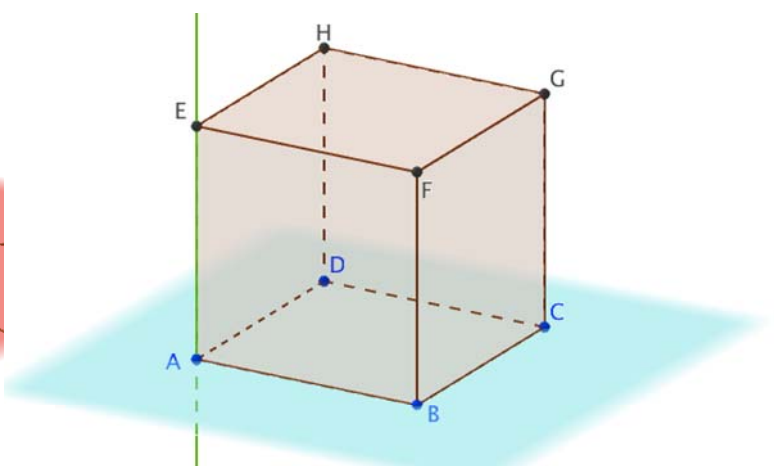
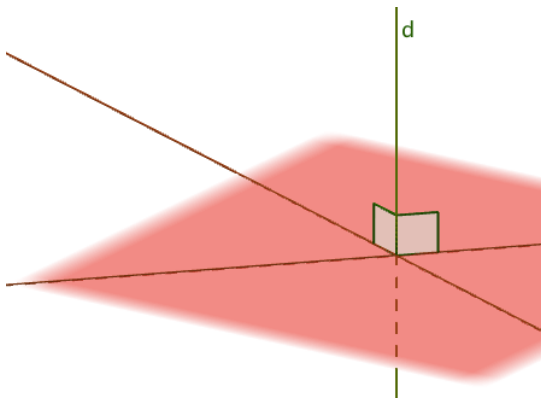


2) Orthogonalité d'une droite et d'un plan

Définition : Une droite d est orthogonale ou perpendiculaire à un plan P si elle est orthogonale à deux droites sécantes de P .



Exemple :

ABCDEFGH est un cube.
(AE) est perpendiculaire aux droites (AD) et (AB).
(AB) et (AD) sont sécantes et définissent le plan (ABC).
Donc (AE) est orthogonal au plan (ABC).

Propriété : Si une droite d est orthogonale ou perpendiculaire à un plan P alors elle est orthogonale à toutes les droites de P .

Démonstration (exigible BAC) :

- Si une droite est orthogonale à toute droite d'un plan P alors elle est en particulier orthogonale à deux droites de P .

- Démontrons la réciproque :

Soit une droite (d) de vecteur directeur \vec{n} orthogonale à deux droites (d_1) et (d_2) de P sécantes et de vecteurs directeurs respectifs \vec{u} et \vec{v} .

Alors \vec{u} et \vec{v} sont non colinéaires et orthogonaux au vecteur \vec{n} .

Soit une droite quelconque (Δ) de P de vecteur directeur \vec{w} .

Démontrons que (Δ) est orthogonale à (d) .

\vec{w} peut se décomposer en fonction de \vec{u} et \vec{v} qui constituent une base de P (car non colinéaires).

Il existe donc deux réels x et y tels que $\vec{w} = x\vec{u} + y\vec{v}$.

Donc $\vec{w} \cdot \vec{n} = x\vec{u} \cdot \vec{n} + y\vec{v} \cdot \vec{n} = 0$, car \vec{n} est orthogonal avec \vec{u} et \vec{v} .

Donc \vec{n} est orthogonal au vecteur \vec{w} .

Et donc (d) est orthogonale à (Δ) .

Propriété : Une droite (D) de vecteur directeur \vec{u} et un plan (P) de base (\vec{v}, \vec{w}) sont perpendiculaires (ou orthogonaux) si, et seulement si, $\vec{u} \cdot \vec{w} = 0$ et $\vec{v} \cdot \vec{w} = 0$.

III. Vecteur normal à un plan

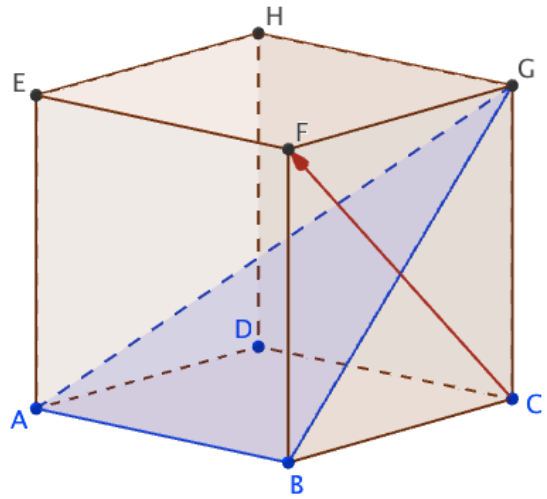
1) Définition et propriétés

Définition : Un vecteur directeur d'une droite perpendiculaire au plan (P) est appelé vecteur normal à (P) .

