

Vecteurs, droites et plans de l'espace

I. Les vecteurs de l'espace

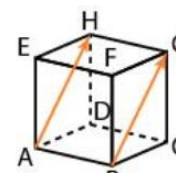
Définition - Vecteurs

Soient A et B deux points de l'espace, la transformation qui à tout point M de l'espace associe l'unique point M' tel que $ABM'M$ soit un parallélogramme s'appelle

Comme, dans le plan, les vecteurs \overrightarrow{AB} et $\overrightarrow{MM'}$ sont égaux et on dit également qu'ils sont deux d'un vecteur unique noté \vec{u} .

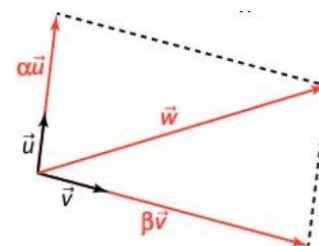
Exemple

Dans le cube $ABCDEFGH$, les vecteurs \overrightarrow{AH} et \overrightarrow{BG} sont égaux car



Propriété - Combinaison linéaire

Étant donné trois vecteurs \vec{u} , \vec{v} et \vec{w} de l'espace non
 On dit que \vec{w} est une combinaison linéaire des vecteurs \vec{u} et \vec{v} s'il existe



Remarques

- ① On dit aussi que les trois vecteurs sont
- ② Dans le cas où $\vec{v} = \alpha\vec{u}$ on dit que les vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont

Définition - Droite de l'espace

Une droite de l'espace est définie :

- soit par
- soit par

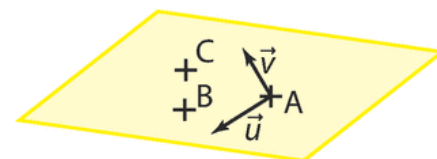
Propriété - Caractérisation d'une droite de l'espace

La droite passant par le point A et de vecteur directeur \vec{u} est l'ensemble des points M de l'espace tels que

Définition - Plan de l'espace

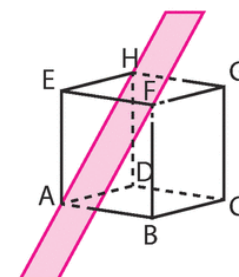
Un plan de l'espace est défini :

- soit par
- soit par



Exemple

Dans le cube $ABCDEFGH$, le plan (AFH) est déterminé par les trois points
 ou bien par le point et les vecteurs



Propriété - Caractérisation d'un plan de l'espace

Le plan défini par le point A et les vecteurs non colinéaires \vec{u} et \vec{v} est l'ensemble des points M tels que

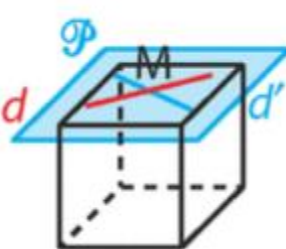
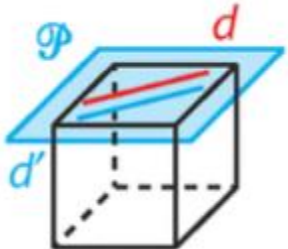
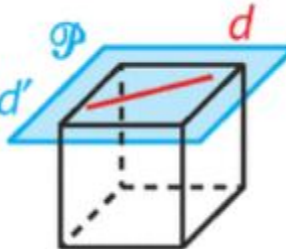
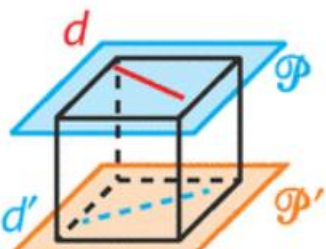
Exemple

Dans le cube $ABCDEFGH$ et le plan (ABD) , le point C appartient à ce plan car le vecteur \vec{AC} s'écrit comme une combinaison linéaire de

