

Niveau : Deuxième Bac
sciences PC /SVT /STE



Résumé

GEOMETRIE DANS L'ESPACE

Plan de chapitre 11 : GEOMETRIE DANS L'ESPACE

- Cours détaillé
- **Résumé de cours**
- Série d'exercices
- Correction détaillée des exercices

Collection CAM – Compte Personnel

   **Prof El Moumen**

 **06 66 73 83 49**

 **Prof El Moumen**

Collection CAM – Compte Professionnel

   **Centre El Moumen**

 **06 66 73 83 49**

<https://www.elmoumen.academy>

$(\vec{0}, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ un repère orthonormé de l'espace
Condition de colinéarité de deux vecteurs

 Soient $\vec{U}(x; y; z)$ et $\vec{V}(x'; y'; z')$ deux vecteurs

 \vec{U} et \vec{V} sont **colinéaires** si ; $\exists \alpha \in \mathbb{R} : \vec{U} = \alpha \vec{V}$
 \vec{U} et \vec{V} sont colinéaires si $\Delta_x = \Delta_y = \Delta_z = 0$

$$\Delta_x = \begin{vmatrix} y & y' \\ z & z' \end{vmatrix}; \Delta_y = \begin{vmatrix} x & x' \\ z & z' \end{vmatrix} \text{ et } \Delta_z = \begin{vmatrix} x & x' \\ y & y' \end{vmatrix}$$

Vecteurs coplanaires
 $\vec{U}(x; y; z)$; $\vec{V}(x'; y'; z')$ et $\vec{W}(x''; y''; z'')$ Les

 vecteurs \vec{U} ; \vec{V} et \vec{W} sont coplanaires

 ssi $\exists (\alpha; \beta) \in \mathbb{R}^2 : \vec{W} = \alpha \vec{U} + \beta \vec{V}$
 \vec{U} ; \vec{V} et \vec{W} sont **coplanaires**

 ssi $\det(\vec{U}; \vec{V}; \vec{W}) = 0$

$$\det(\vec{u}; \vec{v}; \vec{w}) = \begin{vmatrix} x & x' & x'' \\ y & y' & y'' \\ z & z' & z'' \end{vmatrix} = x \begin{vmatrix} y' & y'' \\ z' & z'' \end{vmatrix} - y \begin{vmatrix} x' & x'' \\ z' & z'' \end{vmatrix} + z \begin{vmatrix} x' & x'' \\ y' & y'' \end{vmatrix}$$

Norme d'un vecteur et distance entre deux points $A(x_A; y_A; z_A)$ et $B(x_B; y_B; z_B)$

 Soit $\vec{U}(x; y; z)$ un vecteur dans l'espace:

$$\|\vec{U}\| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

 $\vec{AB}(x_B - x_A; y_B - y_A; z_B - z_A)$

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

 Coordonnées de I le milieu de $[AB]$ est ;

$$I \left(\frac{x_A + x_B}{2}; \frac{y_A + y_B}{2}; \frac{z_A + z_B}{2} \right)$$

Formule trigonométrique du produit scalaire

 Soient \vec{U} et \vec{V} deux vecteurs non nuls dans

 l'espace donc : $\vec{U} = \vec{AB}$ et $\vec{V} = \vec{AC}$

 Le produit scalaire de \vec{U} et \vec{V} dans l'espace est

 le nombre réel noté $\vec{U} \cdot \vec{V}$ et définit par :

$$\vec{U} \cdot \vec{V} = \vec{AB} \cdot \vec{AC} = AB \times AC \times \cos(\widehat{AB; AC})$$

$$\vec{U} \cdot \vec{V} = \|\vec{U}\| \times \|\vec{V}\| \times \cos(\widehat{\vec{U}; \vec{V}})$$

