

Représentations paramétriques d'un plan dans l'espace

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

Ex 1 Soient trois points $A(1; 1; -2)$, $B(1; 2; -1)$ et $C(3; 1; 4)$.

1. Démontrer que les points A , B et C définissent un plan.

Il faut vérifier que les points A , B et C ne sont pas alignés.

$\vec{AB}(0; 1; 1)$ et $\vec{AC}(2; 0; 6)$.

Ces deux vecteurs ne sont pas colinéaires donc les points ne sont pas alignés et déterminent un plan que l'on note (ABC) .

2. Déterminer une représentation paramétrique du plan (ABC) .

Les vecteurs \vec{AB} et \vec{AC} sont deux vecteurs directeurs du plan (ABC) (car vecteurs non colinéaires).

Le plan (ABC) a pour représentation paramétrique (par exemple, en considérant le point A)
$$\begin{cases} x = 1 + 2t \\ y = 1 + k \\ z = -2 + k + 6t \end{cases}, k, t \in \mathbb{R} .$$

Ex 2 Soit la droite (d) passant par $M(4; 1; 0)$ et de vecteur directeur $\vec{w}(2; -5; 11)$

et le plan \mathcal{P} de représentation paramétrique
$$\begin{cases} x = 3 + 2k - t \\ y = 3k + 4t \\ z = -5 + k + 2t \end{cases}, k, t \in \mathbb{R} .$$

1. Le point $B(1; -2; 1)$ appartient-il à \mathcal{P} ?

Le point B appartient au plan \mathcal{P} si ses coordonnées vérifient le système de représentation paramétrique du plan

c'est-à-dire si le système
$$\begin{cases} 3 + 2k - t = 1 \\ 3k + 4t = -2 \\ -5 + k + 2t = 1 \end{cases}$$
 a une solution pour k et t .

• Le système s'écrit
$$\begin{cases} 2k - t = -2 \\ 3k + 4t = -2 \\ k + 2t = 6 \end{cases}$$

• On commence par résoudre le système formé des deux premières équations
$$\begin{cases} 2k - t = -2 \\ 3k + 4t = -2 \end{cases}$$

On multiplie la première équation par 4, le système devient
$$\begin{cases} 8k - 4t = -8 \\ 3k + 4t = -2 \end{cases} .$$

Par addition des deux lignes on obtient $11k = -10$ et donc $k = \frac{-10}{11}$.

Par substitution de k par $\frac{-10}{11}$ dans la première équation $2k - t = -2$, on en déduit $t = 2k + 2 = \frac{-20}{11} + 2 = \frac{2}{11}$.

- On regarde si les valeurs $k = \frac{-10}{11}$ et $t = \frac{2}{11}$ conviennent, c'est-à-dire si elles vérifient la troisième équation.

$$\text{On a : } k + 2t = \frac{-10}{11} + \frac{4}{11} = \frac{-6}{11} \neq 6$$

donc le système de départ n'a pas solution pour k et t et cela prouve que le point B n'appartient pas au plan.

2. Donner deux vecteurs directeurs de \mathcal{P} .

Par lecture du système de représentation paramétrique du plan, on en déduit deux vecteurs directeurs $\vec{u} (2; 3; 1)$ (coefficients du paramètre k) et $\vec{v} (-1; 4; 2)$ (coefficients du paramètre t).

3. Démontrer que la droite (d) est perpendiculaire au plan \mathcal{P} .

Pour montrer qu'une droite est perpendiculaire (ou orthogonale) à un plan, il suffit de montrer qu'elle est orthogonale à deux droites sécantes du plan, ce qui en terme de vecteurs revient à démontrer qu'un vecteur directeur de la droite est orthogonale à deux vecteurs non colinéaires du plan.

Vecteur directeur de la droite (d) : $\vec{w} (2; -5; 11)$

Vecteurs non colinéaires du plan : $\vec{u} (2; 3; 1)$ et $\vec{v} (-1; 4; 2)$.

$$\text{On a : } \vec{w} \cdot \vec{u} = 4 - 15 + 11 = 0 \quad \text{donc} \quad \vec{w} \perp \vec{u}$$

$$\text{On a : } \vec{w} \cdot \vec{v} = -2 - 20 + 22 = 0 \quad \text{donc} \quad \vec{w} \perp \vec{v}$$

Conclusion : la droite (d) est donc perpendiculaire au plan \mathcal{P} .

4. Dédurre de la question précédente une équation du plan \mathcal{P} .

- La droite (d) étant perpendiculaire au plan \mathcal{P} , on en déduit que le vecteur $\vec{w} (2; -5; 11)$ (vecteur directeur de la droite) est normal au plan.

Le plan \mathcal{P} a donc une équation cartésienne du type $2x - 5y + 11z + d = 0$

- Pour déterminer la valeur de d , on utilise un point du plan \mathcal{P} que l'on déduit du système de représentation paramétrique du plan. Soit le point $T (3; 0; -5)$ (pour $k = 0$ et $t = 0$).

Les coordonnées de T vérifient l'équation cartésienne du plan donc $6 - 0 - 55 + d = 0$ et donc $d = 49$.

Conclusion : le plan \mathcal{P} a pour équation cartésienne $2x - 5y + 11z + 49 = 0$.

- Vérification : $2x - 5y + 11z - 49 = 2(3 + 2k - t) - 5(3k + 4t) + 11(-5 + k + 2t) - 49$
 $= 6 + 4k - 2t - 15k - 20t - 55 + 11k + 22t + 49$
 $= 0$