Méthode : Déterminer si un vecteur est normal à un plan

ABCDEFGH est un cube.

Démontrer que le vecteur \overrightarrow{CF} est normal au plan (ABG).



Il suffit de démontrer que \overrightarrow{CF} est orthogonal à deux vecteurs de base du plan (ABG) par exemple \overrightarrow{BG} et \overrightarrow{AB} .

On considère le repère $(B; \overrightarrow{BA}, \overrightarrow{BC}, \overrightarrow{BF})$.

Dans ce repère : $A \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, B \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, C \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, F \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, G \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

On a ainsi :

$$\overrightarrow{CF} \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \overrightarrow{BG} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ et } \overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \text{ donc : } \begin{aligned} \overrightarrow{CF} \cdot \overrightarrow{BG} &= 0 \times 0 - 1 \times 1 + 1 \times 1 = 0 \\ \overrightarrow{CF} \cdot \overrightarrow{AB} &= 0 \times (-1) - 1 \times 0 + 1 \times 0 = 0 \end{aligned}$$

Donc \overrightarrow{CF} est orthogonal à deux vecteurs non colinéaires de (ABG), il est donc normal à (ABG).

Méthode : Déterminer un vecteur normal à un plan

Dans un repère orthonormé, soit $A \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix}, B \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $C \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$.

Déterminer un vecteur normal au plan (ABC).

On a : $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ et $\overrightarrow{AC} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$.

Soit un vecteur $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ normal au plan (ABC). Il est tel que :

$$\begin{cases} \vec{n} \cdot \overrightarrow{AB} = 0 \\ \vec{n} \cdot \overrightarrow{AC} = 0 \end{cases} \text{ soit } \begin{cases} -2a + b + 3c = 0 \\ a - 2b = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -2 \times 2b + b + 3c = 0 \\ a = 2b \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -3b + 3c = 0 \\ a = 2b \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} c = b \\ a = 2b \end{cases}$$

Prenons par exemple, $b=1$ alors $c=1$ et $a=2$.

Le vecteur $\vec{n} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ est donc normal au plan (ABC).

Propriété 1 : Deux plans sont parallèles si et seulement si leurs vecteurs normaux sont colinéaires.

Propriété 2 : Une droite D de vecteur directeur \vec{u} et un plan P de vecteur normal \vec{n} sont parallèles si et seulement si $\vec{u} \cdot \vec{n} = 0$.

Propriété 3 : Soit A un point de l'espace et \vec{n} un vecteur non nul.

L'ensemble des points M de l'espace tel que $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$ est le plan passant par A et de vecteur normal \vec{n} .

2) Equation cartésienne d'un plan

Théorème : L'espace est muni d'un repère orthonormé $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$.

Un plan P de vecteur normal $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ non nul admet une équation cartésienne de la forme

$$ax + by + cz + d = 0, \text{ avec } d \in \mathbb{R}.$$

Réciproquement, si a, b et c sont non tous nuls, l'ensemble des points $M \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ tels que

$$ax + by + cz + d = 0, \text{ avec } d \in \mathbb{R}, \text{ est un plan de vecteur normal } \vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}.$$

Démonstration (exigible BAC) :

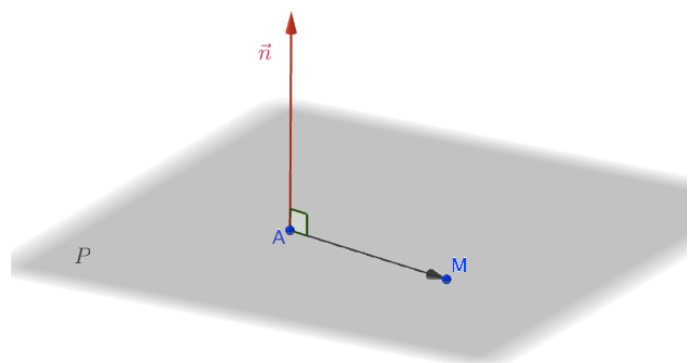
- Soit un point $A \begin{pmatrix} x_A \\ y_A \\ z_A \end{pmatrix}$ de P.

$$M \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in P \Leftrightarrow \overrightarrow{AM} \text{ et } \vec{n} \text{ sont orthogonaux}$$

$$\Leftrightarrow \overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$$

$$\Leftrightarrow a(x - x_A) + b(y - y_A) + c(z - z_A) = 0$$

$$\Leftrightarrow ax + by + cz - ax_A - by_A - cz_A = 0$$



$$\Leftrightarrow ax + by + cz + d = 0 \text{ avec } d = -ax_A - by_A - cz_A.$$

- Réciproquement, supposons par exemple que $a \neq 0$ (a , b et c sont non tous nuls).

