

MATHEMATIQUES

Bilan sur l'espace : QCM 1 (corrigé)

Pour chaque exercice, plusieurs réponses sont proposées. Déterminer celles qui sont correctes.

Rappels

- 1.
- Trois points distincts A, B et C sont alignés si deux vecteurs formés à l'aide de ces 3 points sont colinéaires.
 - Deux vecteurs non nuls \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires si, et seulement si, il existe un réel k tel que $\vec{v} = k \vec{u}$.
 - Dans un repère $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ de l'espace, soit $A(x_A; y_A; z_A)$ et $B(x_B; y_B; z_B)$. Alors : $\vec{AB} = \begin{pmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \\ z_B - z_A \end{pmatrix}$

• On a $\vec{AB} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ et $\vec{AC} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$.

Les vecteurs \vec{AB} et \vec{AC} sont colinéaires si, et seulement si, il existe un réel k tel que $\vec{AC} = k \vec{AB}$.

Autrement dit, si le système suivant admet une unique solution :

$$\begin{cases} 2 = 1k \\ 0 = 1k \\ -2 = 0k \end{cases} . \text{ Ce système n'a pas de solution donc les vecteurs } \vec{AB} \text{ et } \vec{AC} \text{ ne sont pas colinéaires donc les points } A, B \text{ et } C \text{ ne sont pas alignés.}$$

- Trois points sont toujours coplanaires donc A, B et C le sont.

Plus rapidement

Cela revient à dire que les coordonnées de ces vecteurs sont proportionnelles. Elles ne le sont pas. Donc ...

- On a montré au que les points A, B et C ne sont pas alignés, par conséquent ils définissent un plan.

Cours

Un plan est défini par :

- trois points non alignés ou
- deux droites sécantes ou
- deux droites strictement parallèles.

Réponse : b. et c.

Rappels

- 2.
- Soit trois vecteurs non nuls \vec{u}, \vec{v} et \vec{w} tels que \vec{u} et \vec{v} ne sont pas colinéaires. \vec{u}, \vec{v} et \vec{w} sont coplanaires si et seulement si il existe deux réels a et b tels que :

$$\vec{w} = a \vec{u} + b \vec{v}$$

• On a $\vec{AB} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{AC} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$ et $\vec{AD} = \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ -6 \end{pmatrix}$.

Les vecteurs \vec{AB} et \vec{AC} ne sont pas colinéaires (leurs coordonnées ne sont pas proportionnelles).

Méthode

Pour montrer que quatre points sont coplanaires, il s'agit de démontrer que trois vecteurs formés à l'aide de ces quatre points sont coplanaires en écrivant l'un des vecteurs en fonction des deux autres.

Les vecteurs \vec{AB} , \vec{AC} et \vec{AD} sont coplanaires si, et seulement si, il existe deux réels a et b tels que :

$$\vec{AD} = a\vec{AB} + b\vec{AC}$$

Autrement dit, si le système suivant admet une unique solution :
$$\begin{cases} 4 = 1a + 2b \\ -2 = 1a + 0b \\ -6 = 0a - 2b \end{cases} .$$

On trouve $a = -2$ et $b = 3$, Ce système a une solution unique donc les vecteurs \vec{AB} , \vec{AC} et \vec{AD} sont coplanaires. Par conséquent, les points A , B , C et D sont coplanaires.

La réponse a. est vraie.

• On a $-2\vec{AB} + 3\vec{AC} \begin{pmatrix} -2 \times 1 + 3 \times 2 \\ -2 \times 1 + 3 \times 0 \\ -2 \times 0 + 3 \times (-2) \end{pmatrix}$ soit $-2\vec{AB} + 3\vec{AC} \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ -6 \end{pmatrix}$

La réponse b. est vraie.

• $D \in (BC)$ si, et seulement si, les vecteurs \vec{DB} et \vec{DC} sont colinéaires.

