

Exercice I

1. a. On a $\overrightarrow{CA} \begin{pmatrix} 5 \\ 5 \\ -10 \end{pmatrix}$ et $\overrightarrow{DC} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \frac{25}{2} \end{pmatrix}$.

Or ces deux vecteurs ne sont pas colinéaires et :

$$\overrightarrow{n_1} \cdot \overrightarrow{CA} = 5 - 5 + 0 = 0 \text{ et}$$

$$\overrightarrow{n_1} \cdot \overrightarrow{DC} = 0 + 0 + 0 = 0.$$

Conclusion : le vecteur $\overrightarrow{n_1}$ est orthogonal à deux vecteurs non colinéaires du plan (CAD) : il est donc normal à ce plan.

b. On sait qu'alors :

$$M(x; y; z) \in (CAD) \iff 1x - 1y + 0z + d = 0 \iff x - y + d = 0, \text{ avec } d \in \mathbb{R}.$$

Ceci est vrai pour exemple pour C :

$$C(0; 0; 10) \in (CAD) \iff 0 - 1y + 0 + d = 0 \text{ avec } d \in \mathbb{R}, \text{ soit } d = 0.$$

$$\text{Donc } M(x; y; z) \in (CAD) \iff x - y = 0.$$

2. a. Si la droite (D) est sécante au plan (CAD) en un point H les coordonnées de ce point vérifient les équations paramétriques de (D) et celle du plan soit :

$$H(x; y; z) \in D \cap (CAD) \iff \begin{cases} x & = & +\frac{5}{2}t \\ y & = & 5 - \frac{5}{2}t \\ z & = & 0t \\ x - y & = & 0 \end{cases} \quad (t \in \mathbb{R}) \Rightarrow \frac{5}{2}t - \left(5 - \frac{5}{2}t\right) = 0 \iff$$

$$5t - 5 = 0 \iff t = 1.$$

$$\text{Donc } H\left(\frac{5}{2}; \frac{5}{2}; 0\right).$$

b. On a $M(x; y; z) \in D \iff \begin{cases} x & = & 0 + \frac{5}{2}t \\ y & = & 5 - \frac{5}{2}t \\ z & = & 0 + 0t \end{cases}$

On reconnaît dans les coefficients de t les coordonnées du vecteur $\begin{pmatrix} \frac{5}{2} \\ -\frac{5}{2} \\ 0 \end{pmatrix}$, soit $\frac{5}{2}\overrightarrow{n_1}$ et

$(0; 5; 0)$ sont les coordonnées de B.

Donc D est la droite contenant B et de vecteur directeur $\overrightarrow{n_1}$.

Or on a vu que le vecteur $\overrightarrow{n_1}$ est normal au plan (CAD), donc la droite D est perpendiculaire à (CAD) au point H.

3. a. On a vu que (BH) = D donc a pour vecteur directeur $\overrightarrow{n_1}$.

$$\overrightarrow{HA} \begin{pmatrix} \frac{5}{2} \\ \frac{5}{2} \\ 0 \end{pmatrix} \text{ et } \overrightarrow{n_1} \cdot \overrightarrow{HA} = \frac{5}{2} - \frac{5}{2} + 0 = 0.$$

Les vecteurs \overrightarrow{BH} et \overrightarrow{HA} sont orthogonaux donc les droites (BH) et (HA) sont perpendiculaires, le triangle ABH est rectangle en H.

b. On a $\|\overrightarrow{BH}\|^2 = \frac{25}{4} + \frac{25}{4} + 0 = \frac{50}{4}$, d'où $\|\overrightarrow{BH}\| = BH = \sqrt{\frac{50}{4}} = \frac{5\sqrt{2}}{2}$ et

$$\|\overrightarrow{HA}\|^2 = \frac{25}{4} + \frac{25}{4} + 0 = \frac{50}{4}, \text{ d'où } \|\overrightarrow{HA}\| = HA = \sqrt{\frac{50}{4}} = \frac{5\sqrt{2}}{2}.$$

$$\text{Donc } \mathcal{A}(ABH) = \frac{BH \times HA}{2} = \frac{1}{2} \times \frac{5\sqrt{2}}{2} \times \frac{5\sqrt{2}}{2} = \frac{25 \times 2}{8} = \frac{25}{4}.$$

