

Ex 6

① $G_m = \text{bar} \{ (A, 1), (B, 1), (C, m-2), (D, m) \}$.

Alors $\vec{G}_m \vec{A} + \vec{G}_m \vec{B} + (m-2) \vec{G}_m \vec{C} + m \vec{G}_m \vec{D} = \vec{0}$

$\Leftrightarrow \vec{G}_m \vec{A} + \vec{G}_m \vec{A} + \vec{AB} + (m-2)(\vec{G}_m \vec{A} + \vec{AC}) + m(\vec{G}_m \vec{A} + \vec{AD}) = \vec{0}$

$\Leftrightarrow 2m \vec{AG}_m = \vec{AB} + (m-2) \vec{AC} + m \vec{AD}$

$\Leftrightarrow \vec{AG}_m = \frac{1}{2m} [\vec{AB} + (m-2) \vec{AC} + m \vec{AD}]$

Alors G_1 et G_2 sont donnés par :

$\vec{AG}_1 = \frac{1}{2} \vec{AB} - \frac{1}{2} \vec{AC} + \frac{1}{2} \vec{AD}$

$\vec{AG}_2 = \frac{1}{4} \vec{AB} + \frac{1}{2} \vec{AD}$.

② Nous avons $\vec{AJ} = \frac{1}{2} \vec{AC} + \frac{1}{2} \vec{AD}$

$\frac{1}{2} \vec{AG}_1 + \frac{1}{2} \vec{AJ} = \left(\frac{1}{4} \vec{AB} - \frac{1}{4} \vec{AC} + \frac{1}{4} \vec{AD} \right) + \left(\frac{1}{4} \vec{AC} + \frac{1}{4} \vec{AD} \right)$

$= \frac{1}{4} \vec{AB} + \frac{1}{2} \vec{AD}$

$= \vec{AG}_2$.

Donc G_2 est le milieu de $[G_1, J]$.

③ Nous avons $\vec{AI} = \frac{1}{2} \vec{AB}$

$\frac{m-2}{2m} \vec{IC} + \frac{1}{2} \vec{IB} = \frac{m-2}{2m} (\vec{AC} - \vec{AI}) + \frac{1}{2} (\vec{AB} - \vec{AI})$

$= \frac{1-m}{m} \vec{AI} + \frac{m-2}{2m} \vec{AC} + \frac{1}{2} \vec{AB}$

$= \frac{1-m}{2m} \vec{AB} + \frac{m-2}{2m} \vec{AC} + \frac{1}{2} \vec{AB} \dots \textcircled{1}$

$\vec{IG}_m = \vec{AG}_m - \vec{AI}$

$= \frac{1-m}{2m} \vec{AB} + \frac{m-2}{2m} \vec{AC} + \frac{1}{2} \vec{AB} \dots \textcircled{2}$

De ① et ② : $\vec{IG}_m = \frac{m-2}{2m} \vec{IC} + \frac{1}{2} \vec{IB}$.

$$\begin{aligned}
 \textcircled{4} \quad m \vec{JG}_m &= m (\vec{AG}_m - \vec{AJ}) \\
 &= m \left(\frac{1}{2m} \vec{AB} + \frac{m-2}{2m} \vec{AC} + \frac{1}{2} \vec{AD} - \frac{1}{2} \vec{AC} - \frac{1}{2} \vec{AD} \right) \\
 &= \frac{1}{2} \vec{AB} + \frac{(m-2)}{2} \vec{AC} - \frac{m}{2} \vec{AC} \\
 &= \frac{1}{2} \vec{AB} - \vec{AC} \\
 &= \vec{CB}.
 \end{aligned}$$

exo 7

$$\textcircled{1} \quad P(o, \vec{u}, \vec{v}) = o + R\vec{u} + R\vec{v}$$

$$\vec{oA} = (0, -1, 2) = (1, -2, 1) + (-1, 1, 1) = \vec{u} + \vec{v}$$

$$\vec{oA} = \vec{u} + \vec{v}. \text{ Donc } A \in P(o, \vec{u}, \vec{v}).$$

$$\textcircled{2} \quad D(o, \vec{w}) = o + R\vec{w}.$$

Soit $Q(x, y, z)$.

Soit Q' la projection de Q sur

$D(o, \vec{w})$ parallèlement à $P(o, \vec{u}, \vec{v})$.

$$\text{Alors } \vec{oQ} = \alpha \vec{u} + \beta \vec{v} + \gamma \vec{w} \quad (\alpha, \beta, \gamma \text{ sont uniques}) \dots \textcircled{1}$$

$$\Rightarrow \vec{oQ}' = \gamma \vec{w}.$$

$$\textcircled{1} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha \\ -2\alpha \\ \alpha \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -\beta \\ \beta \\ \beta \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \gamma \\ -\gamma \\ \gamma \end{pmatrix}$$

$$\Leftrightarrow \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & -\beta & +\gamma \\ -2\alpha & +\beta & -\gamma \\ \alpha & +\beta & +\gamma \end{bmatrix} \begin{matrix} \longrightarrow L_1 \\ \longrightarrow L_2 \\ \longrightarrow L_3 \end{matrix}$$

$$L_1 + L_2 : -\alpha = x + y \Rightarrow \alpha = -x - y \dots \textcircled{2}$$

$$L_3 - L_1 : 2\beta = -x + z \Rightarrow \beta = -\frac{1}{2}x + \frac{1}{2}z \dots \textcircled{3}$$

$$L_3 : \gamma = z - \alpha - \beta = \frac{3}{2}x + y + \frac{1}{2}z \dots \textcircled{4}$$

