

Exercice 4
7 points
Afrique du Sud-Bulgarie-Comores-Djibouti-Kenya-Liban-Lituanie-Madagascar-Mozambique-Ukraine
Le sujet propose 4 exercices.
*Le candidat choisit 3 exercices parmi les quatre et **ne doit traiter que ces 3 exercices.***
Chaque exercice est noté sur 7 points (le total sera ramené sur 20).
Les traces de recherche, même incomplètes ou infructueuses, seront prises en compte.
Thème: géométrie de l'espace

 L'espace est muni d'un repère orthonormé $(O; \vec{i}; \vec{j}; \vec{k})$.

 On considère les points $A(5;0;-1)$, $B(1;4;-1)$, $C(1;0;3)$, $D(5;4;3)$ et $E(10;9;8)$.

1.a. Soit R le milieu de $[AB]$.

 Calculer les coordonnées du point R ainsi que les coordonnées du vecteur \vec{AB} .

1.b. Soit \mathcal{P}_1 le plan passant par R et de vecteur normal \vec{AB} .

 Déterminer une équation cartésienne du plan \mathcal{P}_1 .

1.c. Démontrer que le point E appartient au plan \mathcal{P}_1 et que $EA=EB$.

2. On considère le plan \mathcal{P}_2 d'équation cartésienne $x-z-2=0$.

2.a. Justifier que les plans \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 sont sécants.

2.b. On note Δ la droite d'intersection des plans \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 .

 Démontrer qu'une représentation paramétrique de la droite Δ est :

$$\begin{cases} x = 2+t \\ y = 1+t \\ z = t \end{cases} \quad t \in \mathbb{R}.$$
3. On considère le plan \mathcal{P}_3 d'équation cartésienne $y+z-3=0$.

 Justifier que la droite Δ est sécante au plan \mathcal{P}_3 en un point Ω dont on déterminera les coordonnées.

 Si S et T sont deux points distincts de l'espace, on rappelle que l'ensemble des points M de l'espace tels que $MS=MT$ est un plan, appelé plan médiateur du segment $[ST]$.

 On admet que les plans \mathcal{P}_1 , \mathcal{P}_2 et \mathcal{P}_3 sont les plans médiateurs respectifs des segments $[AB]$, $[AC]$ et $[AD]$.

4.a. Justifier que $\Omega A = \Omega B = \Omega C = \Omega D$.

4.b. En déduire que les points A , B , C et D appartiennent à une même sphère dont on précisera le centre et le rayon.

CORRECTION

1.a. $A(5;0;-1) \quad B(1;4;-1) \quad R\left(\frac{5+1}{2}; \frac{0+4}{2}; \frac{-1-1}{2}\right) \quad R(3;2;-1) \quad \overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -4 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}.$

1.b. $M(x;y;z) \quad \overrightarrow{RM} \begin{pmatrix} x-3 \\ y-2 \\ z+1 \end{pmatrix} \quad \overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -4 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$

M appartient à $\mathcal{P}_1 \Leftrightarrow \overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{RM} = 0 \Leftrightarrow -4 \times (x-3) + 4 \times (y-2) + 0 \times (z+1) = 0 \Leftrightarrow -4x + 12 + 4y - 8 = 0 \Leftrightarrow -4x + 4y + 4 = 0 \Leftrightarrow -x + y + 1 = 0$

1.c. $E(10;9;8) \quad -10 + 9 + 1 = 0$ donc E appartient au plan \mathcal{P}_1 .

$EA^2 = (5-10)^2 + (0-9)^2 + (-1-8)^2 = 25 + 81 + 81 = 187$

$EB^2 = (1-10)^2 + (4-9)^2 + (-1-8)^2 = 81 + 25 + 81 = 187$

$EA^2 = EB^2 \Leftrightarrow EA = EB$

2.a. $\vec{N}_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}$ est un vecteur normal au plan \mathcal{P}_2 et $\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} -4 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}$ est un vecteur normal au plan \mathcal{P}_1 .

Les vecteurs \vec{N}_2 et \overrightarrow{AB} ne sont pas colinéaires donc les plans \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 ne sont pas parallèles, alors ils sécants.

2.b. $M(x;y;z) \in \Delta \Leftrightarrow \begin{cases} -x + y + 1 = 0 \\ x - z - 2 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} z = t \\ -x + y + 1 = 0 \\ x - t - 2 = 0 \end{cases} \quad t \in \mathbb{R} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 2 + t \\ y = 1 + t \\ z = t \end{cases} \quad t \in \mathbb{R}$

3. On résout le système :

$$\begin{cases} y + z - 3 = 0 \\ x = 2 + t \\ y = 1 + t \\ z = t \end{cases}$$

On obtient : $1 + t + t - 3 = 0 \Leftrightarrow 2t = 2 \Leftrightarrow t = 1$
 et $x = 2 + 1 = 3 \quad y = 1 + 1 = 2 \quad z = 1$ donc $\Omega(3;2;1)$.

4.a. Ω est le point d'intersection de Δ et \mathcal{P}_3 or Δ est la droite d'intersection des plans \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 donc Ω appartient au 3 plans \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 et \mathcal{P}_3 .

On a donc $\Omega A = \Omega B$ et $\Omega A = \Omega C$ et $\Omega A = \Omega D$.

Conclusion

$\Omega A = \Omega B = \Omega C = \Omega D$

4.b. Les points A, B, C et D appartiennent à la sphère de centre $\Omega(3;2;1)$ et de rayon $R = \Omega A$
 $A(5;0;-1) \quad R^2 = (5-3)^2 + (0-2)^2 + (-1-1)^2 = 4 + 4 + 4 = 12 \Leftrightarrow R = 2\sqrt{3}$