4. a. Les points A, B et H ont une cote nulle : ils appartiennent donc au plan définis par les vecteurs unitaires \vec{i} et \vec{j} et C a une abscisse et une ordonnée nulles, donc appartient à l'axe (O, \vec{k}) qui est perpendiculaire au plan (ABH), donc (CO) est la hauteur contenant C du tétraèdre ABCH.

b. De façon évidente $CO = 10$, donc :

$$\mathcal{V}(ABCH) = \frac{\mathcal{A}(ABH) \times CO}{3} = \frac{\frac{25}{4} \times 10}{3} = \frac{125}{6}.$$

5. On a $\overrightarrow{BA} \begin{pmatrix} 5 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ et $\overrightarrow{BC} \begin{pmatrix} 0 \\ -5 \\ 10 \end{pmatrix}$, d'où $\overrightarrow{BA} \cdot \overrightarrow{BC} = 0 + 0 + 0 = 0$: les vecteurs sont orthogonaux donc les

droites (BA) et (BC) sont perpendiculaires, le triangle (ABC) est rectangle en B.

On a $BA^2 = 5^2$, donc $BA = 5$ et $BC^2 = 5^2 + 10^2 = 25 + 100 = 125$, donc $BC = \sqrt{125} = 5\sqrt{5}$.

L'aire du triangle (ABC) est égale à :

$$\mathcal{A}(ABC) = \frac{AB \times BC}{2} = \frac{5 \times 5\sqrt{5}}{2} = \frac{25\sqrt{5}}{2}.$$

On a $\mathcal{V}(ABCH) = \frac{\mathcal{A}(ABC) \times d}{3}$, d étant la distance du point H au plan (ABC).

$$\text{On a donc : } \frac{125}{6} = \frac{\frac{25\sqrt{5}}{2} \times d}{3} \iff d = \frac{125}{6} \times \frac{3 \times 2}{25\sqrt{5}} = \sqrt{5}.$$

Exercice II Affirmation 1 : Vraie

Ici, il y a deux éléments à justifier : d'une part A, C et D définissent un plan et d'autre part, ce plan a bien l'équation annoncée.

• On a : $\overrightarrow{AC} \begin{pmatrix} 4-2 \\ 4-0 \\ 1-0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $\overrightarrow{AD} \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}$.

Avec $x_{\overrightarrow{AD}} = -x_{\overrightarrow{AC}}$ mais $y_{\overrightarrow{AD}} \neq -y_{\overrightarrow{AC}}$, il est évident que les vecteurs \overrightarrow{AC} et \overrightarrow{AD} ne sont pas colinéaires, donc que les points A, C et D ne sont pas alignés, et donc :

A, C et D définissent un plan;

- le plan d'équation $8x - 5y + 4z - 16 = 0$ admet pour vecteur normal $\overrightarrow{n_1}$, de coordonnées $\begin{pmatrix} 8 \\ -5 \\ 4 \end{pmatrix}$.

$$\text{On a : } \overrightarrow{n_1} \cdot \overrightarrow{AC} = 8 \times 2 - 5 \times 4 + 4 \times 1 = 16 - 20 + 4 = 0$$

$$\text{et } \overrightarrow{n_1} \cdot \overrightarrow{AD} = 8 \times (-2) - 5 \times 0 + 4 \times 4 = -16 - 0 + 16 = 0$$

$\overrightarrow{n_1}$ est donc bien orthogonal à deux vecteurs non colinéaires du plan (ACD), donc $\overrightarrow{n_1}$ est orthogonal au plan (ACD).

Le plan dont on a l'équation partage un vecteur normal avec (ACD) : ces deux plans sont parallèles.

$$\text{Comme, de plus, } 8x_A - 5y_A + 4z_A - 16 = 8 \times 2 - 5 \times 0 + 4 \times 0 - 16 = 16 - 16 = 0$$

on en déduit que les coordonnées de A vérifient l'équation donnée, et donc que A est dans le plan dont on a l'équation, ce plan est donc confondu avec (ACD).

Finalement, on a bien confirmé que les points A, C et D définissent un plan \mathcal{P} d'équation $8x - 5y + 4z - 16 = 0$.

