

Représentations paramétriques de droites

Exercice (1): Dans (A;  $\vec{AB}, \vec{AD}, \vec{AE}$ )

$\vec{BL} = 3\vec{BD}$  et  $\vec{DK} = \frac{1}{4}\vec{DH}$

$\Rightarrow \vec{BA} + \vec{AL} = 3(\vec{BA} + \vec{AD})$  (relation de Chasles)

$\Rightarrow \vec{AL} = -2\vec{AB} + 3\vec{AD}$ , d'où  $L(-2; 3; 0)$  (1)

et  $\vec{DA} + \vec{AK} = \frac{1}{4}\vec{AE}$  (relation de Chasles et  $\vec{AE} = \vec{DH}$ )

$\Rightarrow \vec{AK} = \vec{AD} + \frac{1}{4}\vec{AE}$ , d'où  $K(0; 1; \frac{1}{4})$  (1)

2) On a  $\vec{LK} \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ \frac{1}{4} \end{pmatrix}$  est un vecteur directeur de la droite (LK) (1)

soit  $M(x; y; z) \in (LK)$ : (1)

$\vec{LM} \begin{pmatrix} x+2 \\ y-3 \\ z \end{pmatrix}$  est un autre vecteur directeur de (LK) (1)

or, deux vecteurs directeurs de la même droite sont colinéaires (1)

d'où:  $\vec{LM} = k\vec{LK}, k \in \mathbb{R}$

$\Rightarrow \begin{cases} x+2 = 2k \\ y-3 = -2k \\ z = \frac{1}{4}k \end{cases}, k \in \mathbb{R} \Leftrightarrow \begin{cases} x = -2+2k \\ y = 3-2k \\ z = \frac{1}{4}k \end{cases}, k \in \mathbb{R}$  (1)

c'est une représentation paramétrique de la droite (KL)

Exercice 2):

(2)

1) D'après les représentations paramétriques de  $(d_1)$  et  $(d_2)$ :

$$\vec{u}_1 \begin{pmatrix} -3 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad \vec{u}_2 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \textcircled{1} + \textcircled{1}$$

2) Supposons que  $\vec{u}_1$  et  $\vec{u}_2$  soient colinéaires:

$$\exists k \in \mathbb{R}^*, \vec{u}_1 = k \vec{u}_2$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -3 = k \\ 4 = -k \\ 1 = 2k \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} k = -3 \\ k = -4 \\ k = \frac{1}{2} \end{cases}, \text{ les } k \text{ sont différents} \quad \textcircled{1,5}$$

D'où:  $\vec{u}_1$  et  $\vec{u}_2$  ne sont pas colinéaires

Alors  $(d_1)$  et  $(d_2)$  ne sont ni confondues, ni parallèles

Supposons  $(d_1)$  et  $(d_2)$  sécantes:

$$\text{Alors: } \begin{cases} 5 - 3k = -1 + t \\ 2 + 4k = 7 - t \\ -1 + k = -20 + 2t \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -3k - t = -6 & \textcircled{1} \\ 4k + t = 5 & \textcircled{2} \leftarrow \textcircled{1} + \textcircled{2} \\ -1 + k = -20 + 2t \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -3k - t = -6 \\ k = -1 \\ -1 + k = -20 + 2t \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} t = -3k + 6 = -3 \times (-1) + 6 = 9 \\ k = -1 \\ -1 + (-1) = -2 \text{ et } -20 + 2 \times 9 = -2 \end{cases}$$

c'est cohérent

Donc:  $(d_1)$  et  $(d_2)$  sont sécantes

au point  $A(5 - 3 \times (-1); 2 + 4 \times (-1); -1 - 1)$

c'est-à-dire  $A(8; -2; -2)$

Exercice (3)

$E(5; 1; -2), F(-1; -3; 4) G(1; -1; -2)$

(3)

1)  $\vec{EF} = \begin{pmatrix} -6 \\ -4 \\ 6 \end{pmatrix}$      $\vec{EG} = \begin{pmatrix} -4 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$     (1) + (1)

2) On a  $z_{\vec{EG}} = 0$ , mais  $z_{\vec{EF}} = 6 \neq 0$  : il n'existe pas de réel  $k \neq 0$ ,

$z_{\vec{EF}} = k z_{\vec{EG}}$   
Autrement dit : il n'existe pas de réel  $k \neq 0$ ,

$\vec{EF} = k \vec{EG}$     (1)

Donc :  $\vec{EF}$  et  $\vec{EG}$  ne sont pas colinéaires

ce sont donc deux vecteurs directeurs du plan  $(EFG)$     (1)

3) a)  $E(5; 1; -2)$  - Supposons que  $E \in (d)$  :

Alors, il existe  $t \in \mathbb{R}$ ,  $\begin{cases} 5 = -3 - 2t \\ 1 = 1 - 4t \\ -2 = 6 + 17t \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2t = -8 \Leftrightarrow t = -4 \\ t = 0 \\ 17t = -8 \Leftrightarrow t = -\frac{8}{17} \end{cases}$   
C'est incohérent

(1)

Donc :  $E \notin (d)$

b) Soit  $\vec{u} = \begin{pmatrix} -2 \\ -4 \\ 17 \end{pmatrix}$  est un vecteur directeur de  $(d)$   
(obtenu à partir de la représentation paramétrique de  $(d)$  donnée)

Supposons qu'il existe  $(d_1; d_2) \in \mathbb{R}^2$ , tel que :

$\vec{u} = d_1 \vec{EF} + d_2 \vec{EG}$

$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} -2 \\ -4 \\ 17 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -6d_1 \\ -4d_1 \\ 6d_1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -4d_2 \\ -2d_2 \\ 0 \end{pmatrix}$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -6d_1 - 4d_2 = -2 & L_1 \leftarrow \frac{L_1}{-2} \\ -4d_1 - 2d_2 = -4 & L_2 \leftarrow \frac{L_2}{-2} \\ 6d_1 = 17 \end{cases}$$

(4)

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 3d_1 + 2d_2 = 1 \\ 2d_1 + d_2 = 2 \\ d_1 = \frac{17}{6} \end{cases}$$

(3)

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 3 \times \frac{17}{6} + 2 \times \left(-\frac{11}{3}\right) = \frac{17}{2} - \frac{22}{3} = \frac{51}{6} - \frac{44}{6} = \frac{7}{6} \neq 1 & \text{systeme incoherent} \\ d_2 = 2 - 2d_1 = 2 - 2 \times \frac{17}{6} = \frac{6}{3} - \frac{17}{3} = -\frac{11}{3} \\ d_1 = \frac{17}{6} \end{cases}$$

Donc:  $\vec{u}, \vec{EP}, \vec{EG}$  ne sont pas coplanaires

c'est-à-dire:  $(d) \not\parallel (EFG)$

Par conséquent:  $(d)$  et  $(EFG)$  sont secants