

Géométrie dans l'espace

Spécialité Maths

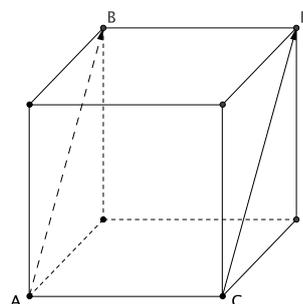
Année 2020-2021

I Calcul vectoriel dans l'espace

Définition (Vecteurs de l'espace)

On étend à l'espace la notion de vecteur vue en géométrie plane :

Deux vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{CD} sont égaux si et seulement si le quadrilatère ABDC est un parallélogramme éventuellement aplati.



Remarques :

- Pour tout point A et tout vecteur \vec{u} , il existe un unique point M tel que $\vec{u} = \overrightarrow{AM}$.
- Un vecteur \overrightarrow{AB} est caractérisé par sa direction : celle de la droite (AB), son sens : de A vers B et sa norme que l'on note $\|\overrightarrow{AB}\| = AB$.
- La somme de deux vecteurs se définit comme dans le plan avec en particulier la relation de Chasles : $\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC} = \overrightarrow{AC}$ et la règle du parallélogramme.
- Le produit par un nombre réel est définie par $k \times \vec{u}$ est le vecteur dont :
 - * la direction est celle de \vec{u} ,
 - * le sens est celui de \vec{u} si $k > 0$ et le sens inverse sinon
 - * et pour la norme, on a $\|k \times \vec{u}\| = |k| \times \|\vec{u}\|$.
- La notion de vecteurs colinéaires est la même que pour le plan (\vec{u} et \vec{v} sont colinéaires si et seulement si ils ont même direction c'est à dire si il existe un réel k tel que $\vec{u} = k \times \vec{v}$) et elle est reliée de la même façon à l'alignement (A, B et C alignés si et seulement si \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{AC} sont colinéaires) et au parallélisme (les droites (AB) et (CD) sont parallèles si et seulement si \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{CD} sont colinéaires).

Propriété (Propriétés algébriques de la somme et du produit par un réel)

Quels que soient les vecteurs \vec{u} , \vec{v} et quels que soient les réels k et k' on a toujours :

1. $(k + k')\vec{u} = k\vec{u} + k'\vec{u}$,
2. $k(\vec{u} + \vec{v}) = k\vec{u} + k\vec{v}$.

Preuve : Admis

□

Remarque : Attention! $3\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{BC}$ n'est pas égal à $3\overrightarrow{AC}$

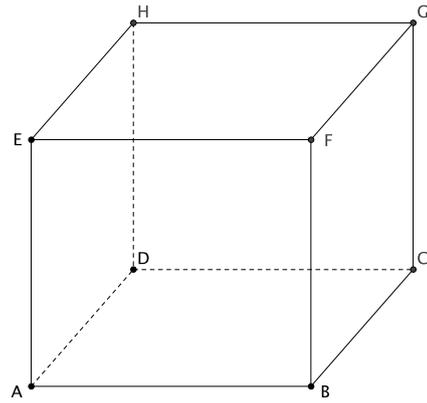
Exercice 1 :

Construire les points M, N et P tels que :

$$\vec{AM} = \vec{AE} + \frac{1}{2}\vec{AB} + \frac{1}{2}\vec{FG}$$

$$\vec{AN} = \frac{1}{2}\vec{AE} + \vec{EH} + \frac{3}{2}\vec{HG}$$

$$\vec{BP} = -\vec{DC} + \frac{3}{2}\vec{EG}$$



Entraînement 1 

Reproduire la figure de l'exercice précédent et construire les points M, N et P tels que :

$$\vec{AM} = \vec{AB} + \frac{1}{2}\vec{AC}$$

$$\vec{AN} = \vec{BC} + \vec{EF} + \frac{1}{2}\vec{HB}$$

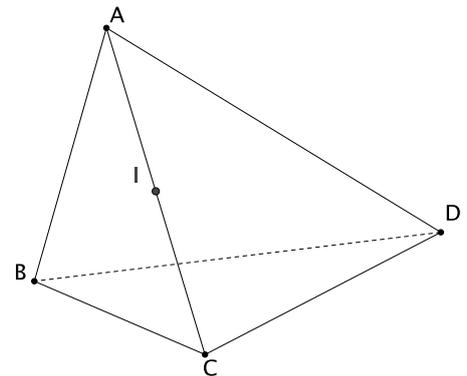
$$\vec{BP} = -\vec{FB} + \frac{1}{2}\vec{CH}$$

Exercice 2

On considère un tétraèdre ABCD et on place le point I milieu de [AC].

