

## Forme analytique du :

-Produit scalaire :

-Norme d'un vecteur :

- Distance :

- Produit vectoriel :

L'espace est rapporté à un repère orthonormé direct  $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ Soient  $\vec{u}(x, y, z)$  et  $\vec{v}(x', y', z')$ 

- $\vec{u} \cdot \vec{v} = xx' + yy' + zz'$
- $\|\vec{u}\| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$
- $\|\overrightarrow{AB}\| = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2 + (z_B - z_A)^2}$
- $\vec{u} \wedge \vec{v} = \begin{vmatrix} y & y' \\ z & z' \end{vmatrix} \vec{i} - \begin{vmatrix} x & x' \\ z & z' \end{vmatrix} \vec{j} + \begin{vmatrix} x & x' \\ y & y' \end{vmatrix} \vec{k}$

## propriétés

- $\vec{u} \perp \vec{v} \Leftrightarrow \vec{u} \cdot \vec{v} = 0$
- $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  sont colinéaires  $\Leftrightarrow \vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{0}$

Droite  $D(A, \vec{u})$   
passant par A et de  
vecteur directeur  
 $\vec{u}(a, b, c)$

Représentation paramétrique de la droite (D):  $\begin{cases} x = x_A + at \\ y = y_A + bt \\ z = z_A + ct \end{cases} (t \in \mathbb{R})$

Distance d'un point M à la droite (D):  $d(M, (D)) = \frac{\|\overrightarrow{AM} \wedge \vec{u}\|}{\|\vec{u}\|}$

Plan dans  
l'espace

Equation cartésienne d'un plan (P)

$$(P): ax + by + cz + d = 0$$

$\Leftrightarrow \vec{n}(a, b, c)$  est un vecteur normal au plan (P)

Distance d'un point  $\Omega$  au plan (P):  $d(\Omega, (P)) = \frac{|ax_\Omega + by_\Omega + cz_\Omega + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$

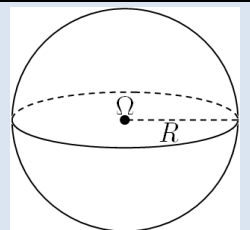
Si les points A et B et C ne sont pas colinéaires alors  $\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AC}$  est un vecteur normal au plan (ABC)

## Sphère

Equation cartésienne d'une sphère (S)

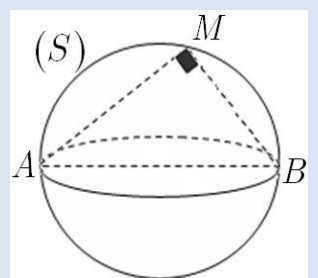
de centre  $\Omega(a, b, c)$  et de rayon R :

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



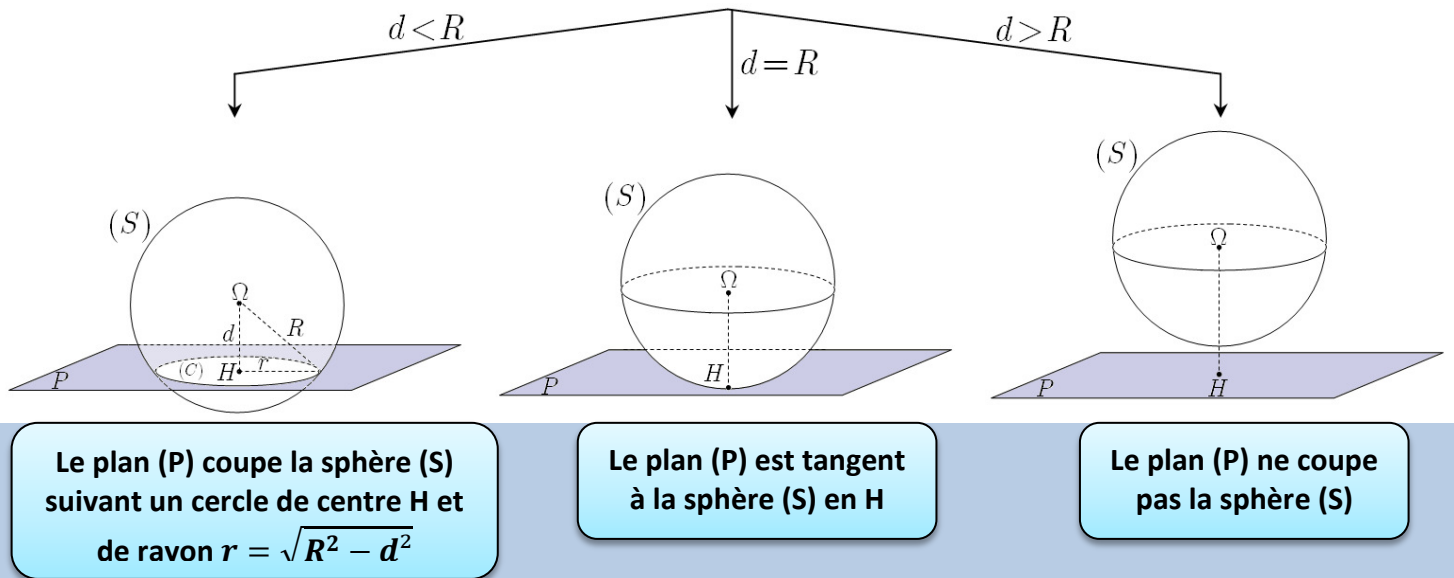
➤ On détermine l'équation cartésienne d'une sphère (S) dont [AB] est l'un de ses diamètres en utilisant l'équivalence

