

- Cours de mathématiques du lundi 2 octobre 2006 -

Géométrie dans l'espaceProposition :

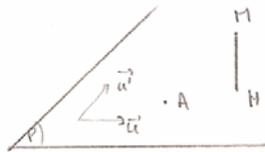
\mathcal{P} le plan (A, \vec{u}, \vec{v}) .

M un point.

$$\text{Alors } d(M, \mathcal{P}) = \frac{|\text{Det}(\vec{AM}, \vec{u}, \vec{v})|}{\|\vec{u} \wedge \vec{v}\|}$$

Preuve.

$$\text{Det}(\vec{AM}, \vec{u}, \vec{v}) = \underset{\text{dét}}{\text{Det}}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{AM}) = \vec{u} \wedge \vec{v} \cdot \vec{AM}$$



$$= \vec{u} \wedge \vec{v} \cdot \vec{AM} + \vec{u} \wedge \vec{v} \cdot \vec{HM} \quad \text{ou } H$$

est le projeté orthogonal de M sur \mathcal{P}

$$|\text{Det}(\vec{AM}, \vec{u}, \vec{v})| = |\vec{u} \wedge \vec{v} \cdot \vec{HM}|$$

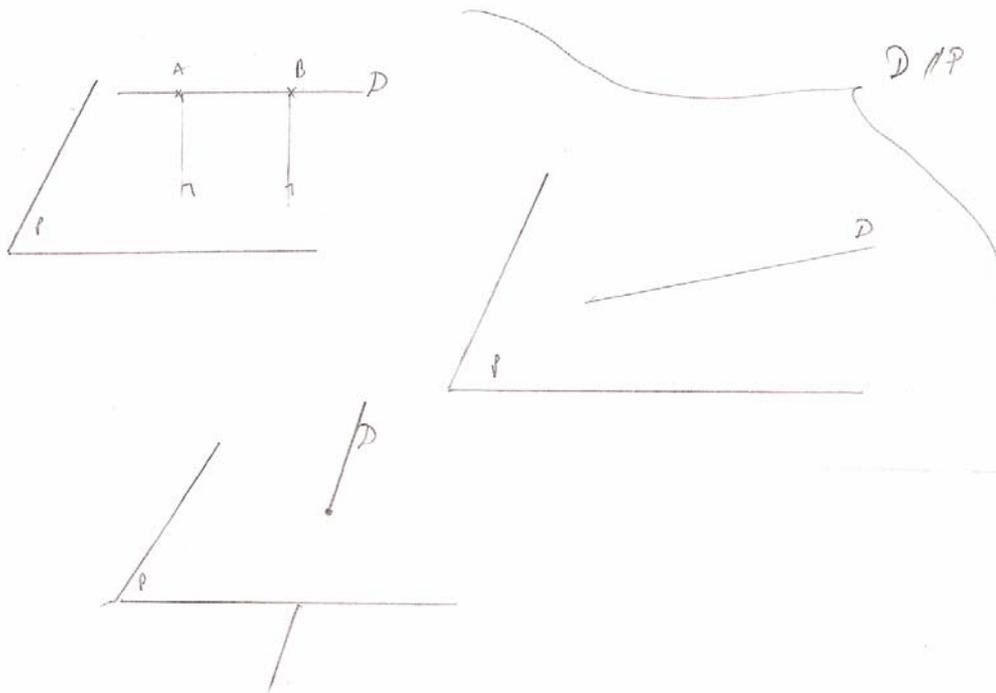
$$= \|\vec{u} \wedge \vec{v}\| \cdot \|\vec{HM}\| \cdot \underbrace{|\cos(\vec{u} \wedge \vec{v}, \vec{HM})|}_{=1}$$

$$\frac{|\text{Det}(\vec{AM}, \vec{u}, \vec{v})|}{\|\vec{u} \wedge \vec{v}\|} = \|\vec{HM}\| = d(M, \mathcal{P}) \quad \square$$

Distance droite-plan dans l'espace.Remarque :

