

Calculateur pour la géométrie analytique de l'espace

Exercice 3.3-1

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

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

Instructions

Commentaires

Résultats

100: O = pt 0 0 0

Point de coordonnées

$$(0; 0; 0)$$

110: A = pt -6 4 3

Point de coordonnées

$$(-6; 4; 3)$$

120: B = pt 2 8 4

Point de coordonnées

$$(2; 8; 4)$$

130: OA = vect O A

Vecteur

$$\begin{pmatrix} -6 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix}$$

140: OB = vect O B

Vecteur

$$\begin{pmatrix} 2 \\ 8 \\ 4 \end{pmatrix}$$

150: cart O A B

a)

Plan d'équation cartésienne

$$(4) x + (-15) y + (28) z + (0) = 0$$

160: sea_param O OA OB

a)

Plan d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = (0) + (-6) \mu_1 + (2) \mu_2 \\ y = (0) + (4) \mu_1 + (8) \mu_2 \\ z = (0) + (3) \mu_1 + (4) \mu_2 \end{cases}$$

où μ_1 et μ_2 désignent deux paramètres réels.

200: M = pt 2 5 6

Point de coordonnées

$$(2; 5; 6)$$

210: p = sea_param M OA OB

b)

Plan d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = (2) + (-6) \mu_3 + (2) \mu_4 \\ y = (5) + (4) \mu_3 + (8) \mu_4 \\ z = (6) + (3) \mu_3 + (4) \mu_4 \end{cases}$$

où μ_3 et μ_4 désignent deux paramètres réels.

220: cart p

b)

Plan d'équation cartésienne

$$(-4) x + (15) y + (-28) z + (101) = 0$$

300: M = pt -1 -4 1

Point de coordonnées

$$(-1; -4; 1)$$

310: n = vect 5 -2 5

Vecteur

$$\begin{pmatrix} 5 \\ -2 \\ 5 \end{pmatrix}$$

320: p = cart_norm M n

c)

Plan d'équation cartésienne

$$(-5) x + (2) y + (-5) z + (8) = 0$$

330: sea_param p

c)

Plan d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = \left(\frac{8}{5}\right) + (2) \mu_5 + (1) \mu_6 \\ y = (0) + (5) \mu_5 + (0) \mu_6 \\ z = (0) + (0) \mu_5 + (-1) \mu_6 \end{cases}$$

où μ_5 et μ_6 désignent deux paramètres réels.

400: M = pt 3 1 1

Point de coordonnées

$$(3; 1; 1)$$

410: B = pt 1 0 5

Point de coordonnées

$$(1; 0; 5)$$

420: C = pt 3 -3 8

Point de coordonnées

$$(3; -3; 8)$$

430: BC = vect B C

Vecteur

$$\begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ 3 \end{pmatrix}$$

440: p = cart_norm M BC

d)

Plan d'équation cartésienne

$$(-2) x + (3) y + (-3) z + (6) = 0$$

450: sea_param p

d)

Plan d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = (3) + (3) \mu_7 + (3) \mu_8 \\ y = (0) + (2) \mu_7 + (0) \mu_8 \\ z = (0) + (0) \mu_7 + (-2) \mu_8 \end{cases}$$

où μ_7 et μ_8 désignent deux paramètres réels.

500: n1 = vect 3 -2 5

Vecteur

$$\begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 5 \end{pmatrix}$$

510: n2 = vect 1 -1 -1

Vecteur

$$\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

530: n = prodvect n1 n2

Le produit vectoriel $n1 \times n2$ est un vecteur orthogonal à $n1$ et orthogonal à $n2$

Produit vectoriel de deux vecteurs

$$\begin{pmatrix} 7 \\ 8 \\ -1 \end{pmatrix}$$

540: `p = cart_norm 0 n`

e)

Plan d'équation cartésienne

$$(-7)x + (-8)y + (1)z + (0) = 0$$

550: `sea_param p`

e)

Plan d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = (0) + (8)\mu_9 + (1)\mu_{10} \\ y = (0) + (-7)\mu_9 + (0)\mu_{10} \\ z = (0) + (0)\mu_9 + (7)\mu_{10} \end{cases}$$

où μ_9 et μ_{10} désignent deux paramètres réels.

600: `A = pt 1 1 1`

Point de coordonnées

$$(1; 1; 1)$$

610: `OA = vect 0 A`

Vecteur

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

620: `n1 = vect 1 -1 1`

Vecteur normal du plan donné

Vecteur

$$\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

630: `n = prodvect OA n1`

Le produit vectoriel $OA \times n1$ est un vecteur orthogonal à OA et orthogonal à $n1$

Produit vectoriel de deux vecteurs

$$\begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ -2 \end{pmatrix}$$

640: `p = cart_norm 0 n`

f)

Plan d'équation cartésienne

$$(-2)x + (0)y + (2)z + (0) = 0$$

650: sea_param p

f)

Plan d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = (0) + (1)\mu_{11} + (0)\mu_{12} \\ y = (0) + (0)\mu_{11} + (-1)\mu_{12} \\ z = (0) + (1)\mu_{11} + (0)\mu_{12} \end{cases}$$

où μ_{11} et μ_{12} désignent deux paramètres réels.