suisant :  $M \in (S) \Leftrightarrow \overrightarrow{AM} \cdot \overrightarrow{BM} = 0$



## ❖ Intersection d'une sphère $S(\Omega, R)$ et d'un plan (P) :

Soit H le projeté orthogonal du centre  $\Omega$  sur le plan (P), on pose  $d = \Omega H = d(\Omega, (P))$



Equation cartésienne d'un plan (P) tangent à une sphère  $S(\Omega, R)$  en un point A

Méth1 :

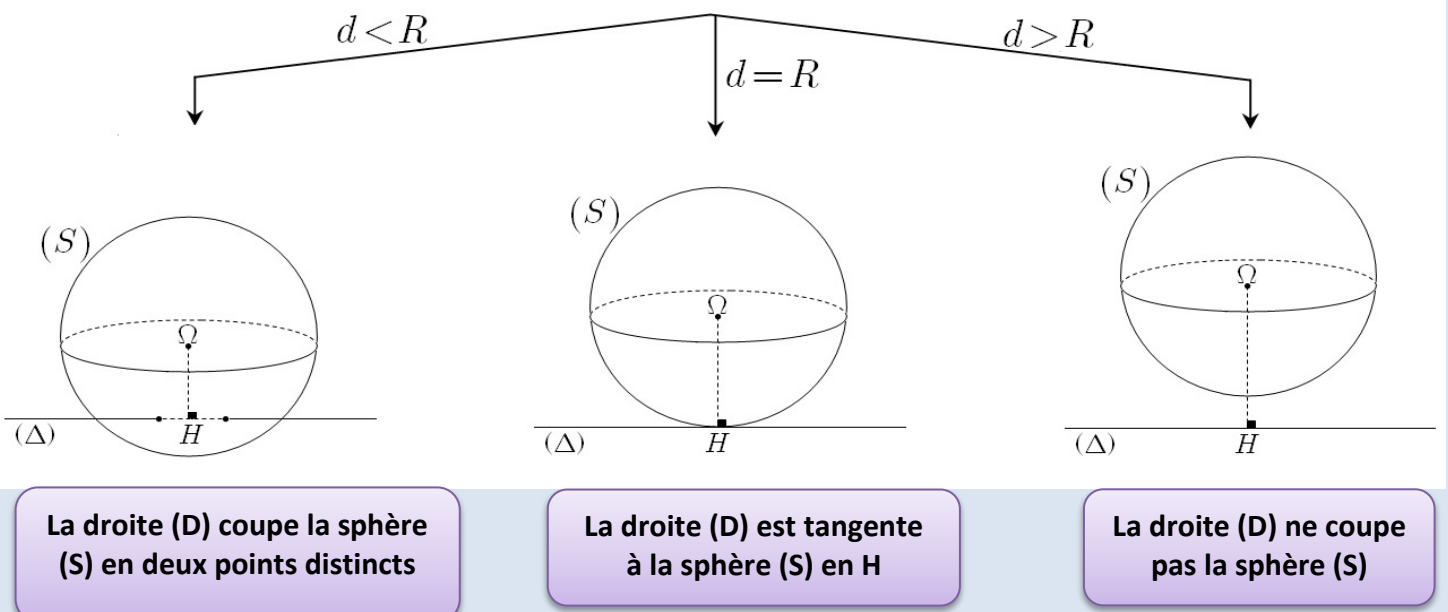
on utilise l'équivalence :  $M(x, y, z) \in (P) \Leftrightarrow \overrightarrow{AM} \cdot \overrightarrow{A\Omega} = 0$

Méth2 :

$\overrightarrow{A\Omega}$  est un vecteur normal au plan (P) ... etc

## ❖ Intersection d'une sphère $S(\Omega, R)$ et d'une droite (D) :

Soit H le projeté orthogonal du centre  $\Omega$  sur la droite (D), on pose  $d = \Omega H = d(\Omega, (D))$



L'aire d'un triangle ABC :

$$S_{ABC} = \frac{1}{2} \|\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AC}\|$$

L'aire d'un parallélogramme ABCD :

$$S_{ABCD} = \|\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AC}\|$$