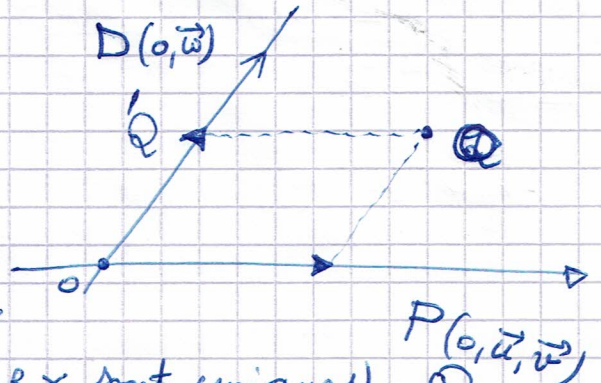
Pour $Q = M(1, -1, 3)$, alors $\alpha = 1, \beta = +1, \gamma = 1$.

$$\vec{oM}' = \gamma \vec{w} = 1(1, -1, 1) = (1, -1, 1) \Rightarrow M'(1, -1, 1).$$

$$\textcircled{3} \quad \vec{oM} = (\vec{u} + \vec{v}) + \vec{w} = \vec{oA} + \vec{w} \text{ avec } \vec{oA} \in P(o, \vec{u}, \vec{v})$$

$$\vec{w} \in D(o, \vec{w}).$$

$\textcircled{2}$



Exo 8

① Soit P_1 le plan d'équation cartésienne $x + y - z + 3 = 0$.

$$x + y - z + 3 = 0 \Leftrightarrow z = x + y + 3.$$

Potons $x = \alpha$, $y = \beta$, $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$.

$$\text{Alors } M(x, y, z) \in P_1 \Leftrightarrow \exists \alpha, \beta \in \mathbb{R} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z-3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \alpha+\beta \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Soit le point $A(0, 0, 3)$.

(Représentation parcom.) \vec{u} \vec{v}

$$\text{Alors } P_1 = P(A, \vec{u}, \vec{v}), \quad \vec{u} = (1, 0, 1), \quad \vec{v} = (0, 1, 1).$$

Le plan qui passe par $B(0, 1, 0)$ et parallèle à P_1 est $P(B, \vec{u}, \vec{v})$.

$$\text{Alors } Q(x, y, z) \in P(B, \vec{u}, \vec{v}) \Leftrightarrow \exists \alpha, \beta \in \mathbb{R} \begin{pmatrix} x \\ y-1 \\ z \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \alpha+\beta \end{pmatrix}.$$

$$Q(x, y, z) \in P(B, \vec{u}, \vec{v}) \Leftrightarrow z = x + y - 1.$$

$$\textcircled{2} \quad Q(x, y, z) \in D \Leftrightarrow \begin{cases} x + y - z = 3 \quad \dots \textcircled{1} \\ 2x + z = 2 \quad \dots \textcircled{2} \end{cases}$$

$$\textcircled{2} \Leftrightarrow x = -\frac{1}{2}z + 1$$

$$\textcircled{1}: y = -x + z - 3$$

$$= \frac{1}{2}z - 1 + z - 3 \quad (\text{Remplaçant } x \text{ par } -\frac{1}{2}z + 1).$$

$$= \frac{3}{2}z - 4$$

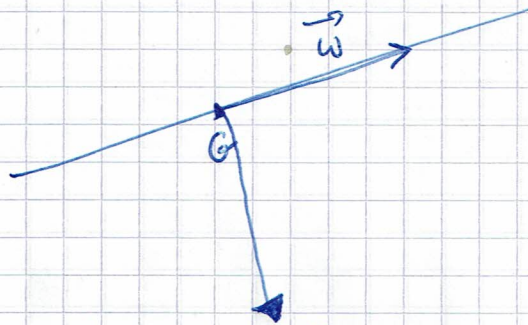
Potons $z = 2\alpha$, $\alpha \in \mathbb{R}$.

$$\text{Alors } Q(x, y, z) \in D \Leftrightarrow \exists \alpha \in \mathbb{R} \text{ tq } \begin{cases} x - 1 = -\alpha \\ y + 4 = 3\alpha \\ z = 2\alpha \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \exists \alpha \in \mathbb{R} \text{ tq } \begin{pmatrix} x-1 \\ y+4 \\ z \end{pmatrix} = \alpha \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

$$D = D(G, \vec{w}), \quad G(1, -4, 0), \quad \vec{w} = (-1, 3, 2).$$

③



Nous avons $\vec{GC} = (0, 5, 1)$.

$C(1, 1, 1)$

$Q(x, y, z) \in P(G, \vec{GC}, \vec{w}) \Leftrightarrow \vec{GQ}, \vec{GC}, \vec{w}$ sont liés.

$$\Leftrightarrow \begin{vmatrix} x-1 & y+4 & z \\ 0 & 5 & 1 \\ -1 & 3 & 2 \end{vmatrix} = 0$$

$$\Leftrightarrow 7x - y + 5z - 11 = 0$$

(Le plan P contenant D et passant par C(1, 1, 1) est $P(G, \vec{GC}, \vec{w})$)