

# Géométrie dans l'espace

الهندسة في الفضاء

## I. Repère orthonormé de l'espace

L'espace est rapporté à un repère orthonormé direct  $(O ; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ . Tout vecteur  $\vec{u}$  s'écrit de façon unique  $\vec{u} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$ , et l'on note  $\vec{u}(x, y, z)$ .

Tout point M est repéré par ses coordonnées  $(x, y, z)$  telles que  $\vec{OM} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$ .

## II. Produit scalaire

Soient  $\vec{u}(x, y, z)$  et  $\vec{v}(x', y', z')$ . Le **produit scalaire** est :

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = xx' + yy' + zz'$$

On a aussi  $\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos(\vec{u}, \vec{v})$ .

**Norme** :  $\|\vec{u}\| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$ .

**Orthogonalité** :  $\vec{u} \perp \vec{v} \Leftrightarrow \vec{u} \cdot \vec{v} = 0$ .

## III. Produit vectoriel

Soient  $\vec{u}(x, y, z)$  et  $\vec{v}(x', y', z')$ . Le **produit vectoriel**  $\vec{u} \wedge \vec{v}$  est le vecteur de coordonnées :

$$\vec{u} \wedge \vec{v} = (yz' - zy'; zx' - xz'; xy' - yx')$$

**Propriétés :**

- $\vec{u} \wedge \vec{v} = -\vec{v} \wedge \vec{u}$  (antisymétrie).
- $\vec{u} \wedge \vec{v}$  est orthogonal à  $\vec{u}$  et à  $\vec{v}$ .
- $\vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{0} \Leftrightarrow \vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont colinéaires.
- $\|\vec{u} \wedge \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot |\sin(\vec{u}, \vec{v})|$ .
- **Aire du parallélogramme** ABDC =  $\|\vec{AB} \wedge \vec{AC}\|$ . **Aire du triangle** ABC =  $\frac{1}{2} \cdot \|\vec{AB} \wedge \vec{AC}\|$ .

## IV. Équation cartésienne d'un plan

Un plan (P) de vecteur normal  $\vec{n}(a, b, c)$  passant par A( $x_0, y_0, z_0$ ) a pour équation :

$$a(x - x_0) + b(y - y_0) + c(z - z_0) = 0$$

soit  $ax + by + cz + d = 0$  avec  $d = -(ax_0 + by_0 + cz_0)$ .

**Déterminer l'équation d'un plan passant par trois points A, B, C non alignés :**

1. Calculer  $\vec{n} = \vec{AB} \wedge \vec{AC}$  (vecteur normal).
2. Écrire :  $\vec{n} \cdot \vec{AM} = 0$ .

## V. Représentation paramétrique d'une droite

La droite (D) passant par  $A(x_0, y_0, z_0)$  et de vecteur directeur  $\vec{u}(a, b, c)$  est l'ensemble des  $M(x, y, z)$  tels que :

$$x = x_0 + ta, \quad y = y_0 + tb, \quad z = z_0 + tc \quad (t \in \mathbb{R})$$

## VI. Distances

**Distance d'un point à un plan** : pour  $M_0(x_0, y_0, z_0)$  et (P) :  $ax + by + cz + d = 0$ ,

$$d(M_0, P) = \frac{|ax_0 + by_0 + cz_0 + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

**Distance d'un point à une droite** : pour  $M_0$  et (D) passant par A de vecteur directeur  $\vec{u}$ ,

$$d(M_0, D) = \frac{\|\vec{AM}_0 \wedge \vec{u}\|}{\|\vec{u}\|}$$

## VII. Sphère

La **sphère** de centre  $\Omega(a, b, c)$  et de rayon  $R > 0$  a pour équation :

$$(x - a)^2 + (y - b)^2 + (z - c)^2 = R^2$$

Une équation de la forme  $x^2 + y^2 + z^2 - 2\alpha x - 2\beta y - 2\gamma z + \delta = 0$  représente une sphère ssi  $\alpha^2 + \beta^2 + \gamma^2 - \delta > 0$ , de centre  $(\alpha, \beta, \gamma)$  et rayon  $\sqrt{\alpha^2 + \beta^2 + \gamma^2 - \delta}$ .

