

# Chapitre XIII

## 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.

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

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

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

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

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

B. EXEMPLE

La droite  $(d)$  passant par A  $(2; 0; -1)$  et de vecteur directeur  $\vec{u} \left( \begin{smallmatrix} 1 \\ -3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right)$  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  $(d)$  ?

$$\text{— M : } \begin{cases} 0 = 2 + t \\ 6 = -3t \\ -5 = -1 + 2t \end{cases} \quad \text{M} \in (d), \text{ car } -2 \text{ est solution du système.}$$

$$\text{— N : } \begin{cases} 1 = 2 + t \\ 3 = -3t \\ 2 = -1 + 2t \end{cases} \quad \text{N} \notin (d), \text{ car } -1 \text{ est solution de (1) et (2) mais pas (3).}$$

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  $\left(0; 0; \frac{-d}{c}\right)$ 

$$\text{Quel que soit } M(x; y; z) \in \mathcal{E}, \overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0 \iff \begin{pmatrix} x - \frac{-d}{a} \\ y \\ z \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$$

$$\iff ax + by + cz + d = 0$$

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  $\mathcal{P} \subset \mathcal{E}$ ,  $\mathcal{P} = \mathcal{E}$