\mathcal{D} droite, \mathcal{P} plan : alors :

Soit $\mathcal{D} \cap \mathcal{P} \neq \emptyset$ } on dit que \mathcal{D} est parallèle à \mathcal{P} .
 Soit $\mathcal{D} \cap \mathcal{P} = \mathcal{D}$
 Soit $\mathcal{D} \cap \mathcal{P}$ est réduit à un point



Proposition n:

Si D est parallèle à P alors $d(A, P)$ est indépendante de $A \in D$ i.e. $\forall (A, B) \in D^2, d(A, P) = d(B, P)$

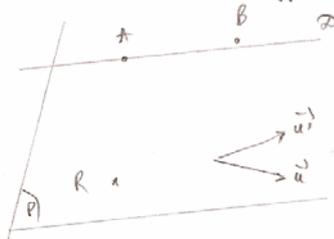
Preuve:

- Si $D \cap P \neq \emptyset$ et $D \parallel P$ alors $D \subset P$

$$\left. \begin{array}{l} A \in D, d(A, P) = 0 \\ B \in D, d(B, P) = 0 \end{array} \right\}$$

- Si $D \cap P = \emptyset$

$$d(A, P) = \frac{|\text{Det}(\vec{AR}, \vec{u}, \vec{u}')|}{\|\vec{u} \wedge \vec{u}'\|} \quad \text{où } P = (R, \vec{u}, \vec{u}')$$



$$\text{Det}(\vec{AR}, \vec{u}, \vec{u}') = \underbrace{\text{Det}(\vec{AB}, \vec{u}, \vec{u}')}_0 + \text{Det}(\vec{BR}, \vec{u}, \vec{u}')$$

- car \vec{AB}, \vec{u} et \vec{u}' sont coplanaires.

(car \vec{AB} est C.L. de \vec{u} et \vec{u}')

$$\Rightarrow \frac{|\text{Det}(\vec{AR}, \vec{u}, \vec{u}')|}{\|\vec{u} \wedge \vec{u}'\|} = \frac{|\text{Det}(\vec{BR}, \vec{u}, \vec{u}')|}{\|\vec{u} \wedge \vec{u}'\|}$$

donc $d(A, P) = d(B, P)$

□

On pose donc la définition suivante.

Définition:

- \mathcal{D} une droite, \mathcal{P} un plan.
- Si $\mathcal{D} \cap \mathcal{P} \neq \emptyset$, $d(\mathcal{D}, \mathcal{P}) = 0$
- Si $\mathcal{D} \cap \mathcal{P} = \emptyset$, $d(\mathcal{D}, \mathcal{P}) = d(A, \mathcal{P}) \quad \forall A \in \mathcal{D}$

De même :

Définition:

Soient \mathcal{P} et \mathcal{P}' deux plans.

Si $\mathcal{P} \cap \mathcal{P}' \neq \emptyset$, $d(\mathcal{P}, \mathcal{P}') = 0$

Si $\mathcal{P} \cap \mathcal{P}' = \emptyset$, $d(\mathcal{P}, \mathcal{P}') = d(A, \mathcal{P}') \quad \forall A \in \mathcal{P}$ (i.e. indépendante du point A choisi dans \mathcal{P}).

Proposition: PERPENDICULAIRE COMMUNE

Soient \mathcal{D} et \mathcal{D}' deux droites non parallèles. Alors il existe une unique droite Δ tq Δ orthogonale à \mathcal{D} et à \mathcal{D}' et $\Delta \cap \mathcal{D} \neq \emptyset$, $\Delta \cap \mathcal{D}' \neq \emptyset$.

On dit que Δ est la perpendiculaire commune à \mathcal{D} et \mathcal{D}' .