II. Positions relatives de droites et de plans dans l'espace

Propriété – Positions relatives de deux droites

Deux droites de l'espace sont soit(c'est-à-dire incluses dans)
soit

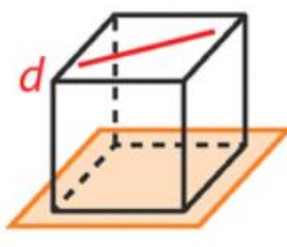
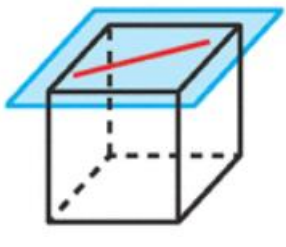
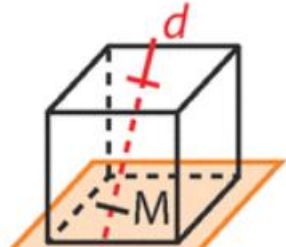
<p>d et d' sont</p> <p>.....</p>	<p>d et d' sont</p> <p>.....</p>
	
	

Exemple

Dans le cube $ABCDEFGH$ les droites (AB) et (CE)

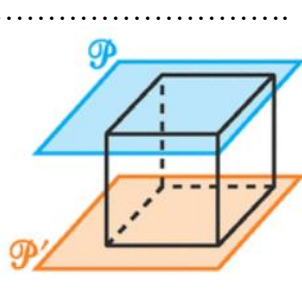
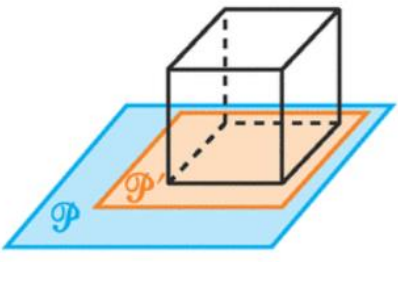
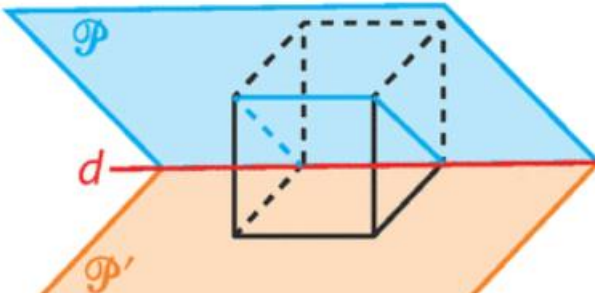
Propriété - Positions relatives d'une droite et d'un plan

Soit d une droite et \mathcal{P} un plan.
Il existe trois configurations pour les positions relatives de d et de \mathcal{P} .

<p>①</p> <p>.....</p>	<p>②</p> <p>.....</p>	<p>③</p> <p>.....</p>
		

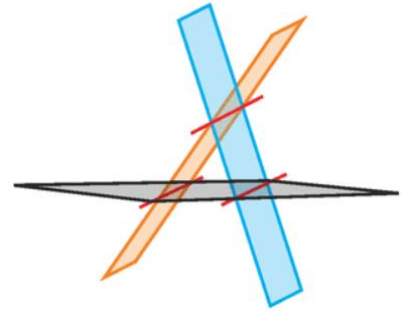
Propriété - Positions relatives de deux plans

Soit \mathcal{P} et \mathcal{P}' deux plans.
Il existe trois configurations pour les positions relatives de \mathcal{P} et de \mathcal{P}' .

<p>①</p> <p>.....</p>	<p>②</p> <p>.....</p>	<p>③</p> <p>.....</p>
		

Théorème - Théorème du toit

Si deux plans \mathcal{P} et \mathcal{P}' contiennent respectivement deux droites d et d' parallèles entre elles alors



Propriétés - Parallélisme de droites et de plans

- ① Une droite est strictement parallèle à un plan si et seulement si
- ② Deux plans sont parallèles si et seulement si
- ③ Si une droite est parallèle à un plan alors tout plan contenant cette droite et sécant au plan,

III. Décomposition de vecteurs dans l'espace

Propriété - Relation de Chasles

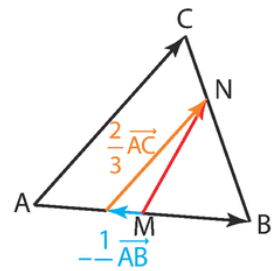
Comme dans le plan, si A, B et C sont trois points de l'espace alors on a :
.....

Exemple

Dans un triangle ABC, on place les points M et N tels que $\overrightarrow{AM} = \frac{1}{2}\overrightarrow{AB}$ et $\overrightarrow{BN} = \frac{2}{3}\overrightarrow{BC}$.