Formule analytique de produit scalaire

 Soient $\vec{U}(x; y; z)$ et $\vec{V}(x'; y'; z')$ on a :

$$\vec{U} \cdot \vec{V} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = xx' + yy' + zz'$$

$$\vec{U} \perp \vec{V} \Leftrightarrow \vec{U} \cdot \vec{V} = 0$$

DROITE DANS L'ESPACE

 Soit (D) la droite qui passant par le point

 $A(x_A; y_A; z_A)$ et de vecteur directeur

 $\vec{U}(a; b; c)$

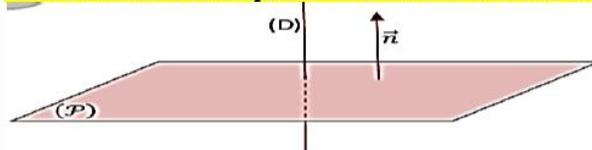
 Une représentation paramétrique de (D)

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

Position relative de deux droites
 (D) une droite de vecteur directeur \vec{U} et

 (D') une droite de vecteur directeur \vec{V}
 $(D) // (D')$ ssi \vec{U} et \vec{V} sont colinéaire

 $(D) \perp (D')$ ssi \vec{U} et \vec{V} sont orthogonaux

Plan dans l'espace - Vecteur normale

 Tout vecteur \vec{n} non nul sa direction est

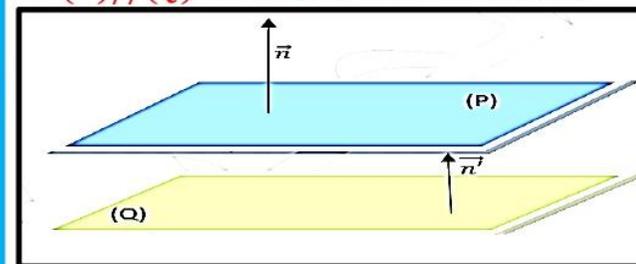
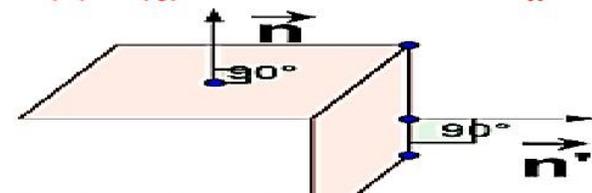
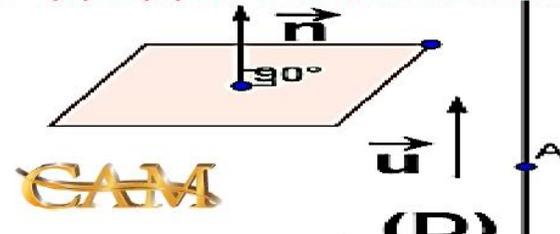
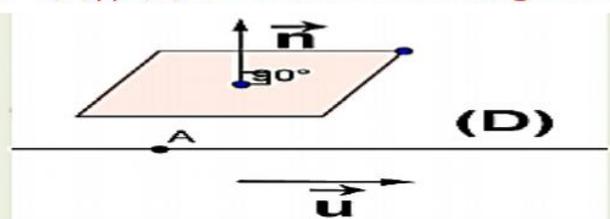
 perpendiculaire au plan (P) s'appelle
 vecteur normale au plan (P)

 Tout plan à une équation cartésienne de
 la forme : $(P) : ax + by + cz + d = 0$

 Le Vecteur $\vec{n}(a; b; c)$ est un vecteur
 normal au plan $(P) : ax + by + cz + d = 0$

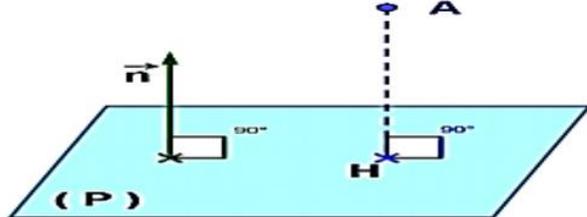
 A un point et \vec{n} un vecteur de l'espace
 L'ensemble des points $M(x; y; z)$ de l'espace
 tel que $\vec{AM} \cdot \vec{n} = 0$ est un plan (P) passant par
 A et de vecteur normale \vec{n}
Position relative de deux plans