Remarque:

Perpendiculaire (intersection $\neq \emptyset$)

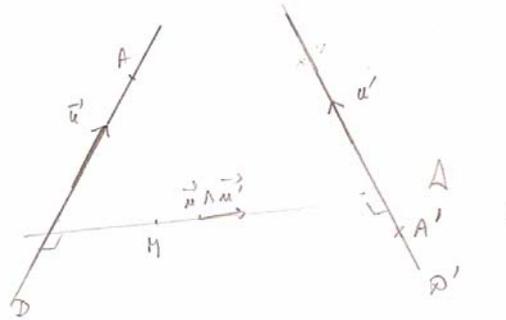
⇓

orthogonale (intersection quelconque).

Preuve:

$$\mathcal{D} = (A, \vec{u})$$

$$\mathcal{D}' = (A', \vec{u}')$$



Existence:

$\mathcal{P} = (A, \vec{u}, \vec{u} \wedge \vec{u}')$ est bien un plan car \vec{u} et \vec{u}' non colinéaires.

$(\mathcal{D} \neq \mathcal{D}') \Rightarrow \vec{u} \wedge \vec{u}' \neq \vec{0}$.

$\mathcal{P}' = (A', \vec{u}', \vec{u} \wedge \vec{u}')$ est un plan.

$\mathcal{D} \subset \mathcal{P}, \mathcal{D}' \subset \mathcal{P}'$

Soit $\Delta = \mathcal{P} \cap \mathcal{P}'$.

Alors Δ est une droite, car \mathcal{P} et \mathcal{P}' ne sont pas parallèles (sinon: \vec{u}, \vec{u}' et $\vec{u} \wedge \vec{u}'$ seraient coplanaires).

donc $\text{Det}(\vec{u}, \vec{u}', \vec{u} \wedge \vec{u}') = 0$ donc $(\vec{u} \wedge \vec{u}') \cdot (\vec{u} \wedge \vec{u}') = 0$

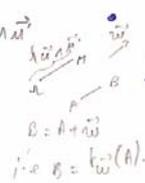
donc $\vec{u} \wedge \vec{u}' = \vec{0} \Leftrightarrow (\text{car } \mathcal{D} \neq \mathcal{D}')$

Brouillon prof:

$$\vec{\Omega} = \lambda \vec{u} \wedge \vec{u}'$$

$$\vec{\Omega} = H - \lambda \vec{u} \wedge \vec{u}'$$

$$\vec{\Omega} = A - \alpha \vec{u}$$



$\vec{u} \wedge \vec{u}'$ dirige Δ .

$\Delta \cap \mathcal{D}$?

Soit $M \in \Delta$ on cherche s'il existe $\Omega \in \mathcal{D} \cap \Delta$.

Analyse: Si Ω existe, alors:

$$\exists \lambda \in \mathbb{R}, \vec{\Omega} = \lambda \vec{u} \wedge \vec{u}'$$

$$\exists \alpha \in \mathbb{R}, \vec{\Omega} = \alpha \vec{u}$$

Synthèse :

Soit Ω le point tel que :

$$\vec{\Omega} = A - \alpha \vec{u} = M - \lambda \vec{u} \wedge \vec{u}'$$

α et λ sont bien définis car \vec{MA} est dans le plan \mathcal{P} , donc C.L. de \vec{u} et $\vec{u} \wedge \vec{u}'$ (base de \mathcal{P})

donc $\vec{A\Omega} = -\alpha \vec{u}$ Ω est bien défini.

Unicité :

Soit Δ_2 une perpendiculaire commune à \mathcal{D} et \mathcal{D}' .

• Δ_2 est dirigée par $\vec{u} \wedge \vec{u}'$ car $\mathcal{D}_2 \perp \mathcal{D}$
et $\mathcal{D}_2 \perp \mathcal{D}'$

• Si $C = \Delta_2 \cap \mathcal{D}$

alors \vec{OC} colinéaire à \vec{u} car $\Omega \in \mathcal{D}$
 $C \in \mathcal{D}$

donc $C = \Omega + \beta \vec{u}$

donc $C \in \mathcal{P}$ ($\Omega \in \mathcal{P}$)

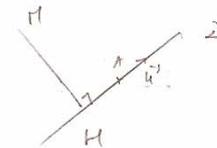
donc $\mathcal{D}_2 \in \mathcal{P}$
de \vec{u} , $\Delta_2 \subset \mathcal{P}$ } $\Delta_2 \subset \mathcal{P} \cap \mathcal{P}' = \Delta$
donc $\Delta_2 = \Delta$

□ (ouf !!)

