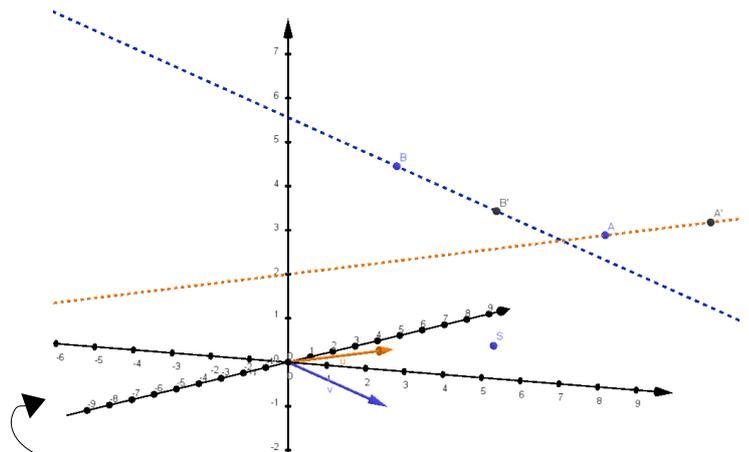


On se propose d'étudier une modélisation d'une tour de contrôle de trafic aérien, chargée de surveiller deux routes aériennes représentées par deux droites de l'espace.

L'espace est rapporté à un repère $(0; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$. Le plan $(0, \vec{i}, \vec{j})$ représente le sol. Les deux « routes aériennes » à contrôler sont représentées par deux droites (d_1) et (d_2) . Les droites (d_1) et (d_2) passent respectivement par les points $A(3; 9; 2)$ et $B(\frac{1}{2}; 4; 4)$ et sont dirigées respectivement par les vecteurs $\vec{u}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 0 \end{pmatrix}$ et $\vec{u}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$.

1. a. Indiquer les coordonnées d'un point A' de (d_1) distinct de A .
- b. Indiquer les coordonnées d'un point B' de (d_2) distinct de B .
2. Prouver que les droites (d_1) et (d_2) ne sont pas coplanaires.
3. On veut installer au sommet S de la tour de contrôle, de coordonnées $S(3; 4; \frac{1}{10})$, un appareil de surveillance qui émet un rayon représenté par une droite notée (r) . Soit \mathcal{P}_1 le plan contenant S et (d_1) , et soit \mathcal{P}_2 le plan contenant S et (d_2) .
 - a. Montrer que la droite (d_2) est sécante au plan \mathcal{P}_1 .
 - b. Montrer que la droite (d_1) est sécante au plan \mathcal{P}_2 .
 - c. Un technicien affirme qu'il est possible de choisir la direction de (r) pour que cette droite coupe chacune des droites (d_1) et (d_2) . Cette affirmation est-elle vraie ? Justifier la réponse.

Sujet adapté, Bac S, Centres étrangers, juin 2000.



Cliquer sur l'image pour télécharger le fichier Geogebra.

1. a. $A'(3+1; 9+3; 2+0)$ ie $A'(4; 12; 2)$.

b. $B'(\frac{1}{2}+2; 4+1; 4-1)$ ie $B'(\frac{5}{2}; 5; 3)$.

2. Si (d_1) et (d_2) sont coplanaires :
alors A, A', B et B' sont coplanaires
donc : $\exists (\lambda; \mu) \in \mathbb{R}^2, \vec{AA'} = \lambda \vec{AB} + \mu \vec{AB}'$

$$\text{donc : } \begin{cases} 4 - 3 &= \lambda \left(\frac{1}{2} - 3\right) + \mu \left(\frac{5}{2} - 3\right) \\ 12 - 9 &= \lambda(4 - 9) + \mu(5 - 9) \\ 2 - 2 &= \lambda(4 - 2) + \mu(3 - 2) \end{cases}$$

$$\text{donc } \begin{cases} 1 &= -\frac{5}{2}\lambda - \frac{1}{2}\mu \\ 3 &= -5\lambda - 4\mu \\ 0 &= 2\lambda + \mu \end{cases} \quad \begin{cases} 1 &= -\frac{5}{2}\lambda - \frac{1}{2} \times (-2\lambda) \\ 3 &= -5\lambda - 4 \times (-2\lambda) \\ \mu &= -2\lambda \end{cases} \quad \begin{cases} 1 &= -\frac{3}{2}\lambda \\ 3 &= 3\lambda \\ \mu &= -2\lambda \end{cases} \quad \begin{cases} -\frac{2}{3} &= \lambda \\ 1 &= \lambda \\ \mu &= -2\lambda \end{cases}$$

Or, ceci est impossible (contradiction).

Conclusion : (d_1) et (d_2) ne sont pas coplanaires.

3. a. MÉTHODE 1

• Par construction, les points S, A et A' appartiennent au plan \mathcal{P}_1 .