 Soient (P) Un plan de vecteur normale \vec{n}

 et (Q) un plan de vecteur normale \vec{n}'
 $(P) // (Q)$ ssi \vec{n} et \vec{n}' sont colinéaire

 $(P) \perp (Q)$ ssi \vec{U} et \vec{V} sont orthogonaux

Position relative d'un plan et une droite
 (D) une droite de vecteur directeur \vec{U}
 et (P) Un plan de vecteur normale \vec{n}
 $(P) \perp (D)$ ssi \vec{n} et \vec{U} sont colinéaires

 $(P) // (D)$ ssi \vec{n} et \vec{U} sont orthogonaux


DISTANCE D'UN POINT à UN PLAN

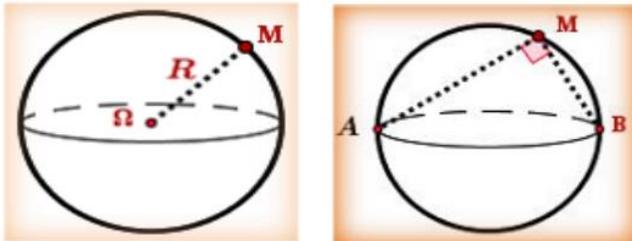
Soient (P) : $ax + by + cz + d = 0$ un plan et $A(x_A; y_A; z_A)$ un point de l'espace et H la projection orthogonale de A sur le plan (P)



La distance de point A au plan (P) est :

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

Sphère dans l'espace



Soit (S) la sphère de centre $\Omega(a; b; c)$ et de rayon r l'équation cartésienne de (S) est :

$$(x - a)^2 + (y - b)^2 + (z - c)^2 = r^2$$

➤ L'équation cartésienne de la sphère (S) définit par son diamètre [AB] est donné par

$$M(x; y; z) \in (S) \Leftrightarrow \overline{AM} \cdot \overline{BM} = 0$$

Proposition : l'ensemble des points M

L'ensemble des points $M(x; y; z)$ de l'espace tel que :

$$(S) : x^2 + y^2 + z^2 + ax + by + cz + d = 0$$

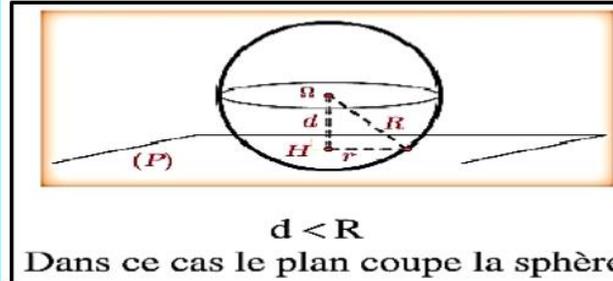
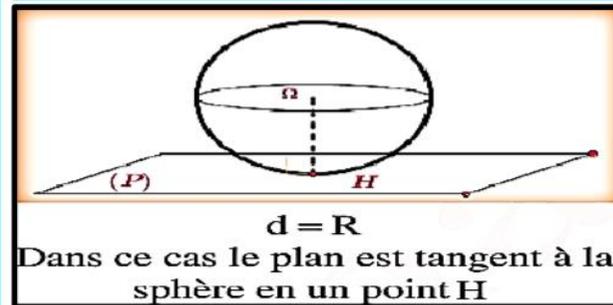
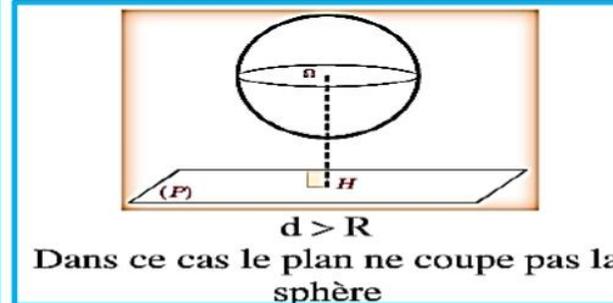
est un sphère si $D = a^2 + b^2 + c^2 - d > 0$