Remarque : pour le deuxième point de cette question, on pouvait aussi vérifier que A, C et D avaient des coordonnées vérifiant l'équation donnée, cela revenait au même.

Affirmation 2 : Fausse

Puisque l'on sait que A, C et D définissent le plan \mathcal{P} d'équation $8x - 5y + 4z - 16 = 0$, alors on a : les points A, B, C et D sont coplanaires $\iff B \in \mathcal{P}$

$$\iff 8x_B - 5y_B + 4z_B - 16 = 0$$

$$\iff 8 \times 0 - 5 \times 4 + 4 \times 3 - 16 = 0$$

$$\iff 0 - 20 + 12 - 16 = 0$$

$$\iff -24 = 0$$

Comme $-24 \neq 0$, on en déduit que B n'appartient pas à \mathcal{P} , et donc que les points A, B, C et D ne sont pas coplanaires.

Affirmation 3 : Vraie

les droites (AC) et (BH) sont dirigées par $\overrightarrow{AC} \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $\overrightarrow{BH} \begin{pmatrix} -1 \\ -3 \\ -1 \end{pmatrix}$ respectivement. Comme ces vecteurs sont visiblement non colinéaires, les droites sont soit sécantes, soit non coplanaires.

Pour chercher un éventuel point d'intersection, on a donné des représentations paramétriques des deux droites :

$$(AC) \begin{cases} x = 2 + 2s \\ y = 4s \\ z = s \end{cases} \quad \text{où } s \in \mathbb{R} \quad (BH) \begin{cases} x = -t \\ y = 4 - 3t \\ z = 3 - t \end{cases} \quad \text{où } t \in \mathbb{R}.$$

Si on considère M_s le point de paramètre s sur la droite (AC) et N_t le point de paramètre t sur (BH), alors :

$$M_s = N_t \iff \begin{cases} 2 + 2s = -t \\ 4s = 4 - 3t \\ s = 3 - t \end{cases}$$

$$\iff \begin{cases} 2 + 2(3 - t) = -t \\ 4(3 - t) = 4 - 3t \\ s = 3 - t \end{cases}$$

$$\iff \begin{cases} 2 + 6 - 2t = -t \\ 12 - 4t = 4 - 3t \\ s = 3 - t \end{cases}$$

$$\iff \begin{cases} 8 = -t + 2t \\ 12 - 4 = -3t + 4t \\ s = 3 - t \end{cases}$$

$$\iff \begin{cases} t = 8 \\ t = 8 \\ s = 3 - 8 \end{cases}$$

$$\iff \begin{cases} t = 8 \\ t = 8 \\ s = -5 \end{cases}$$

Le système a une unique solution, donc les deux droites ont un unique point commun, c'est M_{-5} , qui est confondu avec N_8 , autrement dit, le point de coordonnées : $(-8; -20; -5)$.

Les droites sont bien sécantes.

Affirmation 4 : Vraie.

$$\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -2 \\ 4 \\ 3 \end{pmatrix}, \overrightarrow{AC} \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix}, \text{ donc } \overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{AC} = xx' + yy' + zz' = -2 \times 2 + 4 \times 4 + 3 \times 1 = -4 + 16 + 3 = 15.$$

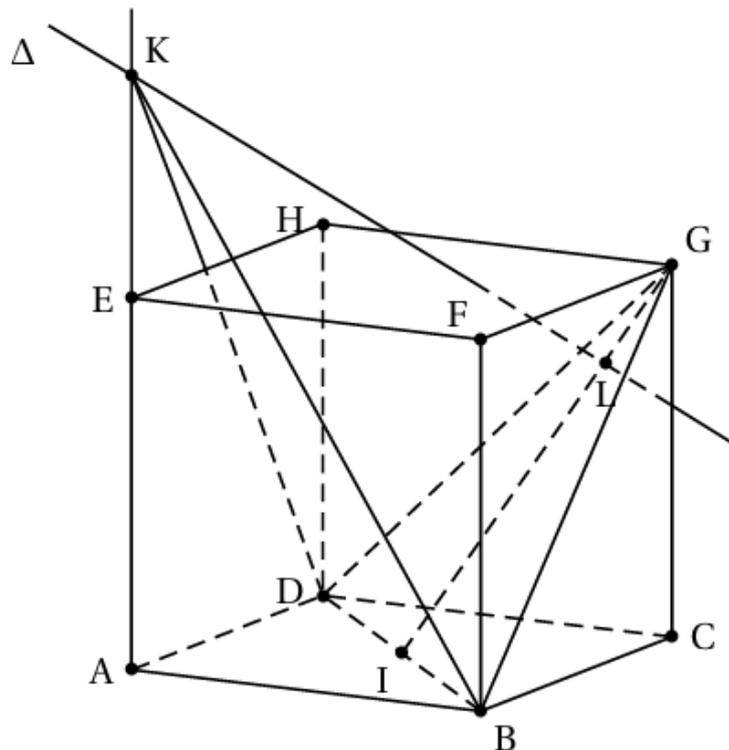
D'autre part, $\overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{AC} = \|\overrightarrow{AB}\| \times \|\overrightarrow{AC}\| \times \cos(\widehat{BAC})$, avec :

