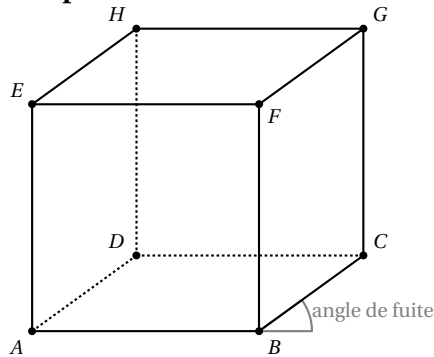


Comprendre la différence entre orthogonal et perpendiculaire

- 2 vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont orthogonaux \iff
- 2 droites $(AB) = \mathcal{D}(A; \vec{u})$ et $(CD) = \mathcal{D}(C; \vec{v})$ sont **orthogonales** \iff
- 2 droites sont **perpendiculaires** \iff elles sont orthogonales et sécantes.

exemple Dans un cube $ABCDEFGH$



les droites (AB) et (BC) sont perpendiculaires; mais les droites (AB) et (DH) sont orthogonales mais ne sont pas perpendiculaires.

- Une droite (\mathcal{D}) est orthogonale à un plan (\mathcal{P}) elle est orthogonale à toute droite du plan

Exemple Dans le cube $ABCDEFGH$ La droite (AE) est orthogonale aux plans $(ABC); (EFG)$

Remarque : Comment montrer qu'une droite est orthogonale à un plan?

Rep : Il suffit de montrer qu'elle est **orthogonale à deux droites sécante de ce plan**, alors elle serait orthogonale à toutes les droites de ce plan. une autre méthode sera dévoilé tout à l'heure.

Expression analytique du produit scalaire.

Dans la suite l'espace (\mathcal{E}) serait muni d'un repère orthonormé $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$

Si $\vec{u}(x, y, z)$ et $\vec{v}(x', y', z')$ alors $\vec{u} \cdot \vec{v} = xx' + yy' + zz'$

Exemple :

$\vec{u}(-3, 5, 7)$ et $\vec{v}(4, 13, -9)$ on a alors

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = (-3) \times 4 + 5 \times 13 + 7 \times (-9) = -12 + 65 - 63 = -10$$

Conséquences :

Si $A(x_A, y_A, z_A)$; $B(x_B, y_B, z_B)$ et $C(x_C, y_C, z_C)$ alors

$$\vec{AB} \cdot \vec{AC} = (x_B - x_A)(x_C - x_A) + (y_B - y_A)(y_C - y_A) + (z_B - z_A)(z_C - z_A)$$

et $\|\vec{AB}\| = AB = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2 + (z_B - z_A)^2}$

► Exercice 0.1

Calculer le produit $\vec{u} \cdot \vec{v}$; $\|\vec{u}\|$ et $\|\vec{v}\|$ dans les cas suivants :

1. $\vec{u}(-1; 2; 5)$ et $\vec{v}(3, -4, 7)$.
2. $\vec{u}(3, -2, -7)$ et $\vec{v}(2, -4, 2)$
3. $\vec{u}(4, 2, -9)$ et $\vec{v} = 3\vec{i} + 7\vec{k}$

► Exercice 0.2

Calculer le produit $\vec{AB} \cdot \vec{AC}$ et les distances $AB, AC; BC$ dans les cas suivants :

1. $A(-1, 3; 5)$; $B(3, -3, 1)$ et $C(2, 0, 3)$.
2. $A(0, 2, 5)$; $B(1, 1, 0)$ et $C(-2, 4, -3)$.

Théorème (Orthogonalité de deux vecteur).

Deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont orthogonaux si et seulement si leurs produit scalaire est nul. c'est-à dire :

$$\vec{u} \perp \vec{v} \iff \vec{u} \cdot \vec{v} = 0$$

► Exercice 0.3

Étudier l'orthogonalité des vecteurs \vec{u} et \vec{v} dans les cas suivants

- 1) $\vec{u}(-4, 6, 3); \vec{v}(5, 7, 4)$.
- 2) $\vec{u}(2, 7, 9); \vec{v}(-5, 4, -2)$

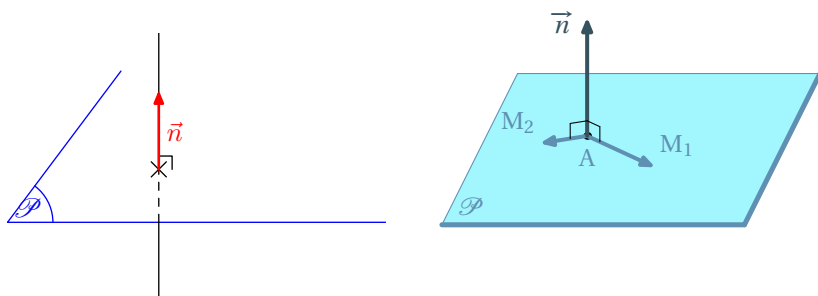
Étudier l'orthogonalité des droites (Δ) :
$$\begin{cases} x = 3 - 2t \\ y = 6 + 4t; t \in \mathbb{R} \text{ et } (AB) \text{ tels que } A\left(\frac{-1}{5}\right); B\left(\frac{2}{3}\right) \\ z = -1 + 3t \end{cases}$$

Définition (vecteur normale).

