

Calculateur pour la géométrie analytique de l'espace

Exercice 6-14

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

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

$D(1+t, t, -5+t)$ est un point de d ,

$G(8+s, 4+s, -3)$ est un point de g ,

le vecteur $DG = (7+s-t, 4+s-t, 2-t)$.

$n = (2, -3, 2)$ est un vecteur normal du plan p .

DG est parallèle au plan p si et seulement si les vecteurs DG et n sont orthogonaux.

Le produit scalaire suivant est nul : $DG \cdot n = 0$

$$(7+s-t) \cdot 2 + (4+s-t) \cdot (-3) + (2-t) \cdot 2 = 0$$

La condition $dist(D, G)^2 = 9^2$ s'écrit $(7+s-t)^2 + (4+s-t)^2 + (2-t)^2 = 81$.

La résolution du système de deux équations à deux inconnues donne deux solutions :

$$\{t_1 = 8/3, s_1 = 10/3\}, \{t_2 = 8, s_2 = -2\}.$$

Instructions

Commentaires

Résultats

100: d = sea_param 1 0 -5 1 1 1

Droite d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = 1 + 1 \mu_1 \\ y = 0 + 1 \mu_1 \\ z = -5 + 1 \mu_1 \end{cases}$$

où μ_1 désigne un paramètre réel.

110: g = sea_param 8 4 -3 1 1 0

Droite d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = 8 + 1 \mu_2 \\ y = 4 + 1 \mu_2 \\ z = -3 \end{cases}$$

où μ_2 désigne un paramètre réel.

120: p = cart 2 -3 2 0

Plan d'équation cartésienne

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

130: D1 = pt d 8/3

Point de coordonnées

$$\left(\frac{11}{3}; \frac{8}{3}; \frac{-7}{3} \right)$$

140: G1 = pt g 10/3

Point de coordonnées

$$\left(\frac{34}{3}; \frac{22}{3}; -3 \right)$$

150: h1 = sea_param D1 G1

(Réponse :) première droite

Droite d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = \frac{11}{3} + \frac{23}{3} \mu_3 \\ y = \frac{8}{3} + \frac{14}{3} \mu_3 \\ z = \frac{-7}{3} + \left(\frac{-2}{3} \right) \mu_3 \end{cases}$$

où μ_3 désigne un paramètre réel.

160: D2 = pt d 8

Point de coordonnées

$$(9; 8; 3)$$

170: G2 = pt g -2

Point de coordonnées

$$(6; 2; -3)$$

180: h2 = sea_param D2 G2

(Réponse :) deuxième droite

Droite d'équations paramétriques

$$\begin{cases} x = 9 + (-3) \mu_4 \\ y = 8 + (-6) \mu_4 \\ z = 3 + (-6) \mu_4 \end{cases}$$

où μ_4 désigne un paramètre réel.

400:

— *Vérifications* —

402: compnum h1 2

Vecteur directeur de la droite h1

Vecteur directeur de la droite

$$\begin{pmatrix} \frac{23}{3} \\ \frac{14}{3} \\ \frac{-2}{3} \end{pmatrix}$$

404: n = compnum p 1

n = vecteur normal du plan p

Vecteur normal du plan

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

406: prod #402 n

h1 est parallèle au plan p

Produit scalaire de deux vecteurs

$$0$$

420: inter h1 d

Point de coordonnées

$$\left(\frac{11}{3}; \frac{8}{3}; \frac{-7}{3}\right)$$

430: inter h1 g

Point de coordonnées

$$\left(\frac{34}{3}; \frac{22}{3}; -3\right)$$

440: dist #420 #430

Distance entre les deux points

$$9 = \sqrt{81}$$

450: compnum h2 2

Vecteur directeur de la droite h2

Vecteur directeur de la droite

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

455: prod #450 n

h2 est parallèle au plan p

Produit scalaire de deux vecteurs

$$0$$

460: inter h2 d

Point de coordonnées

$$(9; 8; 3)$$

470: inter h2 g

Point de coordonnées

$$(6; 2; -3)$$

480: dist #460 #470

Distance entre les deux points

$$9 = \sqrt{81}$$

Marcel Déleze