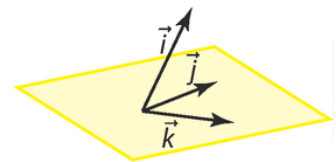
Exprimons le vecteur \overrightarrow{MN} en fonction des vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{AC} :

$\overrightarrow{MN} =$



Définition - Base

Trois vecteurs \vec{i}, \vec{j} et \vec{k} constituent une base de l'espace si et seulement si



Exemple

Dans un cube ABCDEFGH, aucun des vecteurs $\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AD}$ et \overrightarrow{AG} n'est une combinaison linéaire des deux autres donc $(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AD}, \overrightarrow{AG})$ est une base de l'espace.

Propriété - Décomposition d'un vecteur dans une base

Soit $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ une base de l'espace, tout vecteur \vec{u} peut être décrit comme une combinaison linéaire unique des vecteurs \vec{i}, \vec{j} et \vec{k} et on a :

$$\vec{u} = \dots\dots\dots$$

Et on dit que dans la base $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$.

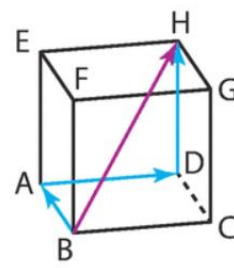
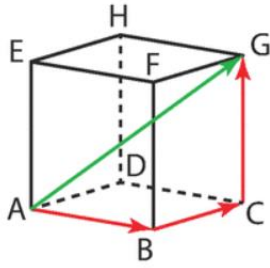
Démonstration

.....

Exemple

Dans le cube ABCDEFGH muni de la base $(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AD}, \overrightarrow{AE})$, on peut décomposer les vecteurs ainsi :

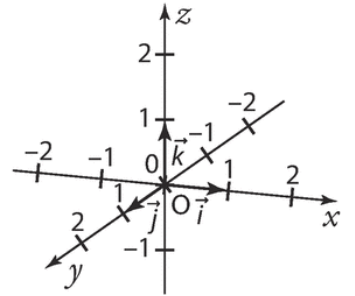
$$\overrightarrow{AG} = \overrightarrow{AC} + \overrightarrow{AE} = \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AD} + \overrightarrow{AE} \quad \text{et} \quad \overrightarrow{BH} = \overrightarrow{BA} + \overrightarrow{AH} = -\overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AD} + \overrightarrow{AE}$$



IV. Repérage dans l'espace

Propriété - Repère

On appelle repère $(O ; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ de l'espace le quadruplet où O est un point de l'espace appelé origine et où le triplet $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ est une base de l'espace.



Exemple

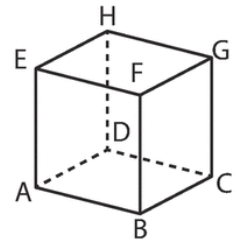
Dans un cube $ABCDEFGH$, $(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AD}, \overrightarrow{AE})$ est une donc $(A ; \dots)$ est un

Corollaire - Coordonnées d'un point

Dans un repère $(O ; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$, pour tout point M de l'espace il existe un triplet $(x ; y ; z)$ unique tel que $\overrightarrow{OM} = \dots$ où x s'appelle, y et z la

Exemple

Dans le cube $ABCDEFGH$ muni du repère $(A ; \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AD}, \overrightarrow{AE})$ les coordonnées des autres sommets du cube sont car par exemple :



Remarque

Les opérations sur les coordonnées dans l'espace sont les mêmes que celles dans le plan.

Propriété - Coordonnées d'un vecteur

Comme dans le plan si $A(x_A ; y_A ; z_A)$ et $B(x_B ; y_B ; z_B)$ alors

Exemple

Dans le cube $ABCDEFGH$ muni du repère $(A ; \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AD}, \overrightarrow{AE})$ on a les coordonnées des vecteurs $\overrightarrow{GH} \dots$ et $\overrightarrow{FC} \dots$

Propriété - Représentation paramétrique d'une droite

Dans un repère $(O ; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$, la droite passant par le point $A(x_A ; y_A ; z_A)$ et de vecteur directeur $\vec{u} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ admet comme représentation paramétrique le système

Démonstration

... ..

Remarque

On peut trouver une autre représentation paramétrique de la même droite en changeant de point et/ou en prenant un autre vecteur directeur colinéaire au précédent.

Exemple

Une représentation paramétrique de la droite de l'espace passant par le point $A(-1 ; 2 ; -3)$ et de vecteur directeur $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ -4 \\ -2 \end{pmatrix}$ est