Soit \mathcal{P} un plan et \mathcal{D} une droite orthogonale à \mathcal{P} .
On dit qu'un vecteur \vec{u} est **normal** à \mathcal{P} si \vec{u} est un vecteur directeur de \mathcal{D} .

Remarque.

Un vecteur \vec{n} est normal à un plan \mathcal{P} s'il est orthogonal à deux vecteurs non colinéaires de \mathcal{P} .



Exemple :

Dans un cube $ABCDEFGH$; on a le vecteur

1. \vec{AB} est normale sur les plans (ADH) et (BCG) .
2. \vec{BF} est normale sur les plans
3. sont normaux sur le plan (ABF) .

Proposition.

Soit \vec{n} un vecteur non nul et A un point de l'espace. La plan \mathcal{P} passant par A et normal à \vec{n} est l'ensemble des points M de l'espace tels que $\vec{AM} \cdot \vec{n} = 0$.

Théorème.

— Tout plan \mathcal{P} de vecteur normal $\vec{n}(a, b, c)$, $a \neq 0$, $b \neq 0$, $c \neq 0$, admet pour équation cartésienne de la forme :

$$\mathcal{P} : ax + by + cz + d = 0.$$

— Réciproquement, l'ensemble des points $M(x, y, z)$ tels que $ax + by + cz + d = 0$, avec $a \neq 0$, $b \neq 0$ et $c \neq 0$, est un plan de vecteur normal $\vec{n}(a, b, c)$.

Exemple :

L'équation du plan \mathcal{P} qui passe par $I(-1, 5, 4)$ et de vecteur normale $\vec{n}(6, 8, -7)$ est
L'ensemble \mathcal{Q} d'équation : $4x - 2y - 3z - 9 = 0$ est le plan qui passe par
..... et de vecteur normale

Remarque.

- deux plans de l'espace sont parallèles si et seulement si leurs vecteurs normaux sont colinéaires ;
- deux plans de l'espace sont orthogonaux si et seulement si leurs vecteurs normaux sont orthogonaux.
- Un vecteur normale à un plan, est un vecteur directeur de toute droite lui orthogonale

Exemple :

Étudier la position relative des plans (\mathcal{P}) et (\mathcal{Q}) dans les cas suivants.

1. $(\mathcal{P}) : 2x - y + 2z - 7 = 0$ et $(\mathcal{Q}) : 2y + z + 13 = 0$
2. $(\mathcal{P}) : 2x + 2y - z - 7 = 0$ et $(\mathcal{Q}) : 6x + 6y - 3z + 103 = 0$

Exercice.

On considère le plan \mathcal{P} d'équation : $5x + y - z + 3 = 0$; la droite \mathcal{D} passant par $A(0, 1, 3)$ et de vecteur directeur $\vec{u}(1, 0, 3)$ et le point $B(5, 1, 2)$.

1. Montrer que \mathcal{P} et \mathcal{D} ne sont pas parallèles.
2. Déterminer les coordonnées de I leurs point commun.

3. déterminer les coordonnées de H la projection orthogonale de B sur \mathcal{P} .
4. Calculer la distance $d(B; \mathcal{P})$.

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

distance d'un point à un plan

Théorème.

Soit \mathcal{P} un plan d'équation cartésienne :

$$\mathcal{P} : ax + by + cz + d = 0$$

et soit $A(x_A, y_A, z_A)$ un point quelconque de l'espace.