$$\|\overrightarrow{AB}\| = \sqrt{(-2)^2 + 4^2 + 3^2} = \sqrt{4 + 16 + 9} = \sqrt{29} \text{ et } \|\overrightarrow{AC}\| = \sqrt{2^2 + 4^2 + 1^2} = \sqrt{4 + 16 + 1} = \sqrt{21}$$

Donc on a l'égalité suivante : $15 = \sqrt{29} \times \sqrt{21} \cos(\widehat{BAC})$, et par suite : $\cos(\widehat{BAC}) = \frac{15}{\sqrt{29} \times \sqrt{21}}$.

A l'aide de la calculatrice réglée en mode degré, (on tape $\arccos(\frac{15}{\sqrt{29} \times \sqrt{21}})$), on obtient : $\widehat{BAC} \approx 53^\circ$.

Exercice III



Le point I est le milieu du segment [BD]. On définit le point L tel que $\overrightarrow{IL} = \frac{3}{4} \overrightarrow{IG}$.

On se place dans le repère orthonormé $(A; \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AD}, \overrightarrow{AE})$.

1. a. $D(0; 1; 0)$, $B(1; 0; 0)$, $I(\frac{1}{2}; \frac{1}{2}; 0)$ et $G(1; 1; 1)$

b. • \overrightarrow{IL} a pour coordonnées $\begin{pmatrix} x_L - x_I \\ y_L - y_I \\ z_L - z_I \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_L - \frac{1}{2} \\ y_L - \frac{1}{2} \\ z_L - 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_L - \frac{1}{2} \\ y_L - \frac{1}{2} \\ z_L \end{pmatrix}$

$$\bullet \vec{IG} \text{ a pour coordonnées } \begin{pmatrix} x_G - x_I \\ y_G - y_I \\ z_G - z_I \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 - \frac{1}{2} \\ 1 - \frac{1}{2} \\ 1 - 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{IL} = \frac{3}{4} \vec{IG} \iff \begin{cases} x_L - \frac{1}{2} = \frac{3}{4} \times \frac{1}{2} \\ y_L - \frac{1}{2} = \frac{3}{4} \times \frac{1}{2} \\ z_L = \frac{3}{4} \times 1 \end{cases} \iff \begin{cases} x_L = \frac{3}{8} + \frac{1}{2} \\ y_L = \frac{3}{8} + \frac{1}{2} \\ z_L = \frac{3}{4} \end{cases} \iff \begin{cases} x_L = \frac{7}{8} \\ y_L = \frac{7}{8} \\ z_L = \frac{3}{4} \end{cases}$$

2. Soit \mathcal{P} le plan d'équation cartésienne $x + y - z - 1 = 0$.

- $x_B + y_B - z_B - 1 = 1 + 0 - 0 - 1 = 0$ donc $B \in \mathcal{P}$.
- $x_D + y_D - z_D - 1 = 0 + 1 - 0 - 1 = 0$ donc $D \in \mathcal{P}$.
- $x_G + y_G - z_G - 1 = 1 + 1 - 1 - 1 = 0$ donc $G \in \mathcal{P}$.

Donc le plan (BDG) a pour équation cartésienne $x + y - z - 1 = 0$.