1. Construire les points J et K respectivement tels que $\vec{AJ} = \frac{1}{3}\vec{AD}$ et $\vec{DK} = -\frac{1}{3}\vec{AD}$
2. Démontrer que (IJ) et (CK) sont parallèles.

Indication : exprimer \vec{IJ} et \vec{BK} chacun en fonction de \vec{CA} et \vec{AD}



Entraînement 2 

On reprend la figure de l'exercice précédent.

1. Construire les points J et K respectivement tels que $\vec{AJ} = \frac{1}{3}\vec{AD}$ et $\vec{CK} = -\vec{CD}$
2. Démontrer que K, I et J sont alignés.

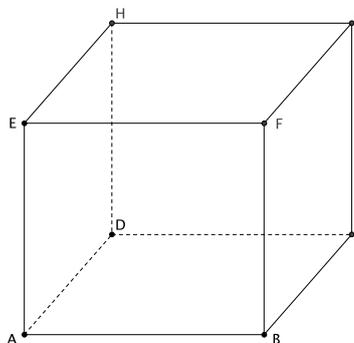
Définition (Vecteurs coplanaires)

On dit que des vecteurs sont coplanaires lorsque l'on peut tracer des représentants de chacun d'eux à partir d'un même point en restant dans un unique plan contenant ce point.

Remarques : Le résultat est indépendant du point choisi. Deux vecteurs sont toujours coplanaires.

Exercice 4 :

Donner des vecteurs coplanaires dans le cube.

**Propriété** (Caractérisation des triplets de vecteurs coplanaires)

1. Trois vecteurs \vec{u} , \vec{v} et \vec{w} sont coplanaires si, et seulement si, il existe trois réels a , b et c , non tous nuls, tels que $a\vec{u} + b\vec{v} + c\vec{w} = \vec{0}$.
2. Trois vecteurs \vec{u} , \vec{v} et \vec{w} ne sont pas coplanaires si, et seulement si, l'égalité $a\vec{u} + b\vec{v} + c\vec{w} = \vec{0}$ n'est vraie que pour $a = b = c = 0$.

Preuve : Admis. □

Exercice 5

On reprend la figure de l'exercice précédent. On note I le milieu de [HF].

Montrer que \vec{AC} , \vec{AG} et \vec{AI} sont coplanaires.

Entraînement 3 

On reprend la figure de l'exercice 4. On note I et J les milieux respectifs de [DC] et [CB].
Montrer que \vec{IJ} , \vec{AE} et \vec{FD} sont coplanaires.

Propriété (Équation paramétrique d'un plan)

Soient A un point de l'espace et deux vecteurs **non colinéaires** \vec{u} et \vec{v} donnés.

L'ensemble des points M tels que $\overrightarrow{AM} = x\vec{u} + y\vec{v}$ avec x et y des réels quelconques est un plan \mathcal{P} passant par A.

Remarques :

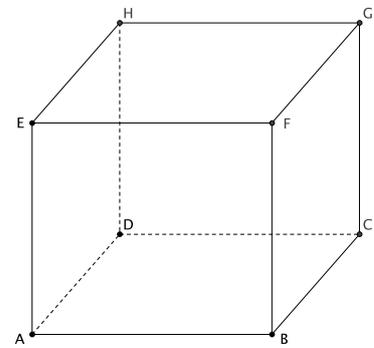
- On dit qu'un vecteur de la forme $x\vec{u} + y\vec{v}$ avec x et y des réels quelconques que c'est une combinaison linéaire des vecteurs \vec{u} et \vec{v} .
- L'ensemble des vecteurs de la forme $x\vec{u} + y\vec{v}$ avec x et y des réels quelconques s'appelle la **direction** du plan \mathcal{P} , c'est aussi l'ensemble des vecteurs \overrightarrow{MP} où M et P sont deux points quelconques du plan \mathcal{P} .
- Pour A, B et C trois points non alignés, le plan (ABC) est l'ensemble des points M tels que $\overrightarrow{AM} = x\overrightarrow{AB} + y\overrightarrow{AC}$ avec x et y des réels quelconques.