Définition :

\mathcal{D} une droite, M un point.

$d(M, \mathcal{D}) = MH$ où $H =$ projeté orthogonal de M sur \mathcal{D} .



Proposition :

$\mathcal{D} = (A, \vec{u})$, M un point.

$$d(M, \mathcal{D}) = \frac{\|\vec{AM} \wedge \vec{u}\|}{\|\vec{u}\|}$$

Preuve :

$$\vec{AM} \wedge \vec{u} = \underbrace{\vec{AM} \wedge \vec{u}}_{\vec{0}} + \vec{HM} \wedge \vec{u}$$

car \vec{AM} et \vec{m} colinéaires.

$$\|\vec{AM} \wedge \vec{u}\| = \|\vec{HM} \wedge \vec{u}\| = HM \cdot \|\vec{u}\| \quad \text{car } |\sin(\vec{HM}, \vec{u})| = 1$$

□

Position relative de deux droites dans l'espace.

$$\mathcal{D} \parallel \mathcal{D}' \begin{cases} \mathcal{D} = \mathcal{D}' \text{ confondues } \mathcal{D} \cap \mathcal{D}' = \mathcal{D} = \mathcal{D}' \neq \emptyset \\ \mathcal{D} \cap \mathcal{D}' \text{ (strictement)} \end{cases}$$

$$\mathcal{D} \not\parallel \mathcal{D}' \begin{cases} \mathcal{D} \cap \mathcal{D}' \neq \emptyset & \mathcal{D} \text{ et } \mathcal{D}' \text{ sont coplanaires} \\ \mathcal{D} \cap \mathcal{D}' = \emptyset & \mathcal{D} \text{ et } \mathcal{D}' \text{ non coplanaires.} \end{cases}$$

Définition : \mathcal{D} et \mathcal{D}' non //
 $d(\mathcal{D}, \mathcal{D}') = HH'$ où $H = \mathcal{D} \cap \Delta$ $H' = \mathcal{D}' \cap \Delta$ et Δ est la perpendiculaire commune.
Proposition :

$$\mathcal{D} = (A, \vec{u})$$

$$\mathcal{D}' = (A', \vec{u}') \quad \mathcal{D} \text{ et } \mathcal{D}' \text{ non //}$$

$$\text{Alors } d(\mathcal{D}, \mathcal{D}') = \frac{|\text{Det}(\vec{AA}', \vec{u}, \vec{u}')|}{\|\vec{u} \wedge \vec{u}'\|}$$

Preuve :On introduit H et H'

$$\vec{AA}' = \vec{AH} + \vec{HH'} + \vec{H'A'}$$

$$\text{Det}(\overrightarrow{AA'}, \vec{u}, \vec{u}') = \underbrace{\text{Det}(\overrightarrow{AA'}, \vec{u}, \vec{u}')}_{=0} + \text{Det}(\overrightarrow{AA'}, \vec{u}, \vec{u}') + \underbrace{\text{Det}(\overrightarrow{AA'}, \vec{u}, \vec{u}')}_{=0}$$

$$|\text{Det}(\overrightarrow{AA'}, \vec{u}, \vec{u}')| = |\text{Det}(\overrightarrow{AA'}, \vec{u}, \vec{u}')| = |\overrightarrow{AA'} \cdot (\vec{u} \wedge \vec{u}')| = AA' \cdot \|\vec{u} \wedge \vec{u}'\|$$

car $\overrightarrow{AA'}$ et $\vec{u} \wedge \vec{u}'$ colinéaires. \square

Proposition :

Si $\mathcal{D} \parallel \mathcal{D}'$ et $\mathcal{D} \cap \mathcal{D}' = \emptyset$



$d(A, \mathcal{D}') = d(B, \mathcal{D}') \forall (A, B) \in \mathcal{D}^2$
 on pose $d(\mathcal{D}, \mathcal{D}') = d(A, \mathcal{D}')$ où A est un point quelconque de \mathcal{D} .