3. On considère la droite Δ perpendiculaire au plan (BDG) passant par L.

a. (BDG) a pour équation $x + y - z - 1 = 0$, donc il a pour vecteur normal $\vec{n} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$

La droite Δ est perpendiculaire au plan (BDG) donc elle a le vecteur \vec{n} comme vecteur directeur. Donc la droite Δ est l'ensemble des points $M(x; y; z)$ tels que $\vec{LM} = t \vec{n}$ avec $t \in \mathbb{R}$.

$$\vec{LM} = t \vec{n} \iff \begin{cases} x - \frac{7}{8} = t \times 1 \\ y - \frac{7}{8} = t \times 1 \\ z - \frac{3}{4} = t \times (-1) \end{cases} \iff \begin{cases} x = \frac{7}{8} + t \\ y = \frac{7}{8} + t \\ z = \frac{3}{4} - t \end{cases} \text{ où } t \in \mathbb{R}$$

b. Soit K le point de coordonnées $\left(0; 0; \frac{13}{8}\right)$.

- On regarde si les coordonnées de K vérifient la représentation paramétrique de Δ , autrement dit on cherche s'il existe un réel t tel que;
$$\begin{cases} 0 = \frac{7}{8} + t \\ 0 = \frac{7}{8} + t \\ \frac{13}{8} = \frac{3}{4} - t \end{cases}$$

Le réel $t = -\frac{7}{8}$ convient donc $K \in \Delta$.

- \overrightarrow{AE} a pour coordonnées $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ et \overrightarrow{AK} a pour coordonnées $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \frac{13}{8} \end{pmatrix}$.

Donc les vecteurs \overrightarrow{AE} et \overrightarrow{AK} sont colinéaires donc $K \in (AE)$.

Les deux droites Δ et (AE) sont donc sécantes en K.

- c.
- $\overrightarrow{IL} = \frac{3}{4}\overrightarrow{IG}$ donc $L \in (IG)$ donc $L \in (BDG)$.
 - La droite Δ est perpendiculaire au plan (BDG) .
 - $K \in (BDG)$

Donc le point L est le projeté orthogonal du point K sur le plan (BDG) .

4. a. K a pour coordonnées $\left(0; 0; \frac{13}{8}\right)$ et L a pour coordonnées $\left(\frac{7}{8}; \frac{7}{8}; \frac{3}{4}\right)$. Donc

$$KL^2 = \left(\frac{7}{8} - 0\right)^2 + \left(\frac{7}{8} - 0\right)^2 + \left(\frac{3}{4} - \frac{13}{8}\right)^2 = \left(\frac{7}{8}\right)^2 + \left(\frac{7}{8}\right)^2 + \left(-\frac{7}{8}\right)^2 = \frac{49}{64} + \frac{49}{64} + \frac{49}{64} = \frac{147}{64}$$

$$\text{donc } KL = \frac{\sqrt{147}}{8} = \frac{7\sqrt{3}}{8}$$

4.b. Toutes les faces d'un cube sont des carrés identiques d'arête 1 ici.

$[DB]$, $[BG]$ et $[GD]$ sont des diagonales de carrés identiques donc ont la même longueur égale à $\sqrt{2}$.

Donc le triangle DBG est équilatéral.

Cela peut se retrouver à l'aide du théorème de Pythagore, mais c'est de la culture générale que de savoir que les diagonales d'un carré de côté a mesurent $a\sqrt{2}$!

Le point I est le milieu de $[BD]$ donc I est aussi le pied de la hauteur issue de G dans le triangle DBG .

Dans le triangle GIB rectangle en I, on a : $\sin(\widehat{IBG}) = \frac{IG}{BG}$.

BG est la diagonale du carré $BCGF$ de côté 1, donc $BG = \sqrt{2}$. De même $BD = \sqrt{2}$.

On a donc $\sin\left(\frac{\pi}{3}\right) = \frac{IG}{BG}$, donc $\frac{\sqrt{3}}{2} = \frac{IG}{\sqrt{2}}$ et donc $IG = \frac{\sqrt{6}}{2}$.