La distance du point A au plan \mathcal{P} est :

$$d(A; \mathcal{P}) = \frac{|ax_A + by_A + cz_A + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

Exemple :

Calculer $d(A; \mathcal{P})$ dans les cas suivants :

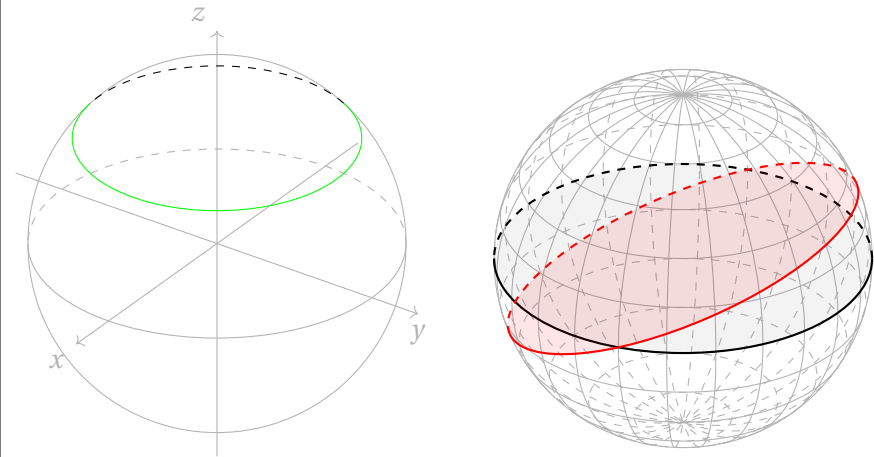
1. $\mathcal{P} : -2x + y + 2z + 8 = 0$ et $A(-2, 2, 3)$.
2. $\mathcal{P} : x + y + z - 6 = 0$ et $A(1, -1, 3)$.

SPHÈRE

Définition.

Étant donné un point Ω et un réel positif R .

La sphère de centre Ω et de rayon R est l'ensemble de tous les points M de l'espace qui vérifient $\Omega M = R$ on la note par $\mathcal{S}(\Omega, R)$



Équation d'une sphère

Théorème.

Dans un repère orthonormé, la sphère de centre $\Omega(a, b, c)$ et de rayon R est l'ensemble d'équation

$$(x - a)^2 + (y - b)^2 + (z - c)^2 = R^2 \quad (\text{équation réduite})$$

$$x^2 + y^2 + z^2 - 2ax - 2by - 2cz + (a^2 + b^2 + c^2 - R^2) = 0$$

Exemple :

1. L'équation de la sphère \mathcal{S} de centre $I(-1, 2, 3)$ et de rayon $R = 4$ est :

.....

2. L'équation de la sphère \mathcal{S} de centre $J(2, 0, -1)$ et qui passe par $A(4, 1, 0)$ est :
.....

Théorème.

Étant donné deux points A et B ; La sphère de diamètre $[A, B]$ est l'ensemble de tous les points M de l'espace qui vérifient

$$\overrightarrow{AM} \cdot \overrightarrow{BM} = 0$$

Elle a pour équation dans un repère orthonormé

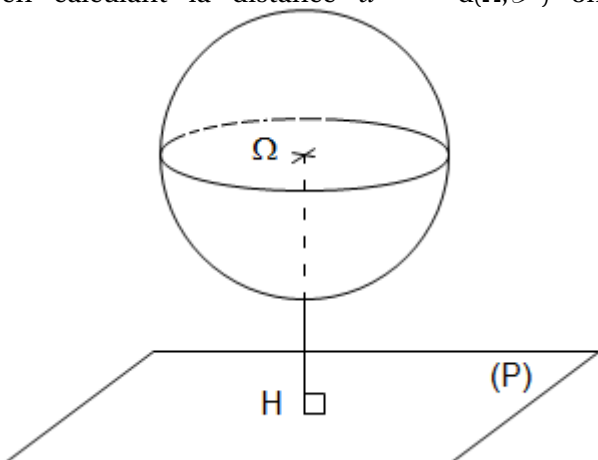
$$(x - x_A)(x - x_B) + (y - y_A)(y - y_B) + (z - z_A)(z - z_B) = 0$$

Exemple :

L'équation de la sphère \mathcal{S} de diamètre $[A, B]$ où $A(-3, 2, 5)$ et $B(1, -4, -1)$ est :
.....

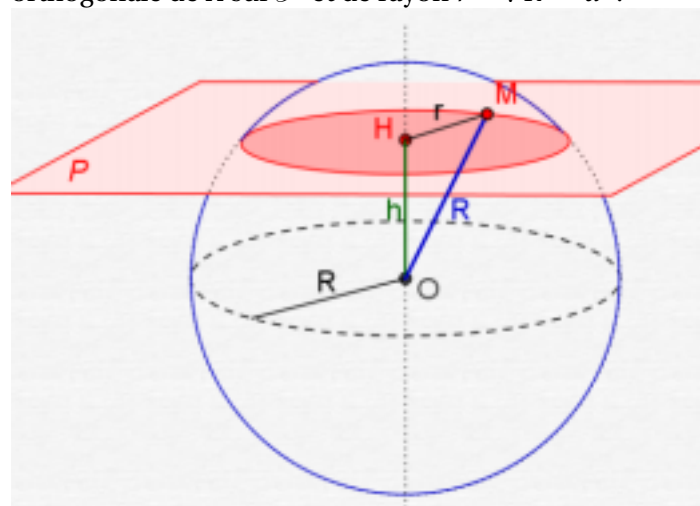
Position relative d'une sphère et d'un plan

