

Exercice 1

L'espace est rapporté à un repère orthonormé $(O; i, j, k)$. On considère les points $A(1; -2; -1)$ et $B(3; -5; -2)$.

1. Droite (d_1)

a) Montrer la représentation paramétrique de (d_1)

La droite (d_1) passe par le point $A(1; -2; -1)$ et est dirigée par le vecteur $\overrightarrow{AB}$.

$$\overrightarrow{AB} = \begin{pmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \\ z_B - z_A \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 - 1 \\ -5 - (-2) \\ -2 - (-1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ -1 \end{pmatrix}$$

Un point $M(x; y; z)$ appartient à la droite (d_1) si et seulement si $\overrightarrow{AM} = k\overrightarrow{AB}$ pour un réel k .

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

En posant $k = t$, on retrouve bien la représentation paramétrique donnée : $\begin{cases} x = 1 + 2t \\ y = -2 - 3t \\ z = -1 - t \end{cases}, \quad t \in \mathbb{R}.$

b) Le point $C(-2; 2,5; 1)$ appartient-il à (d_1) ?

Le point C appartient à (d_1) s'il existe un réel t tel que ses coordonnées vérifient le système :

$$\begin{cases} -2 = 1 + 2t & (L1) \\ 2,5 = -2 - 3t & (L2) \\ 1 = -1 - t & (L3) \end{cases}$$

De (L1) : $2t = -2 - 1 = -3 \implies t = -3/2 = -1,5$. Vérifions dans (L2) : $-2 - 3t = -2 - 3(-1,5) = -2 + 4,5 = 2,5$. L'équation (L2) est vérifiée. Vérifions dans (L3) : $-1 - t = -1 - (-1,5) = -1 + 1,5 = 0,5$. Or, la coordonnée z de C est 1. Puisque $0,5 \neq 1$, l'équation (L3) n'est pas vérifiée. Il n'existe pas de valeur unique de t pour laquelle les coordonnées de C vérifient le système.

Conclusion : Le point C n'appartient pas à la droite (d_1) .

2. Intersection des droites (d_1) et (d_2)

$$\text{Représentation de } (d_1) : \begin{cases} x = 1 + 2t \\ y = -2 - 3t \\ z = -1 - t \end{cases}, \quad t \in \mathbb{R}.$$

Représentation de (d_2) :

$$\begin{cases} x = r \\ y = 7 - 3r \\ z = -8 + r \end{cases}, r \in \mathbb{R}.$$

Un point $E(x; y; z)$ appartient à l'intersection de (d_1) et (d_2) si ses coordonnées vérifient les deux systèmes simultanément. On cherche donc $t, r \in \mathbb{R}$ tels que :

$$\begin{cases} 1 + 2t = r & (E1) \\ -2 - 3t = 7 - 3r & (E2) \\ -1 - t = -8 + r & (E3) \end{cases}$$

Substituons r de (E1) dans (E2) : $-2 - 3t = 7 - 3(1 + 2t)$ $-2 - 3t = 7 - 3 - 6t$ $-2 - 3t = 4 - 6t$ $-2 - 3t - 4 + 6t = 0$ $-6t + 3t - 6 = -3t \Rightarrow t = 2$. Calculons r en utilisant (E1) : $r = 1 + 2t = 1 + 2(2) = 5$. Vérifions si ces valeurs ($t = 2, r = 5$) satisfont l'équation (E3) : Membre de gauche : $-1 - t = -1 - 2 = -3$. Membre de droite : $-8 + r = -8 + 5 = -3$. L'équation (E3) est vérifiée. Le système admet une solution unique ($t = 2, r = 5$). Les droites sont sécantes. Calculons les coordonnées du point d'intersection E en utilisant $t = 2$ dans le système de (d_1) : $x_E = 1 + 2(2) = 5$ $y_E = -2 - 3(2) = -2 - 6 = -8$ $z_E = -1 - (2) = -3$

Conclusion : Les coordonnées du point d'intersection E sont $E(5; -8; -3)$.