660: inter p 0

Vérification de f) : Le point O appartient au plan p

Point de coordonnées

$$(0; 0; 0)$$

670: inter p A

Vérification de f) : Le point A appartient au plan p

Point de coordonnées

$$(1; 1; 1)$$

680: prod n n1

Vérification de f) : Le plan p est perpendiculaire au plan donné

Produit scalaire de deux vecteurs

$$0$$

700: n1 = vect 2 -5 1

Vecteur normal du plan donné

Vecteur

$$\begin{pmatrix} 2 \\ -5 \\ 1 \end{pmatrix}$$

710: vd = vect 2 -5 4

Vecteur directeur de la droite donnée

Vecteur

$$\begin{pmatrix} 2 \\ -5 \\ 4 \end{pmatrix}$$

720: n = prodvect n1 vd

Le produit vectoriel $n1 \times vd$ est un vecteur orthogonal à $n1$ et orthogonal à vd

Produit vectoriel de deux vecteurs

$$\begin{pmatrix} -15 \\ -6 \\ 0 \end{pmatrix}$$

730: A = pt 1 3 6

Le point d'attache de la droite appartient au plan cherché

Point de coordonnées

$$(1; 3; 6)$$

740: p = cart_norm A n

g)

Plan d'équation cartésienne

$$(15) x + (6) y + (0) z + (-33) = 0$$

750: sea_param p

g)

Plan d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = \left(\frac{11}{5}\right) + (2) \mu_{13} + (0) \mu_{14} \\ y = (0) + (-5) \mu_{13} + (0) \mu_{14} \\ z = (0) + (0) \mu_{13} + (-1) \mu_{14} \end{cases}$$

où μ_{13} et μ_{14} désignent deux paramètres réels.

770: d = sea_param A vd

Droite donnée

Droite d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = 1 + 2 \mu_{15} \\ y = 3 + (-5) \mu_{15} \\ z = 6 + 4 \mu_{15} \end{cases}$$

où μ_{15} désigne un paramètre réel.

780: inter d p

Vérification de g) : La droite donnée est incluse dans le plan cherché

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

$$\left(-2; \frac{21}{2}; 0\right), \begin{pmatrix} 2 \\ -5 \\ 4 \end{pmatrix}$$

790: prod n n1

Vérification de g) : Le plan cherché est perpendiculaire au plan donné

Produit scalaire de deux vecteurs

$$0$$

800: p1 = cart 2 -1 1 -3

Plan d'équation cartésienne

$$(-2)x + (1)y + (-1)z + (3) = 0$$

810: p2 = cart 1 2 -1 -5

Plan d'équation cartésienne

$$(-1)x + (-2)y + (1)z + (5) = 0$$

820: d1 = inter_param p1 p2

Première droite donnée

Droite d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = \frac{11}{5} + (-1)\mu_{16} \\ y = \frac{7}{5} + 3\mu_{16} \\ z = 0 + 5\mu_{16} \end{cases}$$

où μ_{16} désigne un paramètre réel.

830: vd1 = compnum d1 2

Vecteur directeur de la première droite

Vecteur directeur de la droite

$$\begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix}$$

840: A = pt 1 3 -2

Point d'attache de la deuxième droite donnée

Point de coordonnées

$$(1; 3; -2)$$

850: vd2 = vect 3 2 -1

Vecteur directeur de la deuxième droite

Vecteur

$$\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

860: d2 = sea_param A vd2

Deuxième droite donnée

Droite d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = 1 + 3\mu_{17} \\ y = 3 + 2\mu_{17} \\ z = -2 + (-1)\mu_{17} \end{cases}$$

où μ_{17} désigne un paramètre réel.

870: `n = prodvect vd1 vd2`

Le produit vectoriel $vd1 \times vd2$ est un vecteur orthogonal à $vd1$ et orthogonal à $vd2$

Produit vectoriel de deux vecteurs

$$\begin{pmatrix} -13 \\ 14 \\ -11 \end{pmatrix}$$

880: `p = cart_norm A n`

h)

Plan d'équation cartésienne

$$(13)x + (-14)y + (11)z + (51) = 0$$

890: `sea_param p`

h)

Plan d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = \left(\frac{-51}{13}\right) + (14)\mu_{18} + (11)\mu_{19} \\ y = (0) + (13)\mu_{18} + (0)\mu_{19} \\ z = (0) + (0)\mu_{18} + (-13)\mu_{19} \end{cases}$$

où μ_{18} et μ_{19} désignent deux paramètres réels.

900: `inter p d2`

Vérification de h) : La deuxième droite donnée est incluse dans le plan cherché

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

$$(-5; -1; 0), \quad \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

910: `prod n vd1`

Vérification de h) : Le plan cherché est parallèle à la première droite donnée

Produit scalaire de deux vecteurs

0

Marcel Délèze