

# Calculateur pour la géométrie analytique de l'espace

## Exercice 1.1-2

Énoncés des exercices : [Géométrie analytique 3D, exercices avec corrigés](#)

<https://www.deleze.name/marcel/sec2/cours/Geom3D/ga3dexos.pdf>

Instructions

Résultats

10: A = pt 4 3 5

Point de coordonnées

(4; 3; 5)

20: B = pt -3 2 1

Point de coordonnées

(-3; 2; 1)

30: C = pt 2 -3 0

Point de coordonnées

(2; -3; 0)

40: D = pt 0 0 -3

Point de coordonnées

(0; 0; -3)

100: Oxy = cart 0 0 1 0

Plan d'équation cartésienne

$$(0) x + (0) y + (1) z + (0) = 0$$

110: projorth A Oxy

Point de coordonnées

(4; 3; 0)

120: projorth B Oxy

Point de coordonnées

(-3; 2; 0)

130: projorth C Oxy

Point de coordonnées

(2; -3; 0)

140: projorth D Oxy

Point de coordonnées

(0; 0; 0)

200: Oxz = cart 0 1 0 0

Plan d'équation cartésienne

$$(0) x + (1) y + (0) z + (0) = 0$$

210: projorth A Oxz

Point de coordonnées

$$(4; 0; 5)$$

220: projorth B Oxz

Point de coordonnées

$$(-3; 0; 1)$$

230: projorth C Oxz

Point de coordonnées

$$(2; 0; 0)$$

240: projorth D Oxz

Point de coordonnées

$$(0; 0; -3)$$

300: Oyz = cart 1 0 0 0

Plan d'équation cartésienne

$$(1) x + (0) y + (0) z + (0) = 0$$

310: projorth A Oyz

Point de coordonnées

$$(0; 3; 5)$$

320: projorth B Oyz

Point de coordonnées

$$(0; 2; 1)$$

330: projorth C Oyz

Point de coordonnées

$$(0; -3; 0)$$

340: projorth D Oyz

Point de coordonnées

$$(0; 0; -3)$$

400: Ox = sea 0 0 0 1 0 0

Droite définie par un point d'attache et un vecteur directeur :

$$(0; 0; 0), \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

410: projorth A Ox

Point de coordonnées

$$(4; 0; 0)$$

420: projorth B Ox

Point de coordonnées

$$(-3; 0; 0)$$

430: projorth C Ox

Point de coordonnées

$$(2; 0; 0)$$

440: projorth D Ox

Point de coordonnées

$$(0; 0; 0)$$

500: Oy = sea 0 0 0 0 1 0

Droite définie par un point d'attache et un vecteur directeur :

$$(0; 0; 0), \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

510: projorth A Oy

Point de coordonnées

$$(0; 3; 0)$$

520: projorth B Oy

Point de coordonnées

$$(0; 2; 0)$$

530: projorth C Oy

Point de coordonnées

$$(0; -3; 0)$$

540: projorth D Oy

Point de coordonnées

$$(0; 0; 0)$$

600: Oz = sea 0 0 0 0 0 1

Droite définie par un point d'attache et un vecteur directeur :

$$(0; 0; 0), \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

610: projorth A Oz

Point de coordonnées

$$(0; 0; 5)$$

620: projorth B Oz

Point de coordonnées

$(0; 0; 1)$

630: projorth C Oz

Point de coordonnées

$(0; 0; 0)$

640: projorth D Oz

Point de coordonnées

$(0; 0; -3)$

*Marcel Déléze*