➤ Son centre est le point $\Omega\left(-\frac{a}{2}; -\frac{b}{2}; -\frac{c}{2}\right)$

➤ Son rayon est $r = \frac{\sqrt{D}}{2}$

Position relative d'une sphère et un plan

Soit (S) une sphère de centre Ω et de rayon R (P) un plan et d la distance entre le centre Ω est le plan (P) : $d = d(\Omega; (P))$



Suivant un cercle (C) de centre H et de rayon r tel que : $r = \sqrt{R^2 - d^2}$

➤ Pour déterminer les coordonnées de H on résoudre le système suivants :

$$\begin{cases} (\Omega H) : \begin{cases} x = x_\Omega + at \\ y = y_\Omega + bt \\ z = z_\Omega + ct \end{cases} ; (t \in \mathbb{R}) \\ (P) : ax + by + cz + d = 0 \end{cases}$$

Position relative d'une sphère et une droite

Soit (S) une sphère de centre Ω et d rayon R et (Δ) la droite passant par le point A et de vecteur directeur $\vec{U}(\alpha; \beta; \gamma)$

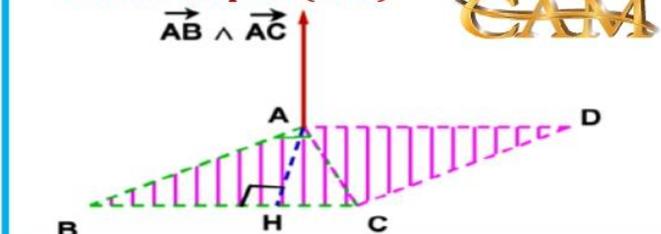
Pour déterminer les coordonnées des points d'intersections de sphère (S) et la droite (Δ) on résoudre le système suivant :

$$\begin{cases} (\Delta) : \begin{cases} x = x_A + at \\ y = y_A + \beta t \\ z = z_A + \gamma t \end{cases} ; (t \in \mathbb{R}) \\ (S) : (x - x_\Omega)^2 + (y - y_\Omega)^2 + (z - z_\Omega)^2 = R^2 \end{cases}$$

Expression analytique du produit vectoriel

$$\begin{aligned} \vec{U} \wedge \vec{V} &= \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} \\ &= \begin{vmatrix} y & y' \\ z & z' \end{vmatrix} \vec{i} - \begin{vmatrix} x & x' \\ z & z' \end{vmatrix} \vec{j} + \begin{vmatrix} x & x' \\ y & y' \end{vmatrix} \vec{k} \end{aligned}$$

- \vec{U} et \vec{V} sont colinéaires ssi $\vec{U} \wedge \vec{V} = \vec{0}$
- A ; B et C sont alignés ssi $\overline{AB} \wedge \overline{AC} = \vec{0}$
- Le vecteur $\overline{AB} \wedge \overline{AC}$ est un vecteur normal au plan (ABC)



Distance d'un point Ω à une droite (D)

(D) la droite qui passe par A et de vecteur directeur \vec{U} et Ω un point de l'espace

Alors $d(\Omega; (D)) = \frac{\|\overline{\Omega A} \wedge \vec{U}\|}{\|\vec{U}\|}$

Aire d'un triangle ABC

$$S_{ABC} = \frac{AB \times AC \times \sin \hat{A}}{2} = \frac{1}{2} \|\overline{AB} \wedge \overline{AC}\|$$