Autre possibilité : Calculer IG à l'aide du théorème de Pythagore appliqué au triangle IBG rectangle en I, avec $BG = \sqrt{2}$ et $BI = \frac{\sqrt{2}}{2}$: $BG^2 = BI^2 + IG^2$, donc $IG^2 = BG^2 - BI^2 = \sqrt{2}^2 - \left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right)^2 = 2 - \frac{1}{2} = \frac{3}{2}$.

$$\text{Donc } IG = \sqrt{\frac{3}{2}} = \frac{\sqrt{3}}{\sqrt{2}} = \frac{\sqrt{3} \times \sqrt{2}}{\sqrt{2} \times \sqrt{2}} = \frac{\sqrt{6}}{2}.$$

$$\text{L'aire du triangle BDG vaut : } \frac{BD \times IG}{2} = \frac{\sqrt{2} \times \frac{\sqrt{6}}{2}}{2} = \frac{\frac{\sqrt{2} \times \sqrt{2} \times \sqrt{3}}{2}}{2} = \frac{\sqrt{3}}{2}.$$

c. Le tétraèdre KDBG a pour base le triangle BDG et pour hauteur KL, donc son

$$\text{volume vaut : } \frac{1}{3} \times \text{aire}(\text{BDG}) \times \text{KL} = \frac{1}{3} \times \frac{\sqrt{3}}{2} \times \frac{7\sqrt{3}}{8} = \frac{7}{16}$$

5. On désigne par a un réel appartenant à l'intervalle $]0 ; +\infty[$ et on note K_a le point de coordonnées $(0 ; 0 ; a)$.

a. On exprime le volume \mathcal{V}_a de la pyramide ABCDK_a en fonction de a .

- La base de la pyramide est le carré ABCD d'aire 1.
- Le point K_a a pour coordonnées $(0 ; 0 ; a)$ donc il appartient à la droite (AE) et donc AK_a est la hauteur de la pyramide ABCDK_a.
- De façon évidente, $AK_a = a$.

$$\text{Donc } \mathcal{V}_a = \frac{1}{3} \times a \times 1 = \frac{a}{3}.$$

b. On note Δ_a la droite de représentation paramétrique $\begin{cases} x = t' \\ y = t' \\ z = -t' + a \end{cases}$ où $t' \in \mathbb{R}$.

On appelle L_a le point d'intersection de la droite Δ_a avec le plan (BDG).

$$\text{Les coordonnées de } L_a \text{ vérifient le système } \begin{cases} x & = & t' \\ y & = & t' \\ z & = & -t' + a \\ x + y - z - 1 & = & 0 \end{cases}$$

On a donc $t' + t' - (-t' + a) - 1 = 0$ soit $3t' = a + 1$ donc $t' = \frac{a+1}{3}$.

$$x = t' = \frac{a+1}{3}; y = t' = \frac{a+1}{3} \text{ et } z = -t' + a = -\frac{a+1}{3} + a = \frac{-a-1+3a}{3} = \frac{2a-1}{3}$$

Donc les coordonnées du point L_a sont $\left(\frac{a+1}{3}; \frac{a+1}{3}; \frac{2a-1}{3}\right)$.

c. On cherche le volume du tétraèdre $GDBK_a$.

$$\begin{aligned} \bullet \quad K_a L_a^2 &= \left(\frac{a+1}{3} - 0\right)^2 + \left(\frac{a+1}{3} - 0\right)^2 + \left(\frac{2a-1}{3} - a\right)^2 \\ &= \left(\frac{a+1}{3}\right)^2 + \left(\frac{a+1}{3}\right)^2 + \left(\frac{-a-1}{3}\right)^2 = 3 \times \frac{(a+1)^2}{9} = \frac{(a+1)^2}{3} \end{aligned}$$

$$\text{Donc } K_a L_a = \frac{a+1}{\sqrt{3}}.$$

• Le volume du tétraèdre $GDBK_a$ est :

$$\frac{1}{3} \times K_a L_a \times \text{aire}(GBD) = \frac{1}{3} \times \frac{a+1}{\sqrt{3}} \times \frac{\sqrt{3}}{2} = \frac{a+1}{6}$$

Le tétraèdre $GDBK_a$ et la pyramide $ABCDK_a$ sont de même volume si et seulement si $\frac{a+1}{6} = \frac{a}{3}$, soit $\frac{a+1}{6} = \frac{2a}{3}$, soit $a+1 = 2a$, et donc si $a = 1$.