3. Coplanarité des droites (d_1) et (d_3)

Représentation de (d_1) :

$$\begin{cases} x = 1 + 2t \\ y = -2 - 3t \\ z = -1 - t \end{cases}, t \in \mathbb{R}. \text{ Vecteur directeur } \vec{u} = \overrightarrow{AB} = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Représentation de (d_3) :

$$\begin{cases} x = 2 - s \\ y = -1 + 2s \\ z = -s \end{cases}, s \in \mathbb{R}. \text{ Vecteur directeur } \vec{w} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Étape 1 : Parallélisme

Les vecteurs $\vec{u}$ et $\vec{w}$ sont-ils colinéaires? Cherchons k tel que $\vec{w} = k\vec{u}$. $\begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} = k \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ -1 \end{pmatrix} \Rightarrow$

$$\begin{cases} -1 = 2k \Rightarrow k = -1/2 \\ 2 = -3k \Rightarrow k = -2/3 \\ -1 = -k \Rightarrow k = 1 \end{cases}.$$

Les valeurs de k sont différentes. Les vecteurs ne sont pas colinéaires. Les droites ne sont pas parallèles.

Étape 2 : Intersection

Cherchons s'il existe $t, s \in \mathbb{R}$ tels que :

$$\begin{cases} 1 + 2t = 2 - s & (E1) \\ -2 - 3t = -1 + 2s & (E2) \\ -1 - t = -s & (E3) \end{cases}$$

De (E3) : $s = 1 + t$. Substituons s dans (E1) : $1 + 2t = 2 - (1 + t)$ $1 + 2t = 2 - 1 - t$ $1 + 2t = 1 - t$ $3t = 0 \implies t = 0$. Calculons s : $s = 1 + t = 1 + 0 = 1$. Vérifions si $(t = 0, s = 1)$ satisfait l'équation (E2) : Membre de gauche : $-2 - 3t = -2 - 3(0) = -2$. Membre de droite : $-1 + 2s = -1 + 2(1) = -1 + 2 = 1$. Comme $-2 \neq 1$, l'équation (E2) n'est pas vérifiée. Le système n'a pas de solution. Les droites ne sont pas sécantes.

Conclusion : Les droites (d_1) et (d_3) ne sont ni parallèles ni sécantes, elles sont donc non coplanaires.

4. Intersection de (d_1) avec le plan P

Le plan $(O; i; j)$ est le plan d'équation $z = 0$. Un plan P parallèle au plan d'équation $z = 0$ a une équation de la forme $z = k$. Le plan P passe par le point $F(0; 0; 4)$. Ses coordonnées doivent vérifier l'équation $z = k$. $4 = k$. Donc, une équation cartésienne du plan P est $z = 4$. On cherche le point d'intersection de la droite (d_1) et du plan P . Les coordonnées (x, y, z) du point d'intersection doivent vérifier le système paramétrique de (d_1) et l'équation du plan P .

$$\begin{cases} x = 1 + 2t \\ y = -2 - 3t \\ z = -1 - t \\ z = 4 \end{cases}$$

En utilisant les deux dernières équations : $-1 - t = 4 \implies -t = 5 \implies t = -5$. Il existe une unique valeur de t , donc un unique point d'intersection. Calculons ses coordonnées en remplaçant t par -5 dans les équations de (d_1) : $x = 1 + 2(-5) = 1 - 10 = -9$. $y = -2 - 3(-5) = -2 + 15 = 13$. $z = -1 - (-5) = -1 + 5 = 4$ (ce qui est cohérent avec l'équation du plan).

Conclusion : Le point d'intersection de (d_1) et P a pour coordonnées $(-9; 13; 4)$.

