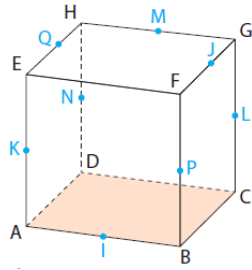


Représentation paramétrique d'une droite

1 Repère de l'espace.



- Décomposer selon les vecteurs \vec{DA} , \vec{DC} et \vec{DH} les vecteurs suivants :
 1. \vec{AC} 2. \vec{AG} 3. \vec{AN} 4. \vec{DQ} 5. \vec{DN}
- Pourquoi $(D; \vec{DA}; \vec{DC}; \vec{DH})$ est-il un repère de l'espace ?
- Déterminer les coordonnées de Q et N dans ce repère, ainsi que celles des vecteurs \vec{AC} , \vec{AG} et \vec{HB} .
- Dans ce repère, déterminer :
 - (a) Les coordonnées du milieu I de $[AB]$;
 - (b) Les coordonnées du centre Ω de la face $BCGF$;
 - (c) Les coordonnées du centre O du cube.

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

- On considère les points $A(1; 0; 3)$ et $B(4; 1; 0)$. Une représentation paramétrique de la droite (AB) est :

(a) $\begin{cases} x = 3 + t \\ y = 1 \\ z = -3 + 3t \end{cases}$ avec $t \in \mathbb{R}$	(b) $\begin{cases} x = 1 + 4t \\ y = t \\ z = 3 \end{cases}$ avec $t \in \mathbb{R}$
(c) $\begin{cases} x = 1 + 3t \\ y = t \\ z = 3 - 3t \end{cases}$ avec $t \in \mathbb{R}$	(d) $\begin{cases} x = 4 + t \\ y = 1 \\ z = 3 - 3t \end{cases}$ avec $t \in \mathbb{R}$

On considère la droite (d) de représentation paramétrique

$$\begin{cases} x = 3 + 4t \\ y = 6t \\ z = 4 - 2t \end{cases} \text{ avec } t \in \mathbb{R}.$$

- Parmi les points suivants, lequel appartient à la droite (d) ?

(a) $M(7; 6; 6)$	(c) $P(4; 6; -2)$
(b) $N(3; 6; 4)$	(d) $R(-3; -9; 7)$
- On considère la droite (d') de représentation paramétrique

$$\begin{cases} x = -2 + 3k \\ y = -1 - 2k \\ z = 1 + k \end{cases} \text{ avec } k \in \mathbb{R}$$

Les droites (d) et (d') sont :

- | | |
|---------------------|----------------|
| (a) sécantes | (c) parallèles |
| (b) non coplanaires | (d) confondues |

3 L'espace est rapporté à un repère $(O; \vec{i}; \vec{j}; \vec{k})$. On donne les points $A(8; 0; 8)$ et $B(10; 3; 10)$ ainsi que la droite \mathcal{D} d'équation paramétrique

$$\begin{cases} x = -5 + 3s \\ y = 1 + 2s \\ z = -2s \end{cases}, s \in \mathbb{R}.$$

- Donner une représentation paramétrique de la droite (AB) .
- Montrer que \mathcal{D} et (AB) sont non coplanaires.
- On considère le plan \mathcal{P} qui contient la droite (AB) et qui est parallèle à \mathcal{D} . Trouver les coordonnées de trois points non alignés contenus dans le plan et en déduire une représentation paramétrique de ce plan.
- Donner une représentation paramétrique de la droite définie par l'intersection de \mathcal{P} et du plan (xOy) .

4 L'espace est muni d'un repère orthonormé.

Soit d_1 la droite passant par $A(1, 2, -1)$ et de vecteur directeur $\vec{u} \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$. Soit d_2 la droite passant par $B(2, 0, 0)$

et $C(0, 1, 2)$. Soit d_3 la droite de représentation paramétrique $\begin{cases} x = -2t \\ y = 1 + 4t \\ z = 2 \end{cases}, t \in \mathbb{R}$. Soit d_4 la droite passant par $F(3; 1; -2)$ et parallèle à d_1 .

- Déterminer une représentation paramétrique de chacune de ces droites.
- Les droites suivantes sont-elles coplanaires : d_1 et d_2 ? d_1 et d_3 ? d_2 et d_4 ? Si oui, déterminer les coordonnées de leur point d'intersection.

5 Dans un repère orthonormé (O, I, J, K) d'unité 1 cm, on considère les points $A(0; -1; 5)$, $B(2; -1; 5)$, $C(11; 0; 1)$, $D(11; 4; 4)$.

Un point M se déplace sur la droite (AB) dans le sens de A vers B à la vitesse de 1 cm par seconde.

Un point N se déplace sur la droite (CD) dans le sens de C vers D à la vitesse de 1 cm par seconde.

À l'instant $t = 0$ le point M est en A et le point N est en C .

On note M_t et N_t les positions des points M et N au bout de t secondes, t désignant un nombre réel positif.

On admet que M_t et N_t ont pour coordonnées : $M_t(t; -1; 5)$ et $N_t(11; 0, 8t; 1 + 0, 6t)$.

- (a) La droite (AB) est parallèle à l'un des axes (OI) , (OJ) ou (OK) . Lequel ?
 - (b) La droite (CD) se trouve dans un plan \mathcal{P} parallèle à l'un des plans (OIJ) , (OIK) ou (OJK) . Lequel ?
 - (c) Les droites (AB) et (CD) sont-elles sécantes ?
- On admet que $M_t N_t^2 = 2t^2 - 25, 2t + 138$. À quel instant t la longueur $M_t N_t$ est-elle minimale ?