

## Repérage dans l'espace:

### Séance 1:

#### Découvrir le repérage dans l'espace

#### Definition

Pour définir un repère dans l'espace:

- On prend un point  $O$ , l'**origine**,
- Trois points  $I, J, K$  qui définissent les axes du repère  $(OI)$ ;  $(OJ)$ ,  $(OK)$ , respectivement l'abscisse, l'ordonnée et la cote.

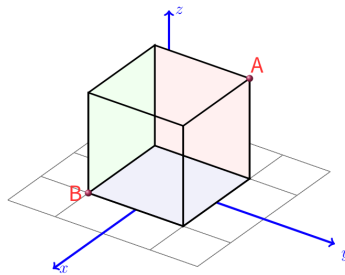
#### Remarques:

- On garde la même terminologie que pour le plan. Ainsi, un repère sera :

- orthogonal si ses axes sont orthogonaux;
- orthonormal s'il est orthogonal et que les unités de chaque axe sont égales.
- On peut également définir un repère à partir de l'origine  $O$  et de trois vecteurs  $\vec{i}$ ,  $\vec{j}$  et  $\vec{k}$ .

#### Exemple:

Dans la figure ci-dessous, représentant un cube, donner les coordonnées des points  $A$  et  $B$  :



$A(-1; 1; 1)$  et  $B(1; -1; 0)$ .

#### Milieu d'un segment:

Soit  $A(x_A; y_A; z_A)$  et  $B(x_B; y_B; z_B)$  deux points de l'espace. Le milieu  $M$  de  $[AB]$  a pour coordonnées.

$$\begin{cases} x_M = \frac{x_A + x_B}{2} \\ y_M = \frac{y_A + y_B}{2} \\ z_M = \frac{z_A + z_B}{2} \end{cases}$$

#### Longueurs d'un segment:

$A(x_A; y_A; z_A)$  et  $B(x_B; y_B; z_B)$  deux points de l'espace. La longueur  $AB$  est donnée par :

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

#### Exemple:

Donner le milieu et la longueur du segment  $[AB]$  avec  $A(-2; 3; 4)$  et  $B(2; -5; 6)$ .

Le milieu aura pour coordonnées  $(0; -1; 5)$  et la longueur sera de :

$$AB = \sqrt{(-2 - 2)^2 + (3 + 5)^2 + (4 - 6)^2} = \sqrt{84}$$

## II. Calcul vectoriel dans l'espace:

### Translation:

Une translation est une transformation géométrique qui correspond à l'idée intuitive de « glissement » d'un objet, sans rotation, retournement ni déformation de cet objet.

### Vecteur associé à une translation

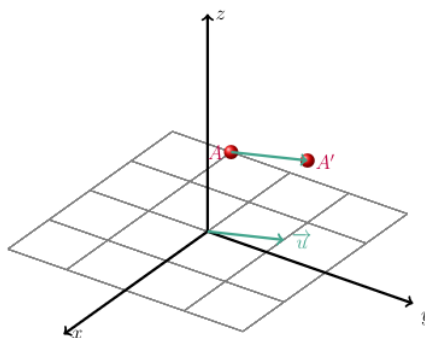
Une translation dans l'espace peut être caractérisée par un vecteur:

$$\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

Qui correspond à un déplacement de  $x$  suivant l'axe (OI),  $y$  suivant l'axe (OJ),  $z$  suivant l'axe (OK).

### Exemple:

Tracer la représentation du vecteur  $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$



### Égalité de vecteurs:

Deux vecteurs sont égaux s'ils ont la même

direction, le

même sens et la même longueur. Soit deux vecteurs  $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$ , alors  $\vec{u} = \vec{v}$  si et seulement si :

$$\begin{cases} x = x' \\ y = y' \\ z = z' \end{cases}$$

### Somme de vecteurs :

Soit deux vecteurs  $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$ , alors :

$$\vec{u} + \vec{v} = \begin{pmatrix} x + x' \\ y + y' \\ z + z' \end{pmatrix}$$

### Produit d'un vecteur par nombre réel:

Soit deux vecteurs  $\vec{u} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  et un nombre réel  $k$ , alors :

$$k\vec{u} = \begin{pmatrix} kx \\ ky \\ kz \end{pmatrix}$$

**Exemples:**

1. Donner les coordonnées du vecteur  $\vec{w}_1 = \vec{u} + \vec{v}$  et  $\vec{w}_2 = 2\vec{u}$  où  $\vec{u} \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 7 \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} \begin{pmatrix} 1 \\ -8 \\ -3 \end{pmatrix}$
2. Donner les coordonnées du point  $\overrightarrow{AA'}$  où  $A \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$  et  $A' \begin{pmatrix} x_{A'} \\ y_{A'} \\ z_{A'} \end{pmatrix}$
3. **En déduire** les coordonnées du point  $A'$  tel que :  $\overrightarrow{AA'} = \vec{u}$

**Solution:**

$$1. \vec{w}_1 = \vec{u} + \vec{v} = \begin{pmatrix} 2+1 \\ 3-8 \\ 7-3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ -5 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$\vec{w}_2 = 2\vec{u} = \begin{pmatrix} 2 \times 2 \\ 2 \times 3 \\ 2 \times 7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 6 \\ 14 \end{pmatrix}$$

$$2. \overrightarrow{AA'} = \begin{pmatrix} x_{A'} - x_A \\ y_{A'} - y_A \\ z_{A'} - z_A \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_{A'} - 4 \\ y_{A'} - 3 \\ z_{A'} - 1 \end{pmatrix}$$

$$3. \overrightarrow{AA'} = \vec{u} \quad \begin{pmatrix} x_{A'} - 4 \\ y_{A'} - 3 \\ z_{A'} - 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 7 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} x_{A'} \\ y_{A'} \\ z_{A'} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2+4 \\ 3+3 \\ 7+1 \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} x_{A'} \\ y_{A'} \\ z_{A'} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 6 \\ 8 \end{pmatrix}$$

**Exercices :**

- Coordonnées dans l'espace (4 à 7 page 15 )
- Calcul de milieu dans l'espace (8 à 12 page 15 )
- Longueur dans l'espace (13 à 16 page 16 )
- Calcul avec les vecteurs ( 20 à 25 page 16 )

**Problème:**