

# QCM d'autoévaluation, exercice 89 page 295

*Sésamath*

Maths TS obligatoire



Dans un repère  $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  de l'espace, on considère les droites

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

et le plan  $\wp$  de représentation paramétrique : 
$$\begin{cases} x = 2 + t - t' \\ y = -2t + 3t' \\ z = 4 - t' \end{cases} \quad t \in \mathbb{R}, t' \in \mathbb{R}$$

- a)  $d$  et  $\wp$  sont parallèles
- b)  $d$  et  $\wp$  sont sécants en  $A(-1; 4; 3)$
- c)  $d$  est inclus dans  $\wp$

a)

## Rappel

- Une droite  $d$  de vecteur directeur  $\vec{u}$  est parallèle à un plan  $P$  de vecteurs directeurs  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  si, et seulement si, les vecteurs  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  sont coplanaires.

a)

## Rappel

- Une droite  $d$  de vecteur directeur  $\vec{u}$  est parallèle à un plan  $P$  de vecteurs directeurs  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  si, et seulement si, les vecteurs  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  sont coplanaires.
- 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  $\alpha$  et  $\beta$  tels que

$$\vec{w} = \alpha\vec{u} + \beta\vec{v}.$$

## Rappel

Dans un repère  $(O ; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  de l'espace, on considère le point  $A(x_A ; y_A ; z_A)$  et les vecteurs  $\vec{u} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} \begin{pmatrix} \alpha' \\ \beta' \\ \gamma' \end{pmatrix}$ .

- $M(x; y; z)$  appartient à la droite  $\mathcal{D}$  passant par  $A$  et de vecteur directeur  $\vec{u}$  si, et seulement si, il existe

$$\text{un réel } t \text{ tel que : } \begin{cases} x = x_A + t\alpha \\ y = y_A + t\beta \\ z = z_A + t\gamma \end{cases} .$$

On dit que ce système d'équations est une représentation paramétrique de la droite  $\mathcal{D}$  passant par  $A$  et de vecteur directeur  $\vec{u}$ .

## Rappel

Dans un repère  $(O ; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  de l'espace, on considère le point  $A(x_A ; y_A ; z_A)$  et les vecteurs  $\vec{u} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix}$  et  $\vec{v} \begin{pmatrix} \alpha' \\ \beta' \\ \gamma' \end{pmatrix}$ .

- $M(x; y; z)$  appartient à la droite  $\mathcal{D}$  passant par  $A$  et de vecteur directeur  $\vec{u}$  si, et seulement si, il existe

$$\text{un réel } t \text{ tel que : } \begin{cases} x = x_A + t\alpha \\ y = y_A + t\beta \\ z = z_A + t\gamma \end{cases} .$$

On dit que ce système d'équations est une représentation paramétrique de la droite  $\mathcal{D}$  passant par  $A$  et de vecteur directeur  $\vec{u}$ .

- $M(x; y; z)$  appartient au plan  $\mathcal{P}$  passant par  $A$  et de vecteurs directeurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  si, et seulement si, il

$$\text{existe deux réels } t \text{ et } t' \text{ tels que : } \begin{cases} x = x_A + t\alpha + t'\alpha' \\ y = y_A + t\beta + t'\beta' \\ z = z_A + t\gamma + t'\gamma' \end{cases} .$$

On dit que ce système d'équations est une représentation paramétrique du plan  $\mathcal{P}$  passant par  $A$  et de vecteurs directeurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ .

a) Un vecteur directeur de  $d$  est  $\vec{u} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

a) Un vecteur directeur de  $d$  est  $\vec{u} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

Deux vecteurs directeurs de  $\varphi$  sont  $\vec{v} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$  et  $\vec{w} \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$ .

a) Un vecteur directeur de  $d$  est  $\vec{u} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

Deux vecteurs directeurs de  $\varphi$  sont  $\vec{v} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$  et  $\vec{w} \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$ .

Remarque :  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  sont bien non colinéaires car leurs coordonnées sont non proportionnelles :  $\frac{1}{-1} \neq \frac{-2}{3}$

a) Un vecteur directeur de  $d$  est  $\vec{u} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

Deux vecteurs directeurs de  $\varphi$  sont  $\vec{v} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$  et  $\vec{w} \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$ .

Remarque :  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  sont bien non colinéaires car leurs coordonnées sont non proportionnelles :  $\frac{1}{-1} \neq \frac{-2}{3}$

Or,

$$\vec{u} = -\vec{v}$$

a) Un vecteur directeur de  $d$  est  $\vec{u} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

Deux vecteurs directeurs de  $\varphi$  sont  $\vec{v} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$  et  $\vec{w} \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$ .

Remarque :  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  sont bien non colinéaires car leurs coordonnées sont non proportionnelles :  $\frac{1}{-1} \neq \frac{-2}{3}$

Or,

$$\vec{u} = -\vec{v}$$

Par conséquent,  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  sont coplanaires

a) Un vecteur directeur de  $d$  est  $\vec{u} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

Deux vecteurs directeurs de  $\wp$  sont  $\vec{v} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$  et  $\vec{w} \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$ .

