

www.freemaths.fr

BACCALAURÉAT MATHÉMATIQUES

SUJET 1

CORRIGÉ
EXERCICE 2



2023

LA DROITE △

CORRECTION

1. a. Déterminons un vecteur directeur \vec{v} de la droite (d_2) :

Une représentation paramétrique de la droite (d_2) est:

$$\begin{cases} x = 2t - 3 \\ y = t \\ z = 5 \end{cases}, t \in \mathbb{R}.$$

Dans ces conditions, nous pouvons affirmer que: la droite (d_2) passe par le point de coordonnées $(-3; 0; 5)$ et a pour vecteur directeur le

vecteur $\begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$.

D'où un vecteur directeur de la droite (d_2) est: $\vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$.

1. b. Montrons que les droites (d_1) et (d_2) ne sont pas parallèles:

Les vecteurs directeurs des droites (d_1) et (d_2) sont respectivement:

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ et } \vec{v} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Or: $x_{\vec{u}} = \frac{1}{2} \times x_{\vec{v}}$ et $y_{\vec{u}} \neq \frac{1}{2} \times y_{\vec{v}}$.

Les vecteurs \vec{u} et \vec{v} ne sont donc pas proportionnels et, par conséquent, ils ne sont pas colinéaires.

\vec{u} et \vec{v} n'étant pas colinéaires: les droites (d_1) et (d_2) ne sont pas parallèles.

1. c. Montrons que les droites (d_1) et (d_2) ne sont pas sécantes:

- Une représentation paramétrique de la droite (d_1) passant par le point

$H(2; 3; 0)$ et de vecteur directeur $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ est:
$$\begin{cases} x = 2 + 1 \times t' \\ y = 3 + (-1) \times t', t' \in \mathbb{R}. \\ z = 0 + 1 \times t' \end{cases}$$

- Une représentation paramétrique de la droite (d_2) est:

$$\begin{cases} x = 2t - 3 \\ y = t \\ z = 5 \end{cases}, t \in \mathbb{R}.$$

Le point d'intersection entre les droites (d_1) et (d_2) vérifie donc le système:

$$\begin{cases} 2 + t' = 2t - 3 \\ 3 - t' = t \\ t' = 5 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2 + t' = 2t - 3 \\ 3 - 5 = t \\ t' = 5 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 7 = -7 \text{ impossible!} \\ t = -2 \\ t' = 5 \end{cases}$$

Donc aucun point d'intersection entre les droites (d_1) et (d_2) : ces dernières ne sont donc pas sécantes.

1. d. La position relative des droites (d_1) et (d_2) ?

Les droites (d_1) et (d_2) n'étant ni sécantes ni parallèles: elles ne sont pas coplanaires.

2. a. Vérifions que le vecteur $\vec{w} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ est orthogonal à \vec{u} et à \vec{v} :

Le vecteur \vec{w} est orthogonal à \vec{u} et à \vec{v} ssi:
$$\begin{cases} \vec{w} \cdot \vec{u} = 0 \\ \vec{w} \cdot \vec{v} = 0 \end{cases}$$

Or: • $\vec{w} \cdot \vec{u} = (-1 \times 1) + (2 \times (-1)) + (3 \times 1) = 0$

• $\vec{w} \cdot \vec{v} = (-1 \times 2) + (2 \times 1) + (3 \times 0) = 0$.

Comme $\vec{w} \cdot \vec{u} = 0$ et $\vec{w} \cdot \vec{v} = 0$: \vec{w} est bien orthogonal à \vec{u} et à \vec{v} .

2. b. Montrons que l'intersection du plan P et de la droite (d_2) est le point M de coordonnées $(3; 3; 5)$:

• Une représentation paramétrique de la droite (d_2) est:
$$\begin{cases} x = 2t - 3 \\ y = t \\ z = 5 \end{cases}, t \in \mathbb{R}.$$

• Une équation cartésienne du plan P est: $5x + 4y - z - 22 = 0$.

Le point d'intersection M entre le plan et la droite (d_2) vérifie donc le système:

$$\begin{cases} x_M = 2t - 3 & (1) \\ y_M = t & (2) \\ z_M = 5 & (3) \\ 5x_M + 4y_M - z_M - 22 = 0 & (4) \end{cases}$$

A l'aide des équations (1), (2) et (3), nous pouvons écrire:

$$(4) \Leftrightarrow 5x_M + 4y_M - z_M - 22 = 0 \Leftrightarrow 5x(2t - 3) + 4x(t) - 5 - 22 = 0$$

$$\Leftrightarrow 10t - 15 + 4t - 27 = 0$$

$$\Leftrightarrow 14t - 42 = 0$$

$$\text{cad } t = 3.$$

Les coordonnées du point M sont donc: • $x_M = 2 \times 3 - 3 = 3$

$$\bullet y_M = 3 = 3$$

$$\bullet z_M = 5 = 5$$

3. a. a, Justifions que les droites Δ et (d_1) sont perpendiculaires:

Les droites Δ et (d_1) ont pour vecteurs directeurs respectifs: $\vec{w} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$

et $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Les droites Δ et (d_1) sont perpendiculaires ssi: $\vec{w} \cdot \vec{u} = 0$.

Or: $\vec{w} \cdot \vec{u} = (-1 \times 1) + (2 \times (-1)) + (3 \times 1) = 0$.

Donc les vecteurs directeurs \vec{w} et \vec{u} et sont orthogonaux.

Par conséquent: les droites Δ et (d_1) sont bien perpendiculaires.

3. a. a_2 . Déterminons les coordonnées du point L:

Le point L est le point d'intersection entre les droites Δ et (d_1) .

L vérifie donc le système:

$$\begin{cases} -r + 3 = 2 + t' \\ 2r + 3 = 3 - t' \\ 3r + 5 = t' \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -r + 3 = 2 + t' \\ 2r + 3 = 3 - (3r + 5) \\ t' = 3r + 5 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -r + 3 = 3r + 7 \\ 5r = -5 \\ t' = 3r + 5 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 4 = 4 \\ r = -1 \\ t' = 2 \end{cases}$$

Les coordonnées du point L sont donc: $\bullet x_L = 2 + 2 = 4$

$\bullet y_L = 3 - 2 = 1$

$$\bullet z_L = 2 = 2.$$

3. b. Expliquons pourquoi la droite Δ est solution du problème posé:

OUI car Δ est bien perpendiculaire aux droites (d_1) et (d_2) !