Exercice 6

1. Placer les milieux I de [AB] et J de [AD]
2. Construire les point K et L tels que :

$$\overrightarrow{EK} = \frac{2}{3}\overrightarrow{EF} \quad \text{et} \quad \overrightarrow{EL} = \frac{1}{3}\overrightarrow{EG}$$

3. Exprimer \overrightarrow{IJ} , \overrightarrow{IK} et \overrightarrow{IL} chacun comme combinaisons linéaires de \overrightarrow{AB} , \overrightarrow{AD} et \overrightarrow{AE}
4. Calculer $2\overrightarrow{IJ} + 3\overrightarrow{IK}$.
5. Que peut-on en déduire pour les vecteurs \overrightarrow{IJ} , \overrightarrow{IK} et \overrightarrow{IL} et ensuite pour les points I, J, K et L?



III Positions relatives des droites et des plans dans l'espace

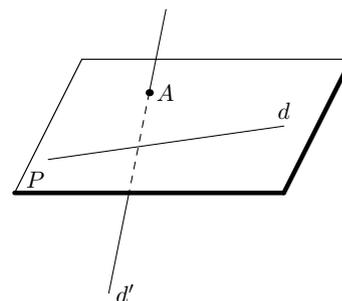
Propriété (Positions relatives de deux droites)

Soient d et d' deux droites de l'espace.

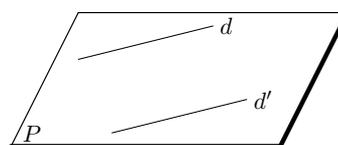
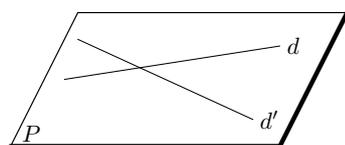
Il n'y a que deux possibilités :

– Il n'existe aucun plan contenant ces deux droites, elles sont dites non coplanaires.

Tout plan P contenant d ne rencontre alors d' qu'en un point au plus.



– Il existe un plan P contenant ces deux droites, elles sont alors dites coplanaires. Les droites d et d' sont alors sécantes ou parallèles (éventuellement confondues).



Remarques :

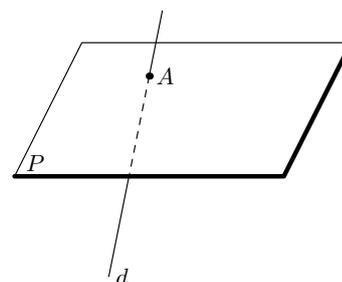
- dans l'espace deux droites peuvent n'avoir aucun point en commun sans être parallèles pour autant,
- deux droites strictement parallèles définissent un plan.

Propriété (Positions relatives d'une droite et d'un plan)

Soient d une droite de vecteur directeur \vec{u} et P un plan de l'espace dont la direction est engendrée par \vec{v} et \vec{w} .

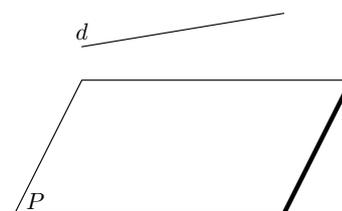
Si \vec{u} , \vec{v} et \vec{w} ne sont pas coplanaires :

– La droite d et le plan P n'ont qu'un unique point A en commun, ils sont dits sécants.

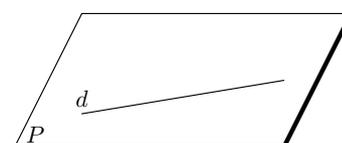


Si \vec{u} , \vec{v} et \vec{w} sont coplanaires on a alors deux possibilités :

– La droite d et le plan P n'ont aucun point en commun, on dit alors que la droite d est strictement parallèle au plan P .



– La droite d est incluse dans le plan P .

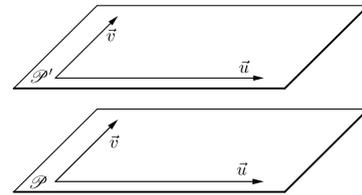


Remarques :

- on déduit du premier point que si deux plans distincts P et Q ont deux points communs A et B alors ils sont sécants suivant la droite (AB) ,
- dans les deux derniers cas on dit que P et Q sont parallèles.

Propriété

Deux plans \mathcal{P} et \mathcal{P}' sont parallèles si et seulement si deux vecteurs non colinéaires du plan \mathcal{P} sont respectivement égaux à deux vecteurs du plan \mathcal{P}' .