• $\vec{SA} \left(3-3; 9-4; 2-\frac{1}{10}\right)$ ie $\vec{SA} \left(0; 5; \frac{19}{10}\right)$.

$\vec{AA'}(4-3; 12-9; 2-2)$ ie $\vec{AA'}(1; 3; 0)$.

\vec{SA} et $\vec{AA'}$ ne sont donc évidemment pas colinéaires et forment une base du plan \mathcal{P}_1 .

• (d_2) est dirigée par \vec{u}_2 .

• Si $\vec{SA}, \vec{AA'}$ et \vec{u}_2 sont coplanaires, alors : $\exists (\lambda; \mu) \in \mathbb{R}^2, \vec{SA} = \lambda \vec{AA'} + \mu \vec{u}_2$

$$\text{d'où : } \begin{cases} 0 &= \lambda + 2\mu \\ 5 &= 3\lambda + \mu \\ \frac{19}{10} &= -\mu \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \lambda &= -2 \times \left(-\frac{19}{10}\right) \\ \lambda &= \frac{5 + \frac{19}{10}}{3} \\ -\frac{19}{10} &= \mu \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \lambda &= \frac{19}{5} \\ \lambda &= \frac{34}{3} \end{cases}$$

ce qui est impossible (contradiction).

• Conclusion : \vec{SA} , $\vec{AA'}$ et \vec{u}_2 ne sont pas coplanaires, et par conséquent (d_2) et \mathcal{P}_1 sont sécants.

MÉTHODE 2 (rappel : **ssi** signifie « si, et seulement si » et correspond à un équivalent)

$$\vec{SA} \left(3-3; 9-4; 2-\frac{1}{10} \right) \text{ ie } \vec{SA} \left(0; 5; \frac{19}{10} \right).$$

$$\vec{AA'} \left(4-3; 12-9; 2-2 \right) \text{ ie } \vec{AA'} \left(1; 3; 0 \right).$$

$$\vec{BB'} \left(\frac{5}{2}-\frac{1}{2}; 5-4; 3-4 \right) \text{ ie } \vec{BB'} \left(2; 1; -1 \right).$$

(d_2) et \mathcal{P}_1 sont sécants en un point M **ssi** $\exists (k; \lambda; \mu) \in \mathbb{R}^3$, $\vec{BM} = k \vec{BB'}$ et $\vec{SM} = \lambda \vec{SA} + \mu \vec{AA'}$

$$\text{ssi } \exists (k; \lambda; \mu) \in \mathbb{R}^3 \text{ } \underline{M}(x; y; z) \text{ et } \begin{cases} x - \frac{1}{2} &= 2k \\ y - 4 &= k \\ z - 4 &= -k \end{cases} \text{ et } \begin{cases} x - 3 &= \mu \\ y - 4 &= 5\lambda + 3\mu \\ z - \frac{1}{10} &= \frac{19}{10}\lambda \end{cases}$$

$$\text{ssi } \exists (k; \lambda; \mu) \in \mathbb{R}^3 \text{ } \underline{M}(x; y; z) \text{ et } \begin{cases} x &= 2k + \frac{1}{2} \\ y &= k + 4 \\ z &= -k + 4 \end{cases} \text{ et } \begin{cases} 2k + \frac{1}{2} - 3 &= \mu \\ k + 4 - 4 &= 5\lambda + 3\mu \\ -k + 4 - \frac{1}{10} &= \frac{19}{10}\lambda \end{cases}$$

$$\text{ssi } \exists (k; \lambda; \mu) \in \mathbb{R}^3 \text{ } \underline{M}(x; y; z) \text{ et } \begin{cases} x &= 2k + \frac{1}{2} \\ y &= k + 4 \\ z &= -k + 4 \end{cases} \text{ et } \begin{cases} 2k - \frac{5}{2} &= \mu \\ k &= 5\lambda + 3\mu \\ \frac{10}{19} \left(-k + \frac{39}{10} \right) &= \lambda \end{cases}$$

$$\text{ssi } \exists (k; \lambda; \mu) \in \mathbb{R}^3 \text{ } \underline{M}(x; y; z) \text{ et } \begin{cases} x &= 2k + \frac{1}{2} \\ y &= k + 4 \\ z &= -k + 4 \end{cases} \text{ et } \begin{cases} 2k - \frac{5}{2} &= \mu \\ k &= 5 \left(\frac{10}{19} \left(-k + \frac{39}{10} \right) \right) + 3 \left(2k - \frac{5}{2} \right) \\ \frac{10}{19} \left(-k + \frac{39}{10} \right) &= \lambda \end{cases}$$

Ce dernier système a nécessairement une solution, donc (d_2) et \mathcal{P}_1 sont sécants en un point M.