On a $\vec{DB} \begin{pmatrix} 3 \\ -3 \\ -6 \end{pmatrix}$ et $\vec{DC} \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ -4 \end{pmatrix}$.

Les vecteurs \vec{AB} et \vec{AC} sont colinéaires si, et seulement si, il existe un réel k tel que $\vec{AC} = k\vec{AB}$.

On a de façon évidente (!!!?) $\vec{DB} = \frac{3}{2}\vec{DC}$, donc les vecteurs \vec{DB} et \vec{DC} sont colinéaires donc $D \in (BC)$.

La réponse c. est vraie.

Réponse : a. b. et c.

3. • Un vecteur directeur de Δ est $\vec{u} \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Le vecteur $\vec{AB} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ est un vecteur directeur de la droite (AB) .

Les vecteurs \vec{u} et \vec{AB} ne sont pas colinéaires (coordonnées non proportionnelles), donc Δ n'est pas une représentation paramétrique de (AB) .

Autre méthode

On étudie si les points A et B appartiennent à Δ .

$A \in \Delta$ si, et seulement si le système suivant, d'inconnue t , admet une unique solution :
$$\begin{cases} x_A = 1 = 2 - t \\ y_A = 0 = 1 - t \\ z_A = 2 = 2 + t \end{cases} .$$

On obtient
$$\begin{cases} t = 1 \\ t = 1 \\ t = 0 \end{cases} .$$

Ce système n'a pas de solution, donc A n'appartient pas à Δ .

La réponse a. est fautive.

- Soit \mathcal{P} le plan de représentation paramétrique :
$$\begin{cases} x = 5 + t + 4t' \\ y = -2 - t - 2t' \\ z = -4 - 2t - 6t' \end{cases}, t \in \mathbb{R} \text{ et } t' \in \mathbb{R}.$$

On étudie si A , B et C appartiennent à \mathcal{P} .

A appartient à \mathcal{P} si, et seulement si le système suivant, d'inconnues t et t' , admet une unique solution :

$$\begin{cases} x_A = 1 = 5 + t + 4t' \\ y_A = 0 = -2 - t - 2t' \\ z_A = 2 = -4 - 2t - 6t' \end{cases} \iff \begin{cases} t = -4 - 4t' \\ 0 = -2 - (-4 - 4t') - 2t' \\ 6 = -2(-4 - 4t') - 6t' \end{cases} \iff \begin{cases} t = 0 \\ t' = -1 \\ t' = -1 \end{cases}.$$

Ce système admet une solution unique donc A appartient au plan \mathcal{P} .

B appartient à \mathcal{P} si, et seulement si le système suivant, d'inconnues t et t' , admet une unique solution :

$$\begin{cases} x_B = 2 = 5 + t + 4t' \\ y_B = 1 = -2 - t - 2t' \\ z_B = 2 = -4 - 2t - 6t' \end{cases} \iff \begin{cases} t = -3 - 4t' \\ 3 = -(-3 - 4t') - 2t' \\ 6 = -2(-3 - 4t') - 6t' \end{cases} \iff \begin{cases} t = -3 \\ t' = 0 \\ t' = 0 \end{cases}.$$

Ce système admet une solution unique donc B appartient au plan \mathcal{P} .

C appartient à \mathcal{P} si, et seulement si le système suivant, d'inconnues t et t' , admet une unique solution :

$$\begin{cases} x_C = 3 = 5 + t + 4t' \\ y_C = 0 = -2 - t - 2t' \\ z_C = 0 = -4 - 2t - 6t' \end{cases} \iff \begin{cases} t = -2 - 4t' \\ 0 = -2 - (-2 - 4t') - 2t' \\ 0 = -4 - 2(-2 - 4t') - 6t' \end{cases} \iff \begin{cases} t = -2 \\ t' = 0 \\ t' = 0 \end{cases}.$$

Ce système admet une solution unique donc C appartient au plan \mathcal{P} .