Preuve :

Idem (utiliser prop 1) \square

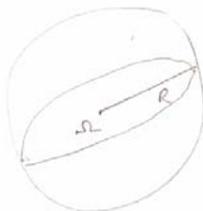
VII . Sphères

L'espace est rapporté à un repère $\mathcal{R} = (O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$.

Définition :

Soit Ω un point, R un réel > 0 .

La sphère $S(\Omega, R)$ de centre Ω et de rayon R est l'ensemble des points M tq $M\Omega = R$.



\triangle Sphère \neq boule.

Proposition.

A, B, M 3 points $\overrightarrow{MA} \cdot \overrightarrow{MB} = 0$

$\Leftrightarrow M$ appartient à la sphère de diamètre $[AB]$

Preuve:I milieu de $[AB]$

$$\vec{MA} \cdot \vec{MB} = (\vec{MI} + \vec{IA}) \cdot (\vec{MI} + \vec{IB}) \dots$$

□

Remarque: $k \in \mathbb{R}$
 $\{M, \vec{MA} \cdot \vec{MB} = k\}$ est soit une sphère, soit un point, soit vide

Δ ... □

Proposition:Dans un $\text{ron } \mathcal{D}$.

$$1) A \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix}, R > 0$$

 $S(A, R)$ a pour EC.

$$(x - \alpha)^2 + (y - \beta)^2 + (z - \gamma)^2 = R^2$$

2) l'EC:

$$x^2 + y^2 + z^2 - 2\alpha x - 2\beta y - 2\gamma z + \lambda = 0 \text{ est celle:}$$

- d'une sphère de centre $A \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix}$ et de rayon R si ...

- du point $A \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix}$ si ...

- du vide si ...

} à finir.

Exemple:

$$x^2 + y^2 + z^2 - x - 1 = 0.$$

$$\Leftrightarrow \left(x - \frac{1}{2}\right)^2 + y^2 + z^2 = \frac{5}{4}$$

$$S\left(\frac{1}{2}, \frac{\sqrt{5}}{2}\right), \mathcal{D}_1 \begin{pmatrix} \sqrt{2} \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

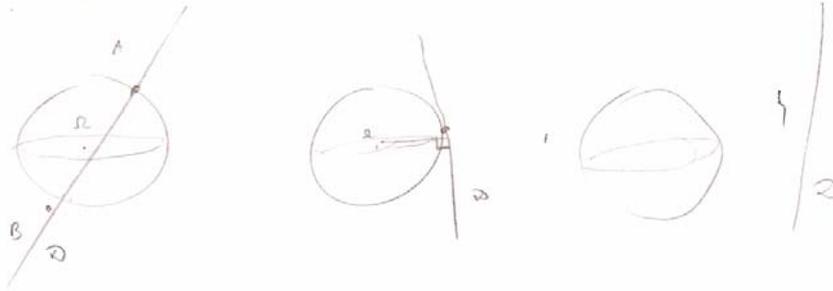
Intersection sphère droite.Proposition:

Soit $S(\Omega, R)$ une sphère de centre Ω et de rayon R .

Soit D une droite.

Alors $S \cap D$ est soit:

- (*) • {2 points distincts}
- (**) • {1 point} • Dans ce cas S et D sont dites tangentes.
- (***) • \emptyset .



Si $d(\Omega, D) < R \rightarrow (*)$

Si $d(\Omega, D) = R \rightarrow (**)$

Si $d(\Omega, D) > R \rightarrow (***)$

Remarque:

Caractérisation de la tangente $d(\Omega, D) = R$.

