

Exemple 9 Méthode 6 page 311

Soit $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ un repère orthonormal de l'espace.

On considère les plans \mathcal{P}_1 d'équation $x + 2y - z = -1$ et \mathcal{P}_2 d'équation $3x + 4y - 2z + 5 = 0$.

1. Étudier la position relative des plans \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 .
2. Si elle existe, déterminer une représentation paramétrique de leur droite \mathcal{D} d'intersection.
3. Répondre aux mêmes questions avec les plans \mathcal{P}_2 et \mathcal{P}_3 d'équation $4z - y = x$.

1) \mathcal{P}_1 d'équation $x + 2y - z = -1$
donc de vecteur normal $\vec{n}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$

\mathcal{P}_2 d'équation $3x + 4y - 2z + 5 = 0$
donc de vecteur normal $\vec{n}_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ -2 \end{pmatrix}$

• Déterminons si \vec{n}_1 et \vec{n}_2 sont colinéaires :

\vec{n}_1 et \vec{n}_2 colinéaires ssi $\vec{n}_1 = k\vec{n}_2$ avec $k \in \mathbb{R}$

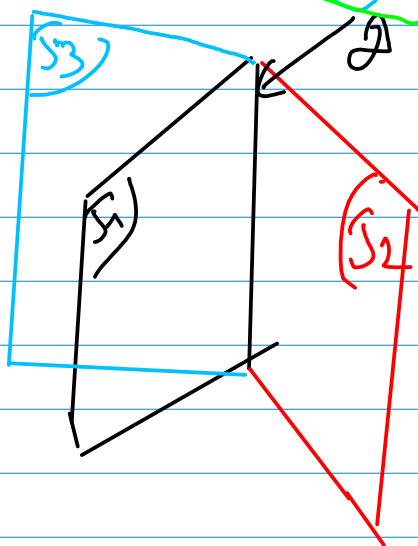
$$\vec{n}_1 = k\vec{n}_2 \Leftrightarrow \begin{cases} 1 = 3k \\ 2 = 4k \\ -1 = -2k \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} k = \frac{1}{3} \\ k = \frac{1}{2} \\ k = \frac{1}{2} \end{cases}$$

Le système n'a pas de solution donc les vecteurs \vec{n}_1 et \vec{n}_2 ne sont pas colinéaires

Les plans \mathcal{S}_1 et \mathcal{S}_2 sont donc sécants.

2) La droite \mathcal{D} d'intersection de \mathcal{S}_1 et \mathcal{S}_2 est caractérisée par le système:

$$\mathcal{S} \begin{cases} 2x + 2y - z = -1 \\ 3x + 4y - 2z + 5 = 0 \end{cases}$$



On choisit z comme paramètre et on exprime x et y en fonction de z par résolution du système:

$$\mathcal{S} \Leftrightarrow \begin{cases} x + 2y = z - 1 \\ 3x + 4y = 2z - 5 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = -2y + z - 1 \\ 3(-2y + z - 1) + 4y = 2z - 5 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = -2y + z - 1 \\ -6y + 3z - 3 + 4y = 2z - 5 \end{cases}$$

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

On peut écrire que la droite \mathcal{D} est caractérisée par le système:

$$\mathcal{D} \quad \begin{cases} x = -3 \\ y = \frac{1}{2}z + 1 \\ z = z \end{cases} \quad \text{avec } z \in \mathbb{R}$$

on peut poser $z = t$

\mathcal{D} a pour représentation paramétrique:

$$\begin{cases} x = -3 \\ y = \frac{1}{2}t + 1 \\ z = t \end{cases} \quad \text{avec } t \in \mathbb{R}$$

Vérification:

• Tout point de \mathcal{D} appartient-il à \mathcal{S}_1 d'équation $x + 2y - z = -1$?

$$-3 + 2 \times \left(\frac{1}{2}t + 1\right) - t = -3 + 2 = -1$$

On a bien $\mathcal{D} \subset \mathcal{S}_1$

• Tout point de \mathcal{D} appartient-il ?
à \mathcal{S}_2 d'équation $3x+4y-2z+5=0$?

$$3 \times (-3) + 4 \left(\frac{1}{2}t + 1 \right) - 2t + 5 = 0$$

$$\text{On a bien } \mathcal{D} \subset \mathcal{S}_2$$

On retrouve que $\mathcal{D} = \mathcal{S}_1 \cap \mathcal{S}_2$.

$$3) \mathcal{S}_2: 3x+4y-2z+5=0$$

de vecteur normal $\vec{n}_2 \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ -2 \end{pmatrix}$

$$\mathcal{S}_3: 4z-y=x \quad (=) \quad x+y-4z=0$$

$$\mathcal{S}_3 \text{ de vecteur normal } \vec{n}_3 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -4 \end{pmatrix}$$

$$\vec{n}_2 = k \vec{n}_3 \Leftrightarrow \begin{cases} 3 = k \\ 4 = k \\ -2 = -4k \end{cases} \begin{matrix} \uparrow \\ \downarrow \end{matrix} \begin{matrix} \text{incompati-} \\ \text{-ble} \end{matrix}$$

Le système n'a pas de solution donc
les vecteurs ne sont pas colinéaires.
 \mathcal{S}_2 et \mathcal{S}_3 sont donc sécants

La droite \mathcal{D}' d'intersection de \mathcal{S}_2 et de \mathcal{S}_3 a pour système d'équations cartésiennes:

$$\mathcal{D}' \begin{cases} 3x + 4y - 2z + 5 = 0 \\ 4z - y = x \end{cases}$$

$$(\Rightarrow) \begin{cases} 3x + 4y - 2z + 5 = 0 \\ x + y - 4z = 0 \end{cases}$$

On choisit z comme paramètre
 z est un réel quelconque

$$\mathcal{D}' : \begin{cases} 3(4z - y) + 4y - 2z + 5 = 0 \\ x = 4z - y \end{cases}$$

$$\mathcal{D}' : \begin{cases} y + 10z + 5 = 0 \\ x = 4z - y \end{cases}$$

$$\mathcal{D}' : \begin{cases} y = -10z - 5 \\ x = 4z - (-10z - 5) = 14z + 5 \end{cases}$$

On en déduit que \mathcal{D}' a pour représentation paramétrique:

$$\mathcal{D}' \begin{cases} x = 14z + 5 \\ y = -10z + 5 \\ z = z \end{cases} \quad \text{avec } z \in \mathbb{R}$$

On peut poser $z = t$

$$\mathcal{D}' \begin{cases} x = 14t + 5 \\ y = -10t + 5 \\ z = t \end{cases} \quad \text{avec } t \in \mathbb{R}$$