On note E l'ensemble des points $M \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ vérifiant l'équation $ax + by + cz + d = 0$

Alors le point $A \left(-\frac{d}{a}; 0; 0 \right)$ vérifie l'équation $ax + by + cz + d = 0$.

Et donc $A \in E$.

Soit un vecteur $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$. Pour tout point $M \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$, on a :

$$\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = a \left(x + \frac{d}{a} \right) + b(y - 0) + c(z - 0) = ax + by + cz + d = 0.$$

E est donc l'ensemble des points $M \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ tels que $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$.

Donc l'ensemble E est le plan passant par A et de vecteur normal \vec{n} .

Exemple :

Le plan d'équation cartésienne $x - y + 5z + 1 = 0$ a pour vecteur normal $\vec{n} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 5 \end{pmatrix}$.

Méthode : Déterminer une équation cartésienne de plan

Dans un repère orthonormé, déterminer une équation cartésienne du plan P passant par le point

$$A \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ et de vecteur normal } \vec{n} \begin{pmatrix} 3 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Une équation cartésienne de P est de la forme $3x - 3y + z + d = 0$.

Le point A appartient à P donc ses coordonnées vérifient l'équation : $3 \times (-1) - 3 \times 2 + 1 + d = 0$ donc $d = 8$.

Une équation cartésienne de P est donc $3x - 3y + z + 8 = 0$.

Méthode : Déterminer l'intersection d'une droite et d'un plan

Dans un repère orthonormé, le plan P a pour équation $2x - y + 3z - 2 = 0$.

$$\text{Soit } A \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -3 \end{pmatrix} \text{ et } B \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

- 1) Démontrer que la droite (AB) et le plan P sont sécants.
- 2) Déterminer leur point d'intersection.

1) Un vecteur normal de P est $\vec{n} \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}$.

(AB) et P sont sécants si \vec{n} et \overrightarrow{AB} ne sont pas orthogonaux. (propriété 2)

On a $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 3 \end{pmatrix}$

Comme $\overrightarrow{AB} \cdot \vec{n} = -2 \times 2 + 3 \times 3 = 5 \neq 0$, on conclut que (AB) et le plan P ne sont pas parallèles et donc sécants.

2) Une représentation paramétrique de la droite (AB) est :

$$\begin{cases} x = 1 - 2t \\ y = 2 \\ z = -3 + 3t \end{cases} \text{ avec } t \text{ réel.}$$

Le point $M \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ intersection de (AB) et de P vérifie donc le système suivant :

$$\begin{cases} x = 1 - 2t \\ y = 2 \\ z = -3 + 3t \\ 2x - y + 3z - 2 = 0 \end{cases}$$

On a donc $2(1 - 2t) - 2 + 3(-3 + 3t) - 2 = 0$

$$5t - 11 = 0 \text{ soit } t = \frac{11}{5}.$$

$$\text{D'où } \begin{cases} x = 1 - 2 \times \frac{11}{5} = -\frac{17}{5} \\ y = 2 \\ z = -3 + 3 \times \frac{11}{5} = \frac{18}{5} \end{cases}$$

Ainsi la droite (AB) et le plan P sont sécants en $M \left(-\frac{17}{5}; 2; \frac{18}{5} \right)$.

Méthode : Déterminer l'intersection de deux plans

Dans un repère orthonormé, les plans P et P' ont pour équations respectives $-x + 2y + z - 5 = 0$ et $2x - y + 3z - 1 = 0$.

- 1) Démontrer que les plans P et P' sont sécants.
- 2) Déterminer une représentation paramétrique de leur droite d'intersection d .

1) P et P' sont sécants si leurs vecteurs normaux ne sont pas colinéaires. (propriété 1)

Un vecteur normal de P est $\vec{n} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ et un vecteur normal de P' est $\vec{n}' \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 3 \end{pmatrix}$.

Les coordonnées des deux vecteurs ne sont pas proportionnelles donc les vecteurs ne sont pas colinéaires.

