

## DEVOIR SURVEILLÉ 6 : CORRECTION

### Exercice 1 : Points alignés

(4 points)

1. On a  $\vec{AB} \begin{pmatrix} x-2 \\ 3 \end{pmatrix}$  et  $\vec{AC} \begin{pmatrix} 1 \\ x+1 \end{pmatrix}$  Or A, B et C sont alignés si et seulement si  $\vec{AB}$  et  $\vec{AC}$  sont colinéaires  
ie si et seulement si  $(x-2)(x+1) - 3 \times 1 = 0 \iff \dots \iff x^2 - x - 5 = 0$
2. On résout l'équation ci-dessus :  $\Delta = (-1)^2 - 4 \times 1 \times (-5) = 21$ .  
Donc les valeurs possibles pour  $x$  sont  $x_1 = \frac{1 + \sqrt{21}}{2}$  et  $x_2 = \frac{1 - \sqrt{21}}{2}$

### Exercice 2 : Parallélisme

(3 points)

1. On a  $\vec{AB} \begin{pmatrix} -2 \\ 6 \end{pmatrix}$  et  $\vec{CD} \begin{pmatrix} 3 \\ -9 \end{pmatrix}$  On constate que  $\vec{CD} = -\frac{3}{2}\vec{AB}$ .  
Ces vecteurs sont colinéaires, on peut donc en conclure que les droites (AB) et (CD) sont parallèles.
2. ABCE est un parallélogramme si et seulement si  $\vec{AB} = \vec{EC}$ .  
On pose  $(x; y)$  les coordonnées de E. On doit donc avoir  $\begin{pmatrix} -2 \\ 6 \end{pmatrix} = \vec{AC} \begin{pmatrix} 4-x \\ 2-y \end{pmatrix} \iff \dots \iff \begin{cases} x=6 \\ y=-4 \end{cases}$   
D'où E(6; -4)

### Exercice 3 : Problème

(13 points)

#### PARTIE A.

Sans coordonnées

1. On a  $\vec{BF} = 2\vec{BA} + 2\vec{AC} + 5\vec{CA} = -2\vec{AB} - 3\vec{AC}$
2. On a :

$$\begin{aligned} \vec{AG} + 2\vec{BG} + 3\vec{CG} = \vec{0} &\iff \vec{AG} = -2\vec{BG} - 3\vec{CG} \\ &\iff \vec{AG} = -2\vec{BA} - 2\vec{AG} - 3\vec{CA} - 3\vec{AG} \\ &\iff 6\vec{AG} = 2\vec{AB} + 3\vec{AC} \\ &\iff \vec{AG} = \frac{2}{6}\vec{AB} + \frac{3}{6}\vec{AC} \\ &\iff \vec{AG} = \frac{1}{3}\vec{AB} + \frac{1}{2}\vec{AC} \end{aligned}$$

3. Cf figure.
4. On a  $6\vec{AG} = 2\vec{AB} + 3\vec{AC} = -\vec{BF} \iff \vec{BF} = -6\vec{AG}$  Les vecteurs  $\vec{BF}$  et  $\vec{AG}$  sont colinéaires de sens contraires.  
Le quadrilatère AGBF est donc un trapèze.

#### PARTIE B.

Avec coordonnées

1. Les points A, B et C ne sont pas alignés, donc  $(A; \vec{AB}, \vec{AC})$  est bien un repère du plan.
2. A(0;0), B(1,0), C(0,1) et G $\left(\frac{1}{3}; \frac{1}{2}\right)$  d'après la question 2 de la partie A.
3. On cherche les coordonnées de  $\vec{AF}$ . On a  $\vec{AF} = \vec{AB} + \vec{BF} = \dots = -\vec{AB} - 3\vec{AC}$  Donc F(-1; -3).
4.  $\vec{BF} \begin{pmatrix} -2 \\ -3 \end{pmatrix}$  qui est un vecteur directeur de (BF). Donc (BF) a une équation du type  $-3x + 2y = c$  avec  $c \in \mathbb{R}$ .  
De plus, on sait que B  $\in$  (BF) donc ses coordonnées vérifient l'équation de (BF) et on a  $-3 \times 1 + 2 \times 0 = c \iff$

$$c = -3.$$

$$\text{Ainsi (BF)} : -3x + 2y = -3.$$

5. a. On regarde si les coordonnées de E vérifient l'équation de  $\mathcal{D}$  :  $\frac{3}{2} \times 2 - \frac{3}{2} = \dots = \frac{3}{2} \neq 0$ . Donc  $E \notin \mathcal{D}$ .

On note  $K\left(x; -\frac{3}{2}\right)$ . On sait que  $K \in \mathcal{D}$  donc ses coordonnées vérifient l'équation de  $\mathcal{D}$  ie

$$\frac{3}{2}x - \frac{3}{2} = 0 \iff x = 1. \quad \text{Donc } K\left(1; -\frac{3}{2}\right).$$

- b. Un vecteur directeur de  $\mathcal{D}$  est  $\vec{u}\left(\begin{matrix} -1 \\ 3 \\ \frac{1}{2} \end{matrix}\right)$  et  $\vec{BF}\left(\begin{matrix} -2 \\ -3 \end{matrix}\right)$

Or  $-1 \times -3 - \frac{3}{2} \times (-2) = 3 + 3 = 6 \neq 0$  donc les droites (BF) et  $\mathcal{D}$  sont sécantes. On cherche les coordonnées  $(x; y)$  de leur point d'intersection, qui vérifient le système :

$$\begin{cases} -3x + 2y = -3 \\ \frac{3}{2}x + y = 0 \end{cases} \xLeftrightarrow{2L_2} \begin{cases} -3x + 2y = -3 \\ 3x + 2y = 0 \end{cases} \xLeftrightarrow{L_1+L_2} \begin{cases} -3x + 2y = -3 \\ 4y = -3 \end{cases} \iff \dots \iff \begin{cases} y = -\frac{3}{4} \\ x = \frac{1}{2} \end{cases} \quad \text{Donc } I\left(\frac{1}{2}; -\frac{3}{4}\right)$$

- c. La droite  $\mathcal{D}$  passe par les points I et K.