**Intersection sphère-plan** : soient S de centre  $\Omega$ , rayon R, et P plan. On pose  $d = d(\Omega, P)$ .

- Si  $d > R$  : l'intersection est vide.
- Si  $d = R$  : P est tangent à S (intersection = un point).
- Si  $d < R$  : l'intersection est un **cercle** de rayon  $r = \sqrt{R^2 - d^2}$  et de centre H (projeté orthogonal de  $\Omega$  sur P).

## VIII. Positions relatives

**Deux plans** de vecteurs normaux  $\vec{n}$  et  $\vec{n}'$  :

- Parallèles  $\Leftrightarrow \vec{n}$  et  $\vec{n}'$  colinéaires.
- Perpendiculaires  $\Leftrightarrow \vec{n} \cdot \vec{n}' = 0$ .

**Droite et plan** avec  $\vec{u}$  vecteur directeur et  $\vec{n}$  normal :

- Parallèles  $\Leftrightarrow \vec{u} \cdot \vec{n} = 0$ .
- Perpendiculaires  $\Leftrightarrow \vec{u}$  et  $\vec{n}$  colinéaires.

## 🎯 Formules clés

- **Produit scalaire** :  $\vec{u} \cdot \vec{v} = xx' + yy' + zz'$
- **Produit vectoriel** :  $\vec{u} \wedge \vec{v} = (yz' - zy', zx' - xz', xy' - yx')$
- **Aire**( $ABC$ ) =  $\frac{1}{2} \cdot \|\vec{AB} \wedge \vec{AC}\|$
- $d(M_0, P) = \frac{|ax_0 + by_0 + cz_0 + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$
- $d(M_0, D) = \frac{\|\vec{AM}_0 \wedge \vec{u}\|}{\|\vec{u}\|}$
- **Sphère** :  $(x - a)^2 + (y - b)^2 + (z - c)^2 = R^2$
- **Section**  $S \cap P$  : cercle de rayon  $\sqrt{R^2 - d^2}$  si  $d < R$

## 💡 Astuces & méthodes

### 🔴 Pièges classiques



**Produit vectoriel non commutatif** :  $\vec{u} \wedge \vec{v} = -\vec{v} \wedge \vec{u}$ . L'ordre compte ! Changer l'ordre inverse le signe de chaque composante. Très différent du produit scalaire (commutatif) !



**Plan perpendiculaire à une droite** : si la droite a pour vecteur directeur  $\vec{u}$ , le plan perpendiculaire a  $\vec{u}$  comme vecteur normal. Un plan perpendiculaire à une droite contient toutes les directions orthogonales à  $\vec{u}$ .



**Distance point-plan — ne pas oublier la valeur absolue** :  $d(M_0, P) = \frac{|ax_0 + by_0 + cz_0 + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$ . Le numérateur peut être négatif sans la valeur absolue, ce qui donnerait une distance négative (impossible !).

### 🟢 Astuces de pros



**Trouver un vecteur normal à un plan** : si tu connais deux vecteurs directeurs du plan ( $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ ), leur produit vectoriel  $\vec{u} \wedge \vec{v}$  est normal au plan. Très utile pour trouver l'équation du plan !



**Section sphère-plan — méthode** : calcule  $d = \text{distance}(\text{centre}, \text{plan})$ . Si  $d < R \rightarrow$  cercle de rayon  $r = \sqrt{R^2 - d^2}$ . Si  $d = R \rightarrow$  tangence. Si  $d > R \rightarrow$  vide. La formule  $d(\text{centre}, \text{plan})$  s'applique directement.



**Aire d'un triangle en 3D** :  $\text{Aire}(ABC) = \frac{1}{2} \cdot \|\vec{AB} \wedge \vec{AC}\|$ . Calcule le produit vectoriel, puis sa norme. Beaucoup plus rapide que la formule avec l'angle si tu as les coordonnées des points.