

# Concussion du deum 6 - Type

Ex 1: Dans le repère orthonormé  $(A; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$

B(6; 0; 0)

D(0; 6; 0)

E(0; 0; 6)

F(6; 0; 6)

R(0; 4; 6)

P(2; 0; 0)

Q(0; 0; 2)

S(3; 3; 3)

H(8/3; 16/3; 8/3)

J(6; 4; 0)

K(6; 6; 2)

1) @ badonneés

(b)  $\vec{QP} \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$   $\vec{QR} \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 4 \end{pmatrix}$

Les coordonnées ne sont pas proportionnelles

$\vec{QP}$  et  $\vec{QR}$  non colinéaires

et P, Q, R définissent un plan

(c)  $\exists \vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$  normal à (PQR)

(i)  $\vec{n} \perp \vec{QP}$  et  $\vec{n} \perp \vec{QR}$

(ii)  $\vec{n} \cdot \vec{QP} = 0$  et  $\vec{n} \cdot \vec{QR} = 0$

(iii)  $2+0-2c=0$  et  $0+4b+4c=0$

(iv)  $c=1$  et  $b=-1$

Donc  $\vec{n} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$

d) Une équation du plan (PQR) est donc de la forme  $x - y + z + d = 0$

or P ∈ (PQR) (i)  $2 - 0 + 0 + d = 0$  (ii)  $d = -2$

Donc (PQR) :  $x - y + z - 2 = 0$

2) @  $\Delta \perp$  (PQR) donc  $\vec{m}$  est un vecteur directeur de  $\Delta$  et  $R \in \Delta$

alors  $\Delta : \begin{cases} x = 3 + t \\ y = 3 - t \\ z = 3 + t \end{cases} (t \in \mathbb{R})$

b) on résout l'équation

$$(3+t) - (3-t) + (3+t) - 2 = 0$$

$$\Leftrightarrow 1 + 3t = 0 \Leftrightarrow t = -\frac{1}{3}$$

donc  $\Delta$  coupe  $(PQR)$  en  $\overline{IJ}$   $\left(\frac{8}{3}; \frac{10}{3}; \frac{8}{3}\right)$

$$x_I = 3 - \frac{1}{3} = \frac{9}{3} - \frac{1}{3} = \frac{8}{3} = 3_I$$

$$y_I = 3 + \frac{1}{3} = \frac{9}{3} + \frac{1}{3} = \frac{10}{3}$$

1,25

c)  $2I^2 = \left(\frac{8}{3} - 3\right)^2 + \left(\frac{10}{3} - 3\right)^2 + \left(\frac{8}{3} - 3\right)^2$

$$= \left(\frac{1}{3}\right)^2 + \left(\frac{1}{3}\right)^2 + \left(\frac{1}{3}\right)^2 = 3 \times \frac{1}{9} = \frac{1}{3}$$

$$\Leftrightarrow 2I = \frac{\sqrt{3}}{3}$$

1,25

3) a)  $6 - 4 + 0 - 2 = 0$

donc  $J \in (PQR)$

0,5

b)  $\overline{JK} \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$  et  $\overline{QR} \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \\ 4 \end{pmatrix}$

$\overline{QR} = 2 \overline{JK}$  les vecteurs sont colinéaires

donc  $(QR) \parallel (JK)$

1,

Ex 2:

1) (d): 
$$\begin{cases} x = -1 + t \\ y = 2 - t \\ z = 3 + t \end{cases} \quad (t \in \mathbb{R})$$

(d') passe par  $B(4; 4; -6)$  de vecteur directeur

donc (d'): 
$$\begin{cases} x = 4 + 5k \\ y = 4 + 2k \\ z = -6 - 9k \end{cases} \quad (k \in \mathbb{R})$$

(10)

$$\begin{cases} -1 + t = 4 + 5k & \text{①} \\ 2 - t = 4 + 2k & \text{②} \\ 3 + t = -6 - 9k & \text{③} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} 4 = 8 + 7k & \text{①} + \text{②} \\ 2 - t = 4 + 2k \\ t = -9 - 9k \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} k = -2 \\ 2 - 0 = 4 - 2 \text{ vrai} \\ t = 0 \end{cases}$$

donc (d) et (d') se coupent en  $A(-1; 2; 3)$

(d) et (d') sont donc coplanaires

VRAI

- 2)  $A(0; 1; -1)$   
 $B(2; 1; 3)$   
 $C(-3; -1; 1)$   
 $D(7; 3; -1)$

$\vec{AB} \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}$   $\vec{AC} \begin{pmatrix} -3 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix}$   $\vec{AD} \begin{pmatrix} 7 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$   
 $\vec{AB} = \alpha \vec{AC} + \beta \vec{AD} \quad (\alpha, \beta \in \mathbb{R})$

$$\Rightarrow \begin{cases} 2 = -3\alpha + 7\beta \\ 0 = -2\alpha + 2\beta \\ 4 = 2\alpha \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} 2 = -5 + 14 \text{ faux} \\ \beta = 2 \\ \alpha = 2 \end{cases}$$

le système n'a pas de solution donc  $\vec{AB}, \vec{AC}, \vec{AD}$  non coplanaires

et  $A, B, C, D$  non coplanaires Faux

3) (d) passe par  
 $A(-3; 7; -12)$   
 de vecteur directeur

$$(d'): \begin{cases} x = 2t - 1 \\ y = -4t + 3 \quad (t \in \mathbb{R}) \\ z = -10t - 2 \end{cases}$$

$\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 5 \end{pmatrix}$  Soit  $\vec{v} \begin{pmatrix} 2 \\ -4 \\ 10 \end{pmatrix}$  un vecteur directeur de (d')

$\vec{v} = 2\vec{u}$   $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  colinéaires donc (d) // (d')

$A \in (d')?$   $-3 = 2t - 1 \Leftrightarrow 2t = -2 \Leftrightarrow t = -1$

alors  $-4t + 3 = 4 + 3 = 7 = y_A$

et  $-10t - 2 = -10(-1) - 2 = 10 - 2 = 8 \neq z_A$

donc  $A \in (d)$  et  $A \in (d')$  alors (d) et (d')

sont confondus **VRAI**

4) (MB)  $\perp$  (MD)  $\Leftrightarrow \vec{BM} \cdot \vec{DM} = 0$  (\*)

$$\vec{BM} \begin{pmatrix} t-1 \\ t \\ t \end{pmatrix} \quad \vec{DM} \begin{pmatrix} t \\ t-1 \\ t \end{pmatrix}$$

(\*)  $\Leftrightarrow t(t-1) + t(t-1) + t^2 = 0$

$\Leftrightarrow 3t^2 - 2t = 0 \Leftrightarrow t(3t-2) = 0$

$\Leftrightarrow t = 0$  ou  $t = \frac{2}{3}$

$\Rightarrow$  il y a donc 2 positions du point M telles que (MB)  $\perp$  (MD) **VRAI**

lors  $t = 0$  M et A confondus

et pour  $t = \frac{2}{3}$   $M(\frac{2}{3}; \frac{2}{3}; \frac{2}{3})$