begin{cases} x = 2t \\ y - 2 = -1t \\ z + 1 = 3t \end{cases}$$

Syst. d'éq. paramétriques de (d_1) :

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



2) $d_2 \parallel d_1$ et $B \in d_2$.

\vec{u} dirige d_1 et $B(1; 0; -1)$ comme d_1 et d_2 sont parallèles, \vec{u} est ns. d de d_2 .

$$\forall (x; y; z) \in d_2 \Leftrightarrow \vec{BM} \begin{pmatrix} x-1 \\ y \\ z+1 \end{pmatrix} \text{ et } \vec{u} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix} \text{ sont colinéaires}$$

$$\Leftrightarrow \text{il existe un réel } t \text{ tel que } \vec{BM} = t \vec{u}$$

$$\Leftrightarrow \text{,, ,, } t \text{ tel que } \begin{cases} x - 1 = t \times 2 \\ y = t \times (-1) \\ z + 1 = t \times 3 \end{cases}$$

Syst d'éq. paramétriques:

$$\begin{cases} x = 1 + 2t \\ y = -t \\ z = -1 + 3t \end{cases} \quad t \text{ réel}$$

Est ce que le point C(-1; -1; -4) appartient il à d_2 ?

Est ce que le point $C(-1; -1; -4)$ appartient il à d_2 ?

$$\begin{cases} -1 \stackrel{?}{=} 1+2t \\ -1 \stackrel{?}{=} -t \\ -4 \stackrel{?}{=} -1+3t \end{cases}$$

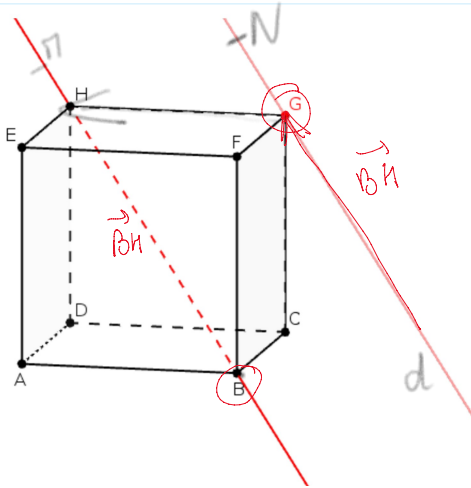
$$\Leftrightarrow \begin{cases} \frac{-2}{2} = -1 = t \\ -1 = t \\ x \end{cases}$$

impossible de trouver t

donc $C \notin d_2$

Exemple

Dans le cube $ABCDEFHH$, on considère le repère $(A; \vec{AB}; \vec{AD}; \vec{AE})$. Déterminer un système d'équations paramétriques de (BH) , puis de la parallèle d à (BH) passant par G .



$$B \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\vec{AB} = 1\vec{AB} + 0\vec{AD} + 0\vec{AE}$$

$$H \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{AH} = 0\vec{AB} + 1\vec{AD} + 1\vec{AE}$$

$\Pi(x, y, z)$ appartient à (BH)

équivalent à $B\Pi \begin{pmatrix} x-1 \\ y \\ z \end{pmatrix}$ et $\vec{BH} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ sont colinéaires

équivalent à il existe un réel t tq: $B\Pi = t\vec{BH}$

il existe un réel t
$$\begin{cases} x-1 = -t \\ y = t \\ z = t \end{cases}$$

Syst d'eq paramétriques de (BH)
$$\begin{cases} x = 1-t \\ y = t \\ z = t \end{cases}$$

avec $t \in \mathbb{R}$