Remarque :  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  sont bien non colinéaires car leurs coordonnées sont non proportionnelles :  $\frac{1}{-1} \neq \frac{-2}{3}$

Or,

$$\vec{u} = -\vec{v}$$

Par conséquent,  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  sont coplanaires et on en déduit que  $d$  est parallèle au plan  $\wp$ .

a) Un vecteur directeur de  $d$  est  $\vec{u} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$ .

Deux vecteurs directeurs de  $\wp$  sont  $\vec{v} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$  et  $\vec{w} \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$ .

Remarque :  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  sont bien non colinéaires car leurs coordonnées sont non proportionnelles :  $\frac{1}{-1} \neq \frac{-2}{3}$

Or,

$$\vec{u} = -\vec{v}$$

Par conséquent,  $\vec{u}$ ,  $\vec{v}$  et  $\vec{w}$  sont coplanaires et on en déduit que  $d$  est parallèle au plan  $\wp$ .

réponse **a)** vraie

b) Comme  $d$  est parallèle au plan  $\varphi$ , ils ne sont pas sécants.

b) Comme  $d$  est parallèle au plan  $\varphi$ , ils ne sont pas sécants.

réponse **b)** fausse

c)  $A(1 ; 0 ; 3)$  appartient à  $d$  (en prenant  $t = 0$ ).

c)  $A(1 ; 0 ; 3)$  appartient à  $d$  (en prenant  $t = 0$ ).

$A$  appartient à  $\emptyset$  si, et seulement si, le système suivant a une solution

$$\text{unique : } \begin{cases} 1 = 2 + t - t' \\ 0 = -2t + 3t' \\ 3 = 4 - t' \end{cases}$$

c)  $A(1; 0; 3)$  appartient à  $d$  (en prenant  $t = 0$ ).

$A$  appartient à  $\emptyset$  si, et seulement si, le système suivant a une solution

$$\text{unique : } \begin{cases} 1 = 2 + t - t' \\ 0 = -2t + 3t' \\ 3 = 4 - t' \end{cases}$$

$$\begin{cases} 1 = 2 + t - t' \\ 0 = -2t + 3t' \\ 3 = 4 - t' \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 1 = 2 + t - 1 \\ 0 = -2t + 3 \\ t' = 1 \end{cases}$$

c)  $A(1; 0; 3)$  appartient à  $d$  (en prenant  $t = 0$ ).

$A$  appartient à  $\emptyset$  si, et seulement si, le système suivant a une solution

$$\text{unique : } \begin{cases} 1 = 2 + t - t' \\ 0 = -2t + 3t' \\ 3 = 4 - t' \end{cases}$$

$$\begin{cases} 1 = 2 + t - t' \\ 0 = -2t + 3t' \\ 3 = 4 - t' \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 1 = 2 + t - 1 \\ 0 = -2t + 3 \\ t' = 1 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} t = 0 \\ t = 1,5 \\ t' = 1 \end{cases}$$

c)  $A(1; 0; 3)$  appartient à  $d$  (en prenant  $t = 0$ ).

$A$  appartient à  $\emptyset$  si, et seulement si, le système suivant a une solution

$$\text{unique : } \begin{cases} 1 = 2 + t - t' \\ 0 = -2t + 3t' \\ 3 = 4 - t' \end{cases}$$

$$\begin{cases} 1 = 2 + t - t' \\ 0 = -2t + 3t' \\ 3 = 4 - t' \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 1 = 2 + t - 1 \\ 0 = -2t + 3 \\ t' = 1 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} t = 0 \\ t = 1,5 \\ t' = 1 \end{cases}$$

Ce système n'ayant pas de solution,  $A$  n'appartient pas à  $\emptyset$

c)  $A(1; 0; 3)$  appartient à  $d$  (en prenant  $t = 0$ ).

$A$  appartient à  $\varnothing$  si, et seulement si, le système suivant a une solution

$$\text{unique : } \begin{cases} 1 = 2 + t - t' \\ 0 = -2t + 3t' \\ 3 = 4 - t' \end{cases}$$

$$\begin{cases} 1 = 2 + t - t' \\ 0 = -2t + 3t' \\ 3 = 4 - t' \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 1 = 2 + t - 1 \\ 0 = -2t + 3 \\ t' = 1 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} t = 0 \\ t = 1,5 \\ t' = 1 \end{cases}$$

Ce système n'ayant pas de solution,  $A$  n'appartient pas à  $\varnothing$  et on en déduit que  $d$  est strictement parallèle au plan  $\varnothing$ .

c)  $A(1; 0; 3)$  appartient à  $d$  (en prenant  $t = 0$ ).

$A$  appartient à  $\varnothing$  si, et seulement si, le système suivant a une solution

$$\text{unique : } \begin{cases} 1 = 2 + t - t' \\ 0 = -2t + 3t' \\ 3 = 4 - t' \end{cases}$$

$$\begin{cases} 1 = 2 + t - t' \\ 0 = -2t + 3t' \\ 3 = 4 - t' \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 1 = 2 + t - 1 \\ 0 = -2t + 3 \\ t' = 1 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} t = 0 \\ t = 1,5 \\ t' = 1 \end{cases}$$

Ce système n'ayant pas de solution,  $A$  n'appartient pas à  $\varnothing$  et on en déduit que  $d$  est strictement parallèle au plan  $\varnothing$ .

réponse **c)** fausse