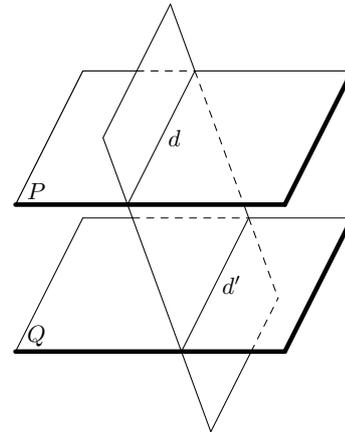


Preuve : Admis

Propriété (Section de plans parallèles)

Soient P et Q deux plans parallèles.

Tout plan qui coupe P coupe aussi Q et les deux droites d'intersections sont parallèles.



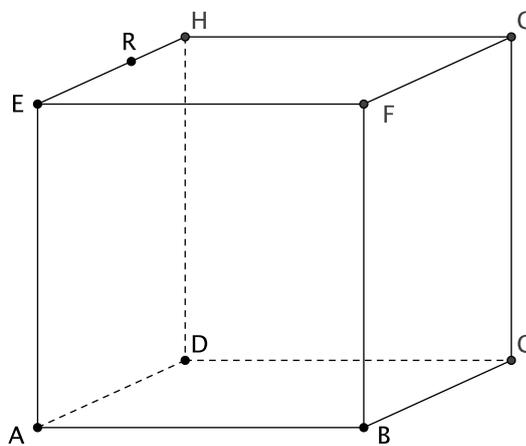
Preuve : Admis

Remarque : on admet aussi sans démonstration que si deux plans sont parallèles, toute droite qui coupe l'un coupe aussi l'autre.

Exercice 8

On considère le cube $ABCDEFGH$ et on marque un point R de $[EH]$.

Déterminer et construire la section du cube par le plan P passant par R et parallèle à (AFH) .



IV Bases et repères de l'espace

Propriété-Définition (Base des vecteurs de l'espace)

Soient \vec{i} , \vec{j} et \vec{k} trois vecteurs non coplanaires de l'espace.

Pour tout vecteur \vec{v} de l'espace il existe un unique triplet (x, y, z) de réels tels que

$$\vec{v} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}.$$

On dit que le triplet $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ est une base des vecteurs de l'espace et le triplet (x, y, z) forme les coordonnées du vecteur \vec{v} .

Preuve :

Remarques :

1. On définit alors un repère de l'espace en ajoutant un point O pris comme origine ; c'est un quadruplet $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ où $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ est une base des vecteurs de l'espace.
2. Le point O étant fixé, à tout point M de l'espace est associé un unique vecteur \overrightarrow{OM} , les coordonnées du vecteur \overrightarrow{OM} sont alors celle¹ du point M.

1. La nouvelle coordonnée s'appelle la *cote*.

- Les formules usuelles de la géométrie analytique du plan s'étendent à l'espace en ajoutant à chaque fois un troisième terme, c'est en particulier le cas pour les coordonnées d'un vecteur \overrightarrow{AB} , de la somme de deux vecteurs, du produit d'un vecteur par un scalaire et du milieu d'un segment.
- Le repère ou la base sont orthonormés si les vecteurs \vec{i} , \vec{j} et \vec{k} sont tous de norme égale à 1 et deux à deux orthogonaux. La formule usuelle de la distance dans le plan se généralise alors sous la forme :

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

Propriété (Représentation paramétrique d'une droite de l'espace)

Soit A un point donné de l'espace et \vec{u} un vecteur non nul.

L'ensemble des points M de l'espace pour lesquels il existe un nombre t dans \mathbb{R} tel que $\overrightarrow{AM} = t\vec{u}$ est la droite (\mathcal{D}) passant par A et admettant \vec{u} comme vecteur directeur.

$$M \in (\mathcal{D}) \iff \exists t \in \mathbb{R}, \overrightarrow{AM} = t\vec{u}$$

Pour $\vec{u} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ et $A(x_A, y_A, z_A)$ on a ainsi la représentation paramétrique de (\mathcal{D}) :

$$\begin{cases} x = x_A + at \\ y = y_A + bt \\ z = z_A + ct \end{cases} \quad (t \in \mathbb{R})$$

Remarques :

- Il n'y a pas unicité de A ni de \vec{u} ici donc **pas « d'identification » SVP!!**
- Le quantificateur existentiel est sous-entendu dans cette écriture qu'il faut comprendre sous la forme « M(x, y, z) est sur la droite si et seulement si il existe un $t \in \mathbb{R}$ tel que ... ».

Exercice 9 :

Donner une équation paramétrique de (BH)
dans $(A, \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AD}, \overrightarrow{AE})$.