Exercice 2

L'espace est rapporté à un repère orthonormé $(O; i, j, k)$. On considère les points $A(1; 2; -1)$, $B(2; -1; 1)$, $C(2; -1; 3)$ et $D(3; -1; 1)$. Les représentations paramétriques des droites d et d' sont données.

$$\text{Droite } d : \begin{cases} x = t + 1 \\ y = -3t - 2 \\ z = 2t + 4 \end{cases}, t \in \mathbb{R} \quad \text{et} \quad \text{Droite } d' : \begin{cases} x = 2 + t' \\ y = 1 - t' \\ z = 1 + 4t' \end{cases}, t' \in \mathbb{R}$$

1. Affirmation : Les droites d et (AB) sont parallèles.

Un vecteur directeur $\vec{u}$ de la droite d a pour coordonnées $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix}$.

Un vecteur directeur de la droite (AB) est le vecteur $\overrightarrow{AB}$.

$$\overrightarrow{AB} = \begin{pmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \\ z_B - z_A \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 - 1 \\ -1 - 2 \\ 1 - (-1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Les vecteurs directeurs $\vec{u}$ et $\overrightarrow{AB}$ sont égaux, donc colinéaires ($\vec{u} = 1 \times \overrightarrow{AB}$). Par conséquent, les droites d et (AB) sont parallèles.

Conclusion : L'affirmation 1 est VRAIE.

2. **Affirmation : La droite d' est parallèle au plan (ABC) .**

Un vecteur directeur $\vec{v}$ de la droite d' est $\vec{v} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix}$.

Le plan (ABC) est dirigé par les vecteurs $\overrightarrow{AB} = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix}$ et $\overrightarrow{AC}$. Calculons $\overrightarrow{AC}$:

$$\overrightarrow{AC} = \begin{pmatrix} x_C - x_A \\ y_C - y_A \\ z_C - z_A \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 - 1 \\ -1 - 2 \\ 3 - (-1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Vérifions si $\overrightarrow{AB}$ et $\overrightarrow{AC}$ sont colinéaires : existe-t-il k tel que $\overrightarrow{AC} = k\overrightarrow{AB}$? $\begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 4 \end{pmatrix} = k \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix} \Rightarrow$

$$\begin{cases} 1 = k \times 1 \Rightarrow k = 1 \\ -3 = k \times (-3) \Rightarrow k = 1 \\ 4 = k \times 2 \Rightarrow k = 2 \end{cases}$$
 Incohérence ($k = 1$ et $k = 2$). Les vecteurs ne sont pas colinéaires et définissent bien le plan (ABC) .

La droite d' est parallèle au plan (ABC) si $\vec{v}$ est une combinaison linéaire de $\overrightarrow{AB}$ et $\overrightarrow{AC}$. On cherche $a, b \in \mathbb{R}$ tels que $\vec{v} = a\overrightarrow{AB} + b\overrightarrow{AC}$.

$$\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 4 \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 4 \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} a + b = 1 & (L1) \\ -3a - 3b = -1 & (L2) \\ 2a + 4b = 4 & (L3) \end{cases}$$

De (L1), $a + b = 1$. Multiplions par -3 : $-3a - 3b = -3$. Or, l'équation (L2) est $-3a - 3b = -1$. Comme $-3 \neq -1$, le système est impossible. Il n'existe pas de réels a et b . Le vecteur $\vec{v}$ n'est pas coplanaire aux vecteurs $\overrightarrow{AB}$ et $\overrightarrow{AC}$. La droite d' n'est pas parallèle au plan (ABC) .

Conclusion : L'affirmation 2 est FAUSSE.

3. **Affirmation : D appartient à la droite d' .**

Le point $D(3; -1; 1)$ appartient à d' s'il existe $t' \in \mathbb{R}$ tel que :

$$\begin{cases} 3 = 2 + t' \\ -1 = 1 - t' \\ 1 = 1 + 4t' \end{cases}$$

La première équation donne $t' = 3 - 2 = 1$. Vérifions dans la deuxième : $1 - t' = 1 - 1 = 0$. Or l'ordonnée de D est -1 . Comme $0 \neq -1$, la deuxième équation n'est pas vérifiée. Il n'existe pas de tel t' .

