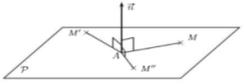


# Chapitre VII : Géométrie analytique dans l'espace

Qu'est-ce qu'une équation cartésienne de plan et qu'est-ce qu'un plan ?

Caractérisation d'un plan et équation cartésienne de plan
<p>Dans un repère orthonormé, un plan P de vecteur normal <math>\vec{n}(a; b; c)</math> a une équation de la forme :</p> <p style="text-align: center;"><math>ax + by + cz + d = 0</math></p> <p>Cette équation est appelée équation cartésienne du plan P.</p>

<p>Réciproquement : Soient trois réels <math>a, b, c</math> non tous les trois nuls en même temps.</p> <p>L'ensemble des points <math>M(x; y; z)</math> tels que <math>ax + by + cz + d = 0</math> est un plan de vecteur normal <math>\vec{n}(a; b; c)</math></p>

## Propriété d'un point appartenant à un plan

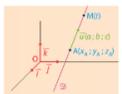
Propriété : Appartenance d'un point à un plan
<p>Dans un repère orthonormé, <math>M(x_M; y_M; z_M)</math> appartient au plan P de vecteur normal <math>\vec{n}(a; b; c)</math> et d'équation cartésienne <math>ax + by + cz + d = 0</math> si et seulement si <math>ax_M + by_M + cz_M + d = 0</math></p>

Les différentes positions relatives de deux plans

Position relative de deux plans
<p>- Deux plans <math>P_1</math> et <math>P_2</math> de vecteurs normaux respectifs <math>\vec{n}_1</math> et <math>\vec{n}_2</math> sont parallèles ssi <math>\vec{n}_1</math> et <math>\vec{n}_2</math> sont colinéaires.</p> <p>- Deux plans <math>P_1</math> et <math>P_2</math> de vecteurs normaux respectifs <math>\vec{n}_1</math> et <math>\vec{n}_2</math> sont perpendiculaires ssi <math>\vec{n}_1 \cdot \vec{n}_2 = 0</math></p>

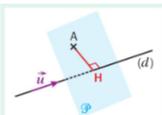
## Comment représenter une droite de façon paramétrique

Représentation paramétrique d'une droite
<p>Soit D une droite passant par le point <math>A(x_A; y_A; z_A)</math> et de vecteur directeur <math>\vec{u}(a; b; c)</math></p> <p>Un point M de coordonnées <math>(x; y; z)</math> appartient à D ssi il existe un réel t tel que :</p>
$\begin{cases} x = at + x_A \\ y = bt + y_A \\ z = ct + z_A \end{cases}$
<p>Ce système est appelé une représentation paramétrique de la droite D passant par <math>A(x_A; y_A; z_A)</math> et de vecteur directeur <math>\vec{u}(a; b; c)</math></p> <p>Le réel t s'appelle le paramètre du point M.</p>



Propriété du projeté orthogonale d'un point sur une droite

Propriété
<p>Si (d) est une droite de représentation paramétrique : <math>\begin{cases} x = x_0 + ta, t \in \mathbb{R} \\ y = y_0 + tb \\ z = z_0 + tc \end{cases}</math></p>
<p>Soit A un point de l'espace et <math>H(x_H; y_H; z_H)</math> le projeté orthogonal du point A sur la droite (d), alors :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• le plan P passant par A et orthogonal à la droite (d) admet une équation cartésienne de la forme <math>ax + by + cz + d = 0</math> avec <math>d \in \mathbb{R}</math></li> <li>• le triplet <math>(x_H; y_H; z_H)</math> est l'unique triplet vérifiant à la fois la représentation paramétrique de (d) et l'équation cartésienne de P.</li> </ul>



## Propriété du projeté orthogonale d'un point sur un plan

Propriété
<p>Si P est un plan d'équation cartésienne <math>ax + by + cz + d = 0</math>; <math>A(x_A; y_A; z_A)</math> est un point de l'espace et <math>H(x_H; y_H; z_H)</math> le projeté orthogonal du point A sur le plan P alors :</p>
<ul style="list-style-type: none"> <li>• la droite (d) passant par A et orthogonale au plan P admet pour représentation paramétrique :</li> </ul>
$\begin{cases} x = x_A + ta \\ y = y_A + tb \\ z = z_A + tc \end{cases}$
<ul style="list-style-type: none"> <li>• le triplet <math>(x_H; y_H; z_H)</math> est l'unique triplet vérifiant à la fois la représentation paramétrique de (d) et l'équation cartésienne de P.</li> </ul>

