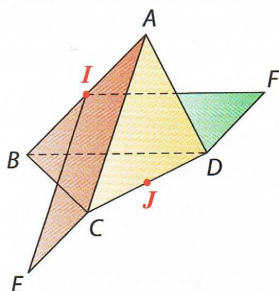


Exercice 1. Ex 92 p 283

92 ABCD est un tétraèdre.
I et J sont les milieux respectifs des segments [AB] et [CD].

Les points E et F sont tels que les quadrilatères IACE et IBDF sont des parallélogrammes.

Le but est de démontrer de deux façons différentes que le point J est le milieu du segment [EF].



1 Première méthode

On considère le repère $(B, \vec{BC}, \vec{BD}, \vec{BA})$.

- a. Déterminer les coordonnées des points I, J, E et F.
- b. Conclure.

2 Seconde méthode

- a. En utilisant la relation de Chasles, montrer que $\vec{EJ} = \vec{JF}$.
- b. Conclure.

Corrigé

92 1 a. I est le milieu du segment [AB]. Donc $I(0; 0; \frac{1}{2})$.

J est le milieu du segment [CD]. Donc $J(\frac{1}{2}; \frac{1}{2}; 0)$.

$\vec{CE} = \vec{AI}$. Donc $\begin{cases} x_E - 1 = 0 \\ y_E = 0 \\ z_E = -\frac{1}{2} \end{cases}$. Donc $E(1; 0; -\frac{1}{2})$.

$\vec{DF} = \vec{BI}$. Donc $\begin{cases} x_F = 0 \\ y_F - 1 = 0 \\ z_F = \frac{1}{2} \end{cases}$. Donc $F(0; 1; \frac{1}{2})$.

b. Le milieu du segment [EF] a pour coordonnées $(\frac{1+0}{2}; \frac{0+1}{2}; \frac{-\frac{1}{2}+\frac{1}{2}}{2})$, soit $(\frac{1}{2}; \frac{1}{2}; 0)$. C'est donc le point J.

Ainsi, J est le milieu du segment [EF].

2 a. En utilisant la relation de Chasles :

$$\vec{EJ} = \vec{EC} + \vec{CJ} = \vec{IA} + \frac{1}{2}\vec{CD} = \frac{1}{2}\vec{BA} + \frac{1}{2}\vec{CD}$$

$$\text{Et } \vec{JF} = \vec{JD} + \vec{DF} = \frac{1}{2}\vec{CD} + \vec{BI} = \frac{1}{2}\vec{CD} + \frac{1}{2}\vec{AB}$$

Ainsi, $\vec{EJ} = \vec{JF}$.

b. On en déduit que le point J est le milieu du segment [EF].

Exercice 2. Ex 93 p 284

93 ABCDEFGH est un pavé droit.

Pour tout réel t, on définit les points M et N par : $\vec{HM} = t\vec{HE}$ et $\vec{GN} = t\vec{GC}$.

Le but de l'exercice est d'étudier la position relative de la droite (MN) et du plan (CEF).

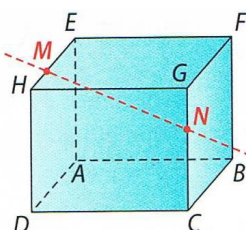
1 Justifier que le problème revient à étudier la coplanarité éventuelle des vecteurs \vec{MN} , \vec{CF} et \vec{EF} .

Dans la suite, on munit l'espace du repère $(A, \vec{AD}, \vec{AB}, \vec{AE})$.

2 Déterminer les coordonnées des vecteurs \vec{MN} , \vec{CF} et \vec{EF} .

3 Les vecteurs \vec{MN} , \vec{CF} et \vec{EF} sont-ils coplanaires ?

4 Conclure.



Corrigé

93 1 La droite (MN) et le plan (CEF) sont :
– soit parallèles, dans le cas où les vecteurs \vec{MN} , \vec{CF} et \vec{EF} sont coplanaires ;
– soit sécants en un point, dans le cas contraire.
La position relative de la droite (MN) et le plan (CEF) revient donc à étudier la coplanarité éventuelle des vecteurs \vec{MN} , \vec{CF} et \vec{EF} .

2 Comme $\vec{HM} = t\vec{HE}$, on a : $M(1-t; 0; 1)$.

Comme $\vec{GN} = t\vec{GC}$, on a : $N(1; 1-t; 1)$.

Ainsi, $\vec{MN} \begin{pmatrix} t \\ 1 \\ -t \end{pmatrix}$, $\vec{CF} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $\vec{EF} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$.

3 On résout : $\vec{MN} = a\vec{CF} + b\vec{EF}$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -a = t \\ b = 1 \\ a = -t \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} a = -t \\ b = 1 \end{cases}$$

Donc $\vec{MN} = -t\vec{CF} + \vec{EF}$.

On en déduit que les vecteurs \vec{MN} , \vec{CF} et \vec{EF} sont coplanaires.

4 D'après la question **3**, la droite (MN) est parallèle au plan (CEF).

Remarque: Dans les exercices, la définition des coordonnées permet souvent de trouver rapidement les coordonnées d'un point ou d'un vecteur surtout s'ils sont définis par une relation vectorielle. Par exemple

$$\vec{AM} = x\vec{AB} + y\vec{AC} + z\vec{AD} \Leftrightarrow M \text{ a pour coordonnées } (x; y; z) \text{ dans le repère } (\mathbf{A}; \vec{AB}, \vec{AC}, \vec{AD}).$$

$$\vec{MN} = x\vec{AB} + y\vec{AC} + z\vec{AD} \Leftrightarrow \vec{MN} \text{ a pour coordonnées } (x; y; z) \text{ dans la base } (\vec{AB}; \vec{AC}; \vec{AD})$$

C'était le cas ici : Par exemple, dans l'exercice 93, on ne vous demande pas les coordonnées de M et N mais celles de \vec{MN} , qu'on obtient rapidement par cette méthode.

$$\vec{MN} = \vec{MH} + \vec{HG} + \vec{GH} = -t\vec{HE} + \vec{AB} - t\vec{AE} = t\vec{AD} + \vec{AB} - t\vec{AE} \text{ donc } \vec{MN} \text{ a pour coordonnées } (t; 1; -t) \text{ dans la base } (\vec{AD}; \vec{AB}; \vec{AE}) \text{ (Attention à l'ordre des vecteurs de la base!)}$$

Beaucoup d'élèves parmi vous ont employé cette méthode et ont donc une solution à cet exercice plus rapide et élégante que le corrigé du livre !