Conclusion : L'affirmation 3 est FAUSSE.

4. **Affirmation :** $(A; \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC}, \overrightarrow{AD})$ est un repère de l'espace.

Cela revient à vérifier que les vecteurs $\overrightarrow{AB}$, $\overrightarrow{AC}$ et $\overrightarrow{AD}$ ne sont pas coplanaires. On a $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix}$ et

$\overrightarrow{AC} \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 4 \end{pmatrix}$. Calculons $\overrightarrow{AD}$:

$$\overrightarrow{AD} = \begin{pmatrix} x_D - x_A \\ y_D - y_A \\ z_D - z_A \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 - 1 \\ -1 - 2 \\ 1 - (-1) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Les vecteurs sont coplanaires s'il existe $a, b \in \mathbb{R}$ tels que $\overrightarrow{AD} = a\overrightarrow{AB} + b\overrightarrow{AC}$.

$$\begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix} = a \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 4 \end{pmatrix} \iff \begin{cases} a + b = 2 & (L1) \\ -3a - 3b = -3 & (L2) \\ 2a + 4b = 2 & (L3) \end{cases}$$

De (L1), $a + b = 2$. L'équation (L2) s'écrit $-3(a + b) = -3$. En remplaçant $a + b$ par 2, on obtient $-3(2) = -3$, soit $-6 = -3$. C'est impossible. Le système n'a pas de solution. Les vecteurs ne sont pas coplanaires.

Conclusion : L'affirmation 4 est VRAIE.

5. **Affirmation :** Les droites d et (AD) sont coplanaires.

Deux droites sont coplanaires si elles sont parallèles ou sécantes. Vecteur directeur de d : $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix}$.

Vecteur directeur de (AD) : $\overrightarrow{AD} \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix}$. Parallélisme : Vérifions si $\vec{u}$ et $\overrightarrow{AD}$ sont colinéaires. Cher-

chons k tel que $\overrightarrow{AD} = k\vec{u}$. $\begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix} = k \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix} \implies \begin{cases} 2 = k \times 1 \implies k = 2 \\ -3 = k \times (-3) \implies k = 1 \\ 2 = k \times 2 \implies k = 1 \end{cases}$. Incohé-

rence ($k = 2$ et $k = 1$). Les vecteurs ne sont pas colinéaires, les droites ne sont pas parallèles.

Intersection : Cherchons s'il existe $t, k \in \mathbb{R}$ tels que : Représentation de d : $M(t+1; -3t-2; 2t+4)$.

Représentation de (AD) : $N(1+2k; 2-3k; -1+2k)$. On résout :

$$\begin{cases} t+1 = 1+2k & (E1) \\ -3t-2 = 2-3k & (E2) \\ 2t+4 = -1+2k & (E3) \end{cases}$$

De (E1) : $t = 2k$. Substituons dans (E2) : $-3(2k) - 2 = 2 - 3k \implies -6k - 2 = 2 - 3k \implies -4 = 3k \implies k = -4/3$. Alors $t = 2k = -8/3$. Vérifions dans (E3) : Membre de gauche : $2t+4 = 2(-8/3) + 4 = -16/3 + 12/3 = -4/3$. Membre de droite : $-1+2k = -1+2(-4/3) = -1-8/3 = -3/3-8/3 = -11/3$. Puisque $-4/3 \neq -11/3$, l'équation (E3) n'est pas satisfaite. Le système n'a pas de solution. Les droites ne sont pas sécantes.

Les droites d et (AD) ne sont ni parallèles ni sécantes, elles ne sont donc pas coplanaires.

Conclusion : L'affirmation 5 est FAUSSE.