2) Le point $M \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ de d , intersection de P et de P' , vérifie donc le système suivant :

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

On choisit par exemple x comme paramètre et on pose $x = t$. On a alors :

$$\begin{cases} x = t \\ -t + 2y + z - 5 = 0 \\ 2t - y + 3z - 1 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = t \\ z = -2y + t + 5 \\ -y + 3z = 1 - 2t \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = t \\ z = -2y + t + 5 \\ -y + 3(-2y + t + 5) = 1 - 2t \end{cases}$$

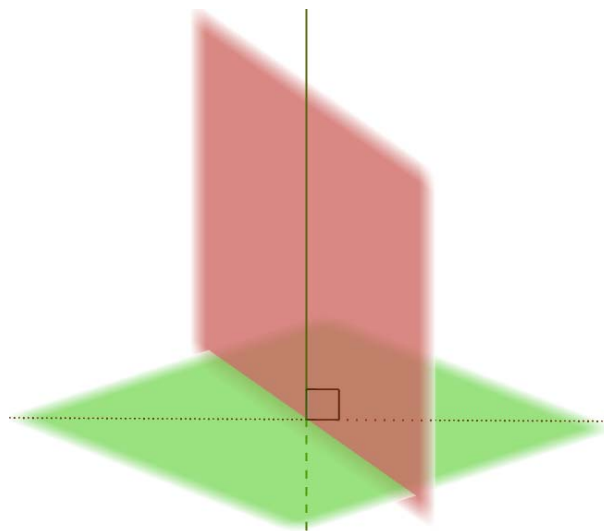
$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = t \\ z = -2y + t + 5 \\ -y - 6y + 3t + 15 = 1 - 2t \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = t \\ z = -2y + t + 5 \\ -7y = -14 - 5t \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = t \\ y = 2 + \frac{5}{7}t \\ z = -2\left(2 + \frac{5}{7}t\right) + t + 5 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = t \\ y = 2 + \frac{5}{7}t \\ z = 1 - \frac{3}{7}t \end{cases}$$

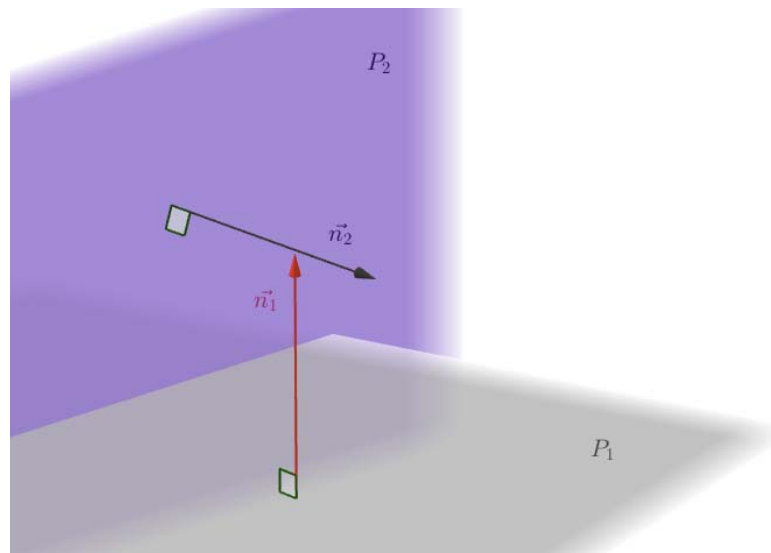
Ce dernier système est une représentation paramétrique de d , avec $t \in \mathbb{R}$.

3) Plans perpendiculaires

Définition : Deux plans sont perpendiculaires lorsque l'un contient une droite perpendiculaire à l'autre plan.



Propriété : Deux plans sont perpendiculaires lorsqu'un vecteur normal de l'un est orthogonal à un vecteur normal de l'autre.



Méthode : Démontrer que deux plans sont perpendiculaires

Dans un repère orthonormé, les plans P et P' ont pour équations respectives $2x + 4y + 4z - 3 = 0$ et $2x - 5y + 4z - 1 = 0$.

Démontrer que les plans P et P' sont perpendiculaires.

Les plans P et P' sont perpendiculaires si et seulement si un vecteur normal de l'un est orthogonal à un vecteur normal de l'autre.

Un vecteur normal de P est $\vec{n} \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 4 \end{pmatrix}$ et un vecteur normal de P' est $\vec{n}' \begin{pmatrix} 2 \\ -5 \\ 4 \end{pmatrix}$.

$$\vec{n} \cdot \vec{n}' = 2 \times 2 + 4 \times (-5) + 4 \times 4 = 0$$

Les vecteurs \vec{n} et \vec{n}' sont orthogonaux donc les plans P et P' sont perpendiculaires

Vous pouvez faire les exercices 71, 81, 86, 92, 102, 103p276,277,278

Le sujet commenté p 286