

PARTIE A

1) On remarque que, quelque soit M dans l'espace, les points A, D, I et M sont coplanaires. On peut donc traiter la question dans le plan. Rapportons le plan (ADM) à un repère orthonormal. Les points A, D, I et M ont pour coordonnées dans ce repère :

$A(a;b), D(\alpha;\beta), I\left(\frac{a+\alpha}{2}; \frac{b+\beta}{2}\right)$ et $M(x;y)$. On en tire les coordonnées des vecteurs

$\vec{MA}, \vec{MD}, \vec{MI}$ et \vec{IA} :

$$\vec{MA} \begin{pmatrix} a-x \\ b-y \end{pmatrix}, \vec{MD} \begin{pmatrix} \alpha-x \\ \beta-y \end{pmatrix}, \vec{MI} \begin{pmatrix} \frac{a+\alpha}{2}-x \\ \frac{b+\beta}{2}-y \end{pmatrix}, \vec{IA} \begin{pmatrix} \frac{a-\alpha}{2} \\ \frac{b-\beta}{2} \end{pmatrix}.$$

On calcule :

$$\vec{MD} \cdot \vec{MA} = (a-x)(\alpha-x) + (b-y)(\beta-y) = a\alpha - (a+\alpha)x + x^2 + b\beta - (b+\beta)y + y^2,$$

$$MI^2 = \left(\frac{a+\alpha}{2}-x\right)^2 + \left(\frac{b+\beta}{2}-y\right)^2 = \left(\frac{a+\alpha}{2}\right)^2 - (a+\alpha)x + x^2 + \left(\frac{b+\beta}{2}\right)^2 - (b+\beta)y + y^2 \text{ et}$$

$$IA^2 = \left(\frac{a-\alpha}{2}\right)^2 + \left(\frac{b-\beta}{2}\right)^2. \text{ En remarquant que } \left(\frac{p+q}{2}\right)^2 - \left(\frac{p-q}{2}\right)^2 = pq, \text{ on a :}$$

$$MI^2 - IA^2 = a\alpha - (a+\alpha)x + x^2 + b\beta - (b+\beta)y + y^2,$$

c'est à dire $\vec{MD} \cdot \vec{MA} = MI^2 - IA^2$.

2) $\vec{MD} \cdot \vec{MA} = 0$ implique que (MD) et (MA) sont perpendiculaires en M et que $MI = IA$. Cela démontre que, dans le plan (ADM) , M appartient à un cercle de centre I et de rayon $IA = ID = IM$. On en déduit que, dans l'espace, (E) est la sphère de centre I et de rayon IA .

PARTIE 2

Dans l'espace rapporté au repère orthonormal $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$, les points A, B, C et D ont pour coordonnées : $A(3;0;0), B(0;6;0), C(0;0;4)$ et $D(-5;0;1)$.

1)

1.a) Pour que le vecteur $\vec{v} \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$ soit normal au plan (ABC) , il faut et il suffit qu'il soit

orthogonal à deux vecteurs non colinéaires appartenant à (ABC) .

Les vecteurs \vec{AB} et \vec{BC} , non colinéaires, ont pour coordonnées respectives :

$$\begin{pmatrix} -3 \\ 6 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ et } \begin{pmatrix} 0 \\ -6 \\ 4 \end{pmatrix}. \text{ On calcule les produits scalaires } \vec{v} \cdot \vec{AB} \text{ et } \vec{v} \cdot \vec{BC} :$$

$$\vec{v} \cdot \vec{AB} = -12 + 12 + 0 = 0 \text{ et } \vec{v} \cdot \vec{BC} = 0 - 12 + 12 = 0.$$

Cela démontre que le vecteur \vec{v} est normal au plan (ABC) .

1.b) Des coordonnées de \vec{v} , vecteur normal au plan (ABC) , et sachant que $A(3;0;0)$ appartient à ce plan, on en déduit l'équation du plan (ABC) : $4x + 2y + 3z - 12 = 0$.

2)

2.a) \vec{v} , normal au plan (ABC) , est un vecteur directeur de la droite Δ . D est un point de cette droite. On obtient facilement la représentation paramétrique de Δ :

$$\begin{cases} x = -5 + 4t \\ y = 2t \\ z = 1 + 3t \end{cases} \quad t \in \mathbf{R}$$

2.b) Les coordonnées de H sont obtenues en résolvant l'équation :

$4(-5 + 4t) + 2(2t) + 3(1 + 3t) - 12 = 0$. On obtient $t = 1$, d'où l'on déduit les coordonnées de H : $(-1; 2; 4)$.

2.c) $DH^2 = (-5 + 1)^2 + (-2)^2 + (1 - 4)^2 = 29$, d'où $DH = \sqrt{29}$.

2.d) Les coordonnées de \overrightarrow{HD} sont $\begin{pmatrix} -4 \\ -2 \\ -3 \end{pmatrix}$ et celles de \overrightarrow{HA} $\begin{pmatrix} 4 \\ -2 \\ -4 \end{pmatrix}$. Alors :

$$\overrightarrow{HD} \cdot \overrightarrow{HA} = -4 \times 4 + -2 \times -2 + -3 \times -4 = 0.$$

Ce qui démontre que $H \in (E)$.