Remarque : en continuant, on trouverait $k = -\frac{7}{6}$ et donc $\mu = -\frac{29}{6}$, $\lambda = \frac{8}{3}$, $x = -\frac{11}{6}$, $y = \frac{17}{6}$, $z = \frac{31}{6}$.

Cela permet donc de déterminer les coordonnées du point d'intersection de (d_2) et \mathcal{P}_1 : $\left(-\frac{11}{6}; \frac{17}{6}; \frac{31}{6} \right)$.

b. On reprend ici la méthode 1 vue à la question précédente.

• Par construction, les points S, B et B' appartiennent au plan \mathcal{P}_2 .

• $\overrightarrow{SB} \left(3-3; 9-4; 2-\frac{1}{10} \right)$ ie $\overrightarrow{SB} \left(-\frac{5}{2}; 0; \frac{39}{10} \right)$.

$\overrightarrow{BB'} \left(\frac{5}{2}-\frac{1}{2}; 5-4; 3-4 \right)$ ie $\overrightarrow{BB'} (2; 1; -1)$.

\overrightarrow{SB} et $\overrightarrow{BB'}$ ne sont donc évidemment pas colinéaires et forment une base du plan \mathcal{P}_2 .

• (d_1) est dirigée par \vec{u}_1 .

• Si \overrightarrow{SB} , $\overrightarrow{BB'}$ et \vec{u}_1 sont coplanaires, alors : $\exists (\lambda; \mu) \in \mathbb{R}^2$, $\overrightarrow{SB} = \lambda \overrightarrow{BB'} + \mu \vec{u}_1$

$$\text{d'où : } \begin{cases} -\frac{5}{2} = 2\lambda + \mu \\ 0 = \lambda + 3\mu \\ \frac{39}{10} = -\lambda \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} -\frac{5}{2} = 2 \times \left(-\frac{39}{10}\right) + \mu \\ 0 = -\frac{39}{10} + 3\mu \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} -\frac{5}{2} + \frac{39}{5} = \mu \\ \mu = \frac{39}{10} \times \frac{1}{3} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \frac{53}{10} = \mu \\ \mu = \frac{13}{10} \end{cases}$$

ce qui est impossible (contradiction).

• Conclusion : \overrightarrow{SB} , $\overrightarrow{BB'}$ et \vec{u}_1 ne sont pas coplanaires, et par conséquent (d_1) et \mathcal{P}_2 sont sécants.

Remarque : avec la méthode 2, on trouverait en continuant les coordonnées du point d'intersection de (d_1)

et \mathcal{P}_2 : $\left(\frac{19}{16}; \frac{57}{16}; 2 \right)$.

c. • Si on a fait les méthodes 2, en nommant $I_1 \left(-\frac{11}{6}; \frac{17}{6}; \frac{31}{6} \right)$ et $I_2 \left(\frac{19}{16}; \frac{57}{16}; 2 \right)$ les points d'intersection déterminés précédemment, il suffit de vérifier que S, I_1 et I_2 sont alignés pour que : $(r) = (SI_1) = (SI_2)$. Pour cela, on peut déterminer les coordonnées de $\overrightarrow{SI_1}$ et $\overrightarrow{SI_2}$: (à faire)

$$\overrightarrow{SI_1} \left(-\frac{29}{6}; -\frac{7}{6}; \frac{76}{15} \right) \text{ et } \overrightarrow{SI_2} \left(-\frac{29}{16}; -\frac{7}{16}; \frac{19}{10} \right)$$

et il est alors facile de vérifier que $\overrightarrow{SI_1} = \frac{3}{8} \overrightarrow{SI_2}$.

• Avec les méthodes 1, on n'a pas les points d'intersection, donc il faut procéder autrement.

Par construction, les plans \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 contiennent le point S : ces deux plans sont donc confondus ou sécants. Or, ils ne sont pas confondus, puisque (d_1) et (d_2) sont deux droites non coplanaires (voir question 2) incluses respectivement dans \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 .

Donc \mathcal{P}_1 et \mathcal{P}_2 sont sécants en une droite passant par S, que l'on note (r) .

Il reste à prouver que (r) coupe bien les droites (d_1) et (d_2) .

On a vu à la question 3.a. que (d_2) est sécante avec \mathcal{P}_1 . Ce point d'intersection I_1 appartenant à (d_2) , et (d_2) étant incluse dans \mathcal{P}_2 , alors il appartient aussi à \mathcal{P}_2 .

De même, (d_1) est sécante avec \mathcal{P}_2 . Ce point d'intersection I_2 appartenant à (d_1) , et (d_1) étant incluse dans \mathcal{P}_1 , alors il appartient aussi à \mathcal{P}_1 .

Finalement, $(r) = (I_1 I_2)$: (r) coupe bien les droites (d_1) et (d_2) .