

## Rappel

$$\boxed{\begin{aligned} \vec{x} \wedge \vec{y} &= - \vec{y} \wedge \vec{x} \\ \vec{z} &= -1 \cdot \vec{w} \end{aligned}} \Rightarrow \|\vec{x} \wedge \vec{y}\| = \|\vec{y} \wedge \vec{x}\|$$

c.f. série d'exercices !

$$\|\lambda \vec{w}\| = |\lambda| \cdot \|\vec{w}\|$$

$$\|-1 \vec{w}\| = |-1| \cdot \|\vec{w}\| = \|\vec{w}\|$$

$$\begin{aligned} \vec{x} \wedge \vec{y} &= \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2 \cdot y_3 - x_3 \cdot y_2 \\ -x_1 \cdot y_3 + x_3 \cdot y_1 \\ x_1 \cdot y_2 - x_2 \cdot y_1 \end{pmatrix} \\ \|\vec{x} \wedge \vec{y}\| &= \sqrt{(x_2 \cdot y_3 - x_3 \cdot y_2)^2 + (-x_1 \cdot y_3 + x_3 \cdot y_1)^2 + (x_1 \cdot y_2 - x_2 \cdot y_1)^2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} -\vec{y} \wedge \vec{x} &= -1 \cdot \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = -1 \cdot \begin{pmatrix} -x_2 y_3 + x_3 y_2 \\ x_1 y_3 - x_3 y_1 \\ -x_1 y_2 + x_2 y_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_2 y_3 - x_3 y_2 \\ -x_1 y_3 + x_3 y_1 \\ x_1 y_2 - x_2 y_1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \vec{x} \wedge \vec{y} = -\vec{y} \wedge \vec{x} \quad \text{CQFD!}$$

Manière de prouver :  $\vec{x} \wedge \vec{y} - (-\vec{y} \wedge \vec{x}) = \vec{0}$

3D : exprimer une droite (équation paramétrique)

Tout point  $P$  sur la droite  $D$  passant par  $A$  et de direction  $\vec{x}$   
peut s'écrire comme

$$\vec{OP} = \vec{OA} + \lambda \cdot \vec{x}$$

C'est vrai qu'on soit en 2D, 3D ou 100D !!!

$$\begin{pmatrix} P_1 \\ P_2 \\ P_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_1 + \lambda \cdot x_1 \\ a_2 + \lambda \cdot x_2 \\ a_3 + \lambda \cdot x_3 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} P_1 = a_1 + \lambda \cdot x_1 \\ P_2 = a_2 + \lambda \cdot x_2 \\ P_3 = a_3 + \lambda \cdot x_3 \end{cases} \quad \text{Equ. Paramétriques} \quad \lambda \in \mathbb{R}$$

$$\begin{cases} \lambda = \frac{P_1 - a_1}{x_1} \\ \lambda = \frac{P_2 - a_2}{x_2} \\ \lambda = \frac{P_3 - a_3}{x_3} \end{cases} \quad \lambda + \lambda - \lambda = \lambda$$

3D

$$\lambda = \frac{P_1 - a_1}{x_1} + \frac{P_2 - a_2}{x_2} - \frac{P_3 - a_3}{x_3}$$

$\Delta x_1, x_2, x_3 \neq 0 !$

Equation cartésienne de la droite !!

$$\alpha P_1 + \beta P_2 + \gamma P_3 + \delta = \lambda$$

2D

$$P_1 x_2 - P_2 x_1 - a_1 x_2 + a_2 x_1 = 0$$

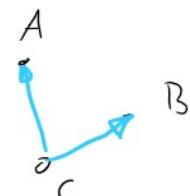
$$\vec{x} \parallel \text{à } D$$

$\Delta$  le paramètre n'est pas éliminé en 3D !

$$\alpha P_1 + \beta P_2 = 0$$

Comment définit-on un PLAN en 3D ?

