

Chapitre 13

Équations dans l'Espace

I. REPRÉSENTATION PARAMÉTRIQUE D'UNE DROITE

Dans un repère $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$, soit (d) la droite passant par un point $A(x_A; y_A; z_A)$ et de vecteur directeur $\vec{u}(a; b; c)$.

Un point $M(x; y; z)$ appartient à (d) si et seulement si il existe un réel t tel que $\overrightarrow{AM} = t\vec{u}$.

$$\text{C'est-à-dire : (S)} \begin{cases} x = x_A + ta \\ y = y_A + tb \\ z = z_A + tc \end{cases} \quad (t \in \mathbb{R})$$

A. DÉFINITION

Le système (S) est une représentation paramétrique de la droite (d) .
 t est le paramètre de cette représentation.

1. DÉMONSTRATION

Reprenons la situation précédente :

$$\overrightarrow{AM} \begin{pmatrix} x_M - x_A = x - x_A \\ y_M - y_A = y - y_A \\ z_M - z_A = z - z_A \end{pmatrix}$$

$$M \in (d) \iff \overrightarrow{AM} = t\vec{u}$$

$$\iff \begin{pmatrix} x - x_A \\ y - y_A \\ z - z_A \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$$

$$\iff \begin{cases} x - x_A = ta \\ y - y_A = tb \\ z - z_A = tc \end{cases}$$

$$\iff \begin{cases} x = x_A + ta \\ y = y_A + tb \\ z = z_A + tc \end{cases}$$

B. EXEMPLE

La droite (d) passant par A $(2; 0; -1)$ et de vecteur directeur $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{pmatrix}$ a pour représentation paramétrique :

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

Les points M $(0; 6; -5)$ et N $(1; 3; 2)$ appartiennent-ils à (d) ?

$$\begin{aligned} \text{--- M : } & \begin{cases} 0 = 2 + t \\ 6 = -3t \\ -5 = -1 + 2t \end{cases} & \text{M} \in (d), \text{ car } -2 \text{ est solution du système.} \\ \text{--- N : } & \begin{cases} 1 = 2 + t \\ 3 = -3t \\ 2 = -1 + 2t \end{cases} & \text{N} \notin (d), \text{ car } -1 \text{ est solution de (1) et (2) mais pas (3).} \end{aligned}$$

II. ÉQUATION CARTÉSIENNE DE PLANA. RAPPEL

La plan \mathcal{P} qui passe par un point A et de vecteur normal \vec{n} est l'ensemble des points M tels que $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$.

B. THÉORÈME

- (1) L'ensemble des points M $(x; y; z)$ tels que $ax + by + cz + d = 0$, où a, b, c et d sont quatre réels tels que a, b et c sont non nuls, est un plan de vecteur normal $\vec{n}(a, b, c)$.
- (2) Réciproquement : si $\vec{n}(a, b, c)$ est un vecteur normal d'un plan \mathcal{P} , une équation cartésienne de ce plan est $ax + by + cz + d = 0$ où d est un réel. Autrement dit, pour tout point M $(x; y; z)$ de \mathcal{P} vérifie $ax + by + cz + d = 0$.

1. DÉMONSTRATION

(1) Appelons \mathcal{E} l'ensemble des points $M(x; y; z)$ tels que $ax + by + cz + d = 0$.

(on ne sait pas que c'est un plan)

Soit le vecteur $\vec{n}(a, b, c)$.

Supposons $a \neq 0$, prenons le point $A\left(\frac{-d}{a}; 0; 0\right)$.

Vérifions que $A \in \mathcal{E}$:

$$A \in \mathcal{E} \iff a \times \frac{-d}{a} + b \times 0 + c \times 0 + \left(-a \times \frac{-d}{a} - b \times 0 - c \times 0\right) = 0$$

$$\iff a \times \frac{-d}{a} - a \times \frac{-d}{a} = 0$$

C'est identique pour les points $\left(0; \frac{-d}{b}; 0\right)$ ou $\left(0; 0; \frac{-d}{c}\right)$.

Donc, quel que soit $M(x; y; z) \in \mathcal{E}$:

$$\begin{aligned} \overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0 &\iff \begin{pmatrix} x - \frac{-d}{a} \\ y \\ z \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \\ &\iff ax + by + cz + d = 0 \end{aligned}$$

Donc, tout point M de \mathcal{E} vérifie $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$, donc appartient au plan passant par A et de vecteur normal \vec{n} . (c'est la caractérisation d'un plan) \square

Ainsi, $\mathcal{E} \subset \mathcal{P}$.

(2) Soit $A(x_A; y_A; z_A) \in \mathcal{P}$.

Pour tout point $M(x; y; z)$ du plan \mathcal{P} on calcule le produit scalaire $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n}$ qui est nul par définition (voir le rappel) d'un plan de vecteur normal $\vec{n}(a; b; c)$.

On trouve $a(x - x_A) + b(y - y_A) + c(z - z_A) = 0$ et donc $ax + by + cz + d = 0$, où $d = -ax_A - by_A - cz_A$. \square

Ainsi $\mathcal{P} \subset \mathcal{E}$.

Comme $\mathcal{E} \subset \mathcal{P}$ et $\mathcal{P} \subset \mathcal{E}$, $\mathcal{P} = \mathcal{E}$.