Preuve:

On choisit une AP de la droite et une EC de la sphère.

$$M \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \in D \cap S \Leftrightarrow \begin{cases} (x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 + (z-z_0)^2 = R^2 \\ x = a + \alpha t \\ y = b + \beta t \\ z = c + \gamma t \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} (a + \alpha t - x_0)^2 + (b + \beta t - y_0)^2 + (c + \gamma t - z_0)^2 = R^2 \\ x = a + \alpha t \\ y = b + \beta t \\ z = c + \gamma t \end{cases} \rightarrow \text{poly de degré 2} \\ \text{on résout.}$$

Intersection sphère plan :

$S(\Omega, R)$ une sphère.

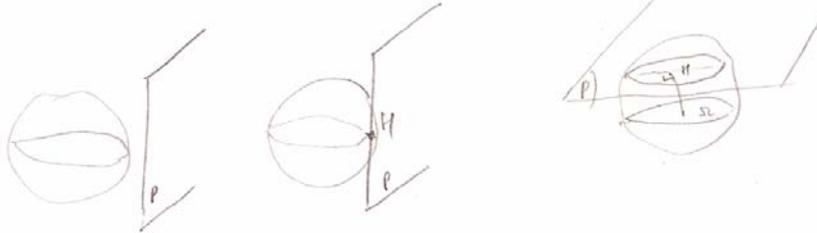
P un plan alors $S \cap P =$

$$d = d(\Omega, P)$$

* \emptyset si $d > R$

ou $\times \times$ {un point H } où H est le projeté \perp de Ω sur P si $d = R$.

ou $\times \times \times$ le cercle de centre H (où $H \longrightarrow$) et de rayon $r = \sqrt{R^2 - d^2}$ si $d < R$.



Preuve :

On choisit un repère tel que le plan P ait pour EC : $z = 0$.

$$S: (x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 + (z-z_0)^2 = R^2$$

$$\Omega \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{pmatrix}$$

$$S \cap P \begin{cases} z = 0 \\ (x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 = R^2 - z_0^2 = R^2 - d^2 \end{cases}$$

$$d(\Omega, P) = |z_0|$$

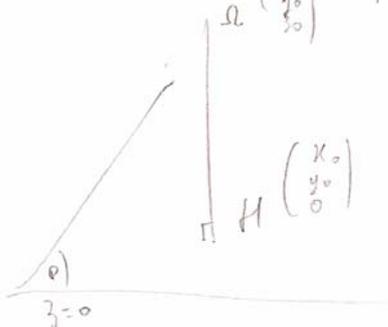
1^{er} cas : $R < d$

$$S \cap P = \emptyset$$

2^e cas : $R = d$

$$S \cap P = \left\{ \begin{array}{l} z = 0 \\ (x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 = 0 \end{array} \right.$$

$$S \cap P = \left\{ H \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$



3^e cas: $R > d$

$$SNP : \begin{cases} z=0 \\ (x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 = (\sqrt{R^2-d^2})^2 \end{cases}$$

donc SNP est le cercle de centre $H \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \\ 0 \end{pmatrix}$

le projeté \perp de Ω sur P , et rayon $R \sqrt{R^2-d^2}$ \square

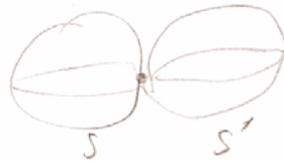
Remarque:

Intersection sphère/droite: on peut faire la même démo.

Intersection de 2 sphères non concentriques. Set S

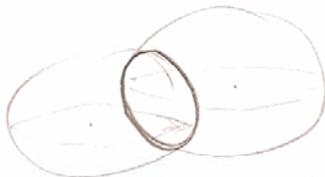


$$S \cap S' = \emptyset$$



$$S \cap S' = \{\text{un point}\}$$

On dit que Set S' sont tangentes.



$$S \cap S' = \{\text{un arc}\}$$

Preuve:

Partir de deux EC des sphères et se ramener à intersection sphère (plan): \square

FIN !!