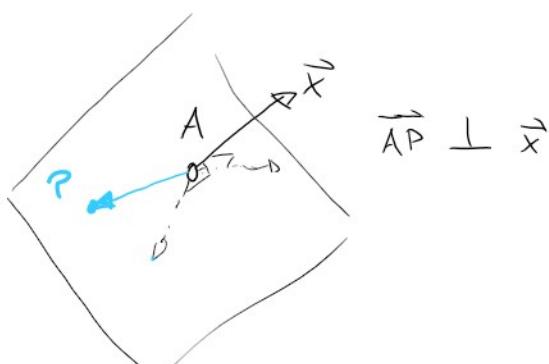
- 3 points non-colinéaires
- 2 vecteurs non-colinéaires
- 1 vecteur PERPENDICULAIRE au plan et 1 point du plan



Le plan est lui-aussi défini par des équations paramétriques ou une équation cartésienne.

Trouvons l'équation du plan PERPENDICULAIRE au vecteur  $\vec{x}$ , contenant le point A.

On appelle aussi  $\vec{x}$  le vecteur NORMAL.



$$\langle \vec{AP}, \vec{x} \rangle = 0$$

$$\vec{AP} = \vec{OP} - \vec{OA} = \begin{pmatrix} p_1 - a_1 \\ p_2 - a_2 \\ p_3 - a_3 \end{pmatrix}$$

$$\left\langle \begin{pmatrix} p_1 - a_1 \\ p_2 - a_2 \\ p_3 - a_3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \right\rangle = x_1(p_1 - a_1) + x_2(p_2 - a_2) + x_3(p_3 - a_3) = 0$$

$$x_1 p_1 + x_2 p_2 + x_3 p_3 - (a_1 x_1 + a_2 x_2 + a_3 x_3) = 0$$

Equ. Cartésienne du plan  
Orthogonal à  $\vec{x}$  qui contient  
Le point A.

$$\text{2D} \quad x_1 p_1 + x_2 p_2 - (a_1 x_1 + a_2 x_2) = 0 \Rightarrow \text{DROITE}$$

Calcul d'intersections :

2D :

- 2 droites =>
- o 1 point
- o 1 droite (si les droites sont égales !)
- o Ensemble vide (droites parallèles)

3D :

- 2 droites (même résultat qu'en 2D)
- o Peuvent ne pas se couper MEME si elles ne sont pas "parallèles" (c'est le cas si elles sont dans 2 plans parallèles)
- Droite et d'un plan
- o 1 point
- o 1 droite (si la droite est dans le plan)
- o Ensemble vide si le plan est parallèle à la droite

Exemple 2D :

$$D1 \quad 3P_1 + 5P_2 - 6 = 0$$

Trouvons leur intersection !!

$$D2 \quad 2P_1 - P_2 + 2 = 0$$

C'est le cas quand le point  $P$  est à la fois sur  $D1$  et sur  $D2$  :

$$\begin{cases} 3P_1 + 5P_2 - 6 = 0 \\ 2P_1 - P_2 + 2 = 0 \end{cases} \quad \begin{array}{l} \text{Système de 2 équ.} \\ \text{2 inconnues} \end{array}$$

$$\rightarrow \begin{cases} 3P_1 + 5(2P_1 + 2) - 6 = 0 \\ P_2 = 2P_1 + 2 \end{cases} \quad \begin{array}{l} 13P_1 + 4 = 0 \Rightarrow P_1 = -\frac{4}{13} \\ P_2 = 2P_1 + 2 = -\frac{8}{13} + \frac{26}{13} = \frac{18}{13} \end{array}$$

$$D_1 \text{ et } D_2 \text{ s'intersectent au point } P = \begin{pmatrix} -\frac{4}{13} \\ \frac{18}{13} \end{pmatrix}$$

$$D_1: 3\left(-\frac{4}{13}\right) + 5\left(\frac{18}{13}\right) - 6 = 0 \Rightarrow P \text{ est sur } D_1$$

$$D_2: 2\left(-\frac{4}{13}\right) - \frac{18}{13} + 2 = 0 \Rightarrow P \text{ est sur } D_2$$