La réponse b. est vraie.

- Soit \mathcal{Q} le plan de représentation paramétrique :
$$\begin{cases} x = 1 + t + 2t' \\ y = t \\ z = 2 - 2t' \end{cases}, t \in \mathbb{R} \text{ et } t' \in \mathbb{R}.$$

Représentation paramétrique d'un plan

Dans un repère $(O ; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ de l'espace, on considère le plan \mathcal{P} passant par un point $A(x_A ; y_A ; z_A)$

et de vecteurs directeurs non nuls $\vec{u} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} a' \\ b' \\ c' \end{pmatrix}$.

Un point $M(x ; y ; z)$ appartient au plan \mathcal{P} si et seulement si il existe deux réels t et t' tels que :

$$\begin{cases} x = x_A + at + a't' \\ y = y_A + bt + b't' \\ z = z_A + ct + c't' \end{cases}$$

Ce système d'équations s'appelle une représentation paramétrique du plan \mathcal{P} .

\mathcal{Q} passe donc par le point de coordonnées $(1 ; 0 ; 2)$ soit le point A et est dirigé par les vecteurs $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$

soit \vec{AB} et \vec{AC} qui ne sont pas colinéaires et dirigent le plan (ABC) .

La réponse c. est vraie.

Réponse : b. et c.

4. • Un vecteur directeur de Δ est $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$. Or $\vec{AB} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ donc (AB) est un vecteur directeur de la droite Δ .

Par conséquent, $\Delta // (AB)$.

En prenant $t = 3$, on obtient $\begin{cases} x = 3 \\ y = 4 \\ z = 5 \end{cases}$, donc $E \in \Delta$.

Δ n'est autre que la droite parallèle à (AB) et passant par E .

La réponse a. est vraie.

- Étudions si les points E , A , B et C sont coplanaires.

On a $\vec{AB} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\vec{AC} \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$ et $\vec{AE} \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix}$.

Les vecteurs \vec{AB} et \vec{AC} ne sont pas colinéaires.

Les vecteurs \vec{AB} , \vec{AC} et \vec{AE} sont coplanaires si, et seulement si, il existe deux réels a et b tels que : $\vec{AE} = a\vec{AB} + b\vec{AC}$.

Autrement dit, si le système suivant admet une unique solution : $\begin{cases} 1 = 1a + 2b \\ 4 = 1a + 0b \\ 3 = 0a - 2b \end{cases}$.

On obtient $\begin{cases} 2 = 1 \\ a = 4 \\ b = -1,5 \end{cases}$. Ce système n'a pas de solution donc les vecteurs \vec{AB} , \vec{AC} et \vec{AE} ne sont pas coplanaires.

Par conséquent, les points A , B , C et E ne sont pas coplanaires.

La réponse b. est fausse.

- Étudions si les points A , B , D et E sont coplanaires.

On a $\vec{AB} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\vec{AD} \begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ -6 \end{pmatrix}$ et $\vec{AE} \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix}$.

Les vecteurs \vec{AB} et \vec{AD} ne sont pas colinéaires.

Les vecteurs \vec{AB} , \vec{AD} et \vec{AE} sont coplanaires si, et seulement si, il existe deux réels a et b tels que : $\vec{AE} = a\vec{AB} + b\vec{AD}$.

Autrement dit, si le système suivant admet une unique solution : $\begin{cases} 2 = 1a + 4b \\ 4 = 1a - 2b \\ 3 = 0a - 6b \end{cases}$.

On obtient $\begin{cases} a = 4 \\ a = 3 \\ b = -0,5 \end{cases}$. Ce système n'a pas de solution donc les vecteurs \vec{AB} , \vec{AD} et \vec{AE} ne sont pas coplanaires.

Par conséquent, les points A , B , D et E ne sont pas coplanaires.

La réponse c. est fausse.

Réponse : a.