Si \mathcal{S} est la sphère de centre $\Omega(a, b, c)$ et de rayon R et \mathcal{P} un plan, en calculant la distance $d = d(\Omega, \mathcal{P})$ on obtiens l'un des cas suivants :

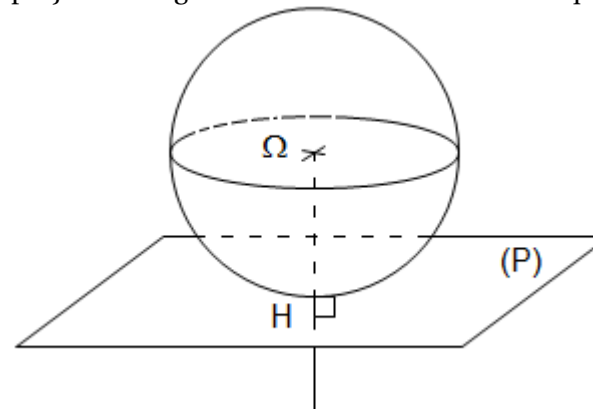


— $d > R$: Le plan \mathcal{P} et la sphère \mathcal{S} n'ont aucun point commun.

— $d < R$; Le plan \mathcal{P} coupe la sphère \mathcal{S} suivant un cercle \mathcal{C} de centre H le projeté orthogonal de Ω sur \mathcal{P} et de rayon $r = \sqrt{R^2 - d^2}$.



— $d = R$; Le plan \mathcal{P} et la sphère \mathcal{S} ont un unique point commun qui est H le projeté orthogonal de Ω sur \mathcal{P} . on dit alors que \mathcal{P} est tangent à \mathcal{S} en H .



► Exercice 0.4

On considère dans l'espace un cube de 3 cm de côté, noté $ABCDEFGH$ et représenté ci-dessous.

Soit I le barycentre des points pondérés $(E; 2)$ et $(F; 1)$, J celui de $(F; 1)$ et $(B; 2)$ et enfin K celui de $(G; 2)$ et $(C; 1)$.

On veut déterminer l'ensemble des points M équidistants de I, J et K . On note Δ cet ensemble.

1. Placer les points I, J et K sur la figure de l'annexe qui sera rendue avec la copie.

2. Soit Ω le point de Δ situé dans le plan (IJK). Que représente ce point pour le triangle IJK?

Pour la suite de l'exercice, on se place maintenant dans le repère orthonormal suivant : $(A; \frac{1}{3}\overrightarrow{AD}; \frac{1}{3}\overrightarrow{AB}; \frac{1}{3}\overrightarrow{AE})$.

3. Donner les coordonnées des points I, J et K.
4. Soit $P(2; 0; 0)$ et $Q(1; 3; 3)$ deux points que l'on placera sur la figure. Démontrer que la droite (PQ) est orthogonale au plan (IJK).
5. Soit M un point de l'espace de coordonnées $(x; y; z)$.
- Démontrer que M appartient à Δ si, et seulement si, le triplet $(x; y; z)$ est solution d'un système de deux équations linéaires que l'on écrira. Quelle est la nature de Δ ?
 - Vérifier que P et Q appartiennent à Δ . Tracer Δ sur la figure.
6. (a) Déterminer un vecteur normal au plan (IJK) et en déduire une équation cartésienne de ce plan.
- (b) Déterminer alors les coordonnées exactes de Ω .

► Exercice 0.5

Dans l'espace muni d'un RON $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ on considère l'ensemble \mathcal{S} défini par l'équation $x^2 + y^2 + z^2 - 4y + 2z + 2 = 0$.

- Montrer que \mathcal{S} est une sphère de centre $\Omega(0, 2, -1)$ et de centre $R = \sqrt{3}$.
- (a) Vérifier que le point $A(-1, 1, 0)$ appartient à \mathcal{S} .
- (b) Déterminer l'équation du plan \mathcal{P} tangent à \mathcal{S} en A.
- (a) Déterminer l'équation du plan \mathcal{Q} qui passe par le point $B(1, 3, -2)$ et de vecteur normal $\vec{n}(1, 1, 1)$.
- (b) Montrer que le plan \mathcal{Q} coupe la sphère \mathcal{S} suivant un cercle \mathcal{C} .
- (c) Déterminer le centre et le rayon du cercle \mathcal{C} .