

**TITRE DE LA LEÇON : APPLICATIONS DU PRODUIT SCALAIRE : SPHERES**

**Discipline : Mathématiques**

**Sous-discipline : Géométrie**

**Niveau : Lycée - Classes : Premières C et D**

**I- Définition**

On appelle sphère (S) de centre  $\Omega$  (point de l'espace) et de rayon l'ensemble des points M de l'espace tels que :  $\Omega M = R$ .  $M \in (S) \Leftrightarrow \Omega M = R$  ;  $\Omega$  : point de l'espace ; R : nombre réel positif.

**Remarque :**

L'ensemble des points M de l'espace tels que :  $\Omega M \leq R$ , est la boule de centre  $\Omega$  et de rayon R.

**II- Equations cartésiennes d'une sphère**

L'espace est muni d'un repère  $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$

**1- Equation d'une sphère définie par son centre et son rayon :**

Une équation cartésienne de la sphère (S) de centre  $\Omega (a; b; c)$  et de rayon de longueur R, est de la forme :  $(x - a)^2 + (y - b)^2 + (z - c)^2 = R^2$ .

**2- Equation d'une sphère définie par un de ses diamètres :**

Soient A et B deux points de l'espace, (S) la sphère de diamètre  $[AB]$ .

Pour tout point  $M(x; y; z)$  de l'espace, on a :  $M \in (S) \Leftrightarrow \overrightarrow{MA} \cdot \overrightarrow{MB} = 0 \Leftrightarrow xx' + yy' + zz' = 0$ .

**3- Familles de sphères**

L'espace est muni d'un repère  $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  ;  $a, b, c, d, R$  sont les nombres réels tels que :

$$R^2 = a^2 + b^2 + c^2 - d$$

L'ensemble (S) des points  $M(x; y; z)$  de l'espace, tels que :

$$x^2 + y^2 + z^2 - 2ax - 2by - 2cz + d = 0 \text{ est soit :}$$

- L'ensemble vide, si  $R^2 < 0$  ;
- Un singleton , si  $R^2 = 0$  ;
- Une sphère, si  $R^2 > 0$

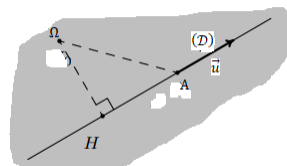
**4- Sections planes d'une sphère**

Soit (S) la sphère de centre  $\Omega(x_0; y_0; z_0)$  et de rayon de longueur R

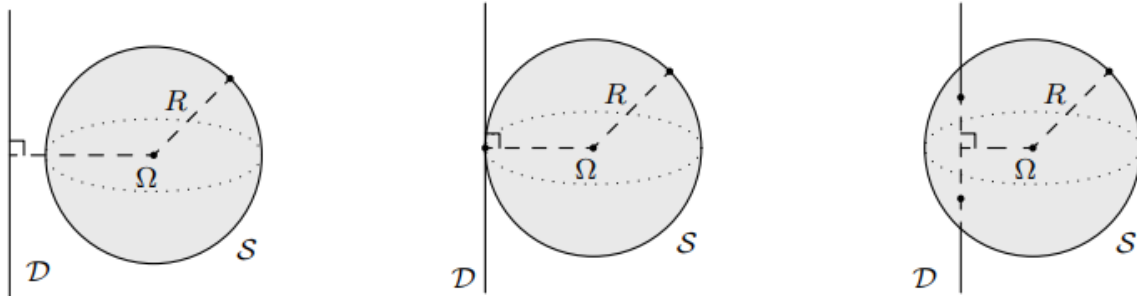
**a- Intersection d'une sphère avec une droite**

Soit (D) une droite de l'espace passant par un point A et de vecteur directeur  $\vec{u}$ . Soit  $\Omega(x_0; y_0; z_0)$

un point de l'espace, alors la distance de  $\Omega$  à (D) est donnée par :  $d(\Omega, (D)) = \Omega H = \frac{\|\vec{u} \wedge \overrightarrow{A\Omega}\|}{\|\vec{u}\|}$

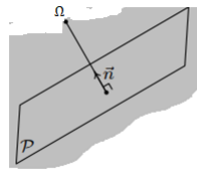


- Si  $d(\Omega, (\mathcal{D})) > R$ , alors  $(\mathcal{D})$  ne coupe pas  $(S)$  :  $(\mathcal{D}) \cap (S) = \{ \quad \} = \emptyset$  ;
- Si  $d(\Omega, (\mathcal{D})) = R$ , alors  $(\mathcal{D})$  et  $(S)$  sont tangentes en  $H$  :  $(\mathcal{D}) \cap (S) = \{H\}$ ;
- Si  $d(\Omega, (\mathcal{D})) < R$ , alors  $(\mathcal{D})$  et  $(S)$  se coupent en deux points  $A$  et  $B$  :  $(\mathcal{D}) \cap (S) = \{A, B\}$



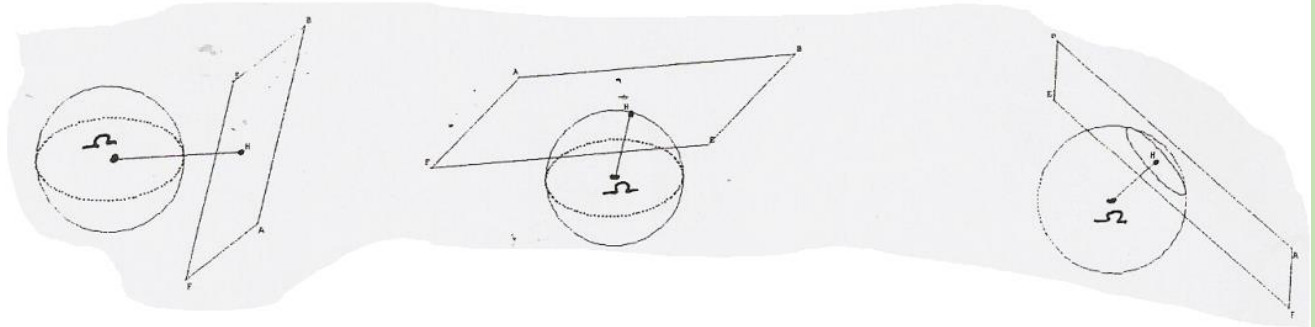
**b- Intersection d'une sphère avec un plan**

Soit  $(\mathcal{P})$  un plan d'équation cartésienne :  $ax + by + cz + d = 0$ . Soit  $\Omega(x_0; y_0; z_0)$  un point de l'espace, alors la distance de  $\Omega$  à  $(\mathcal{P})$  est donnée par :  $d(\Omega, (\mathcal{P})) = \frac{|ax_0 + by_0 + cz_0 + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$



- Si  $d(\Omega, (\mathcal{P})) > R$ , alors  $(\mathcal{P})$  et  $(S)$  n'ont aucun point commun :  $(\mathcal{P}) \cap (S) = \{ \quad \} = \emptyset$  ;
- Si  $d(\Omega, (\mathcal{P})) = R$ , alors  $(\mathcal{P})$  et  $(S)$  sont tangentes en  $H$  :  $(\mathcal{P}) \cap (S) = \{H\}$ ;
- Si  $d(\Omega, (\mathcal{P})) < R$ , alors l'intersection entre  $(\mathcal{P})$  et  $(S)$ , est le cercle  $(C)$  du plan, de centre  $H$  et de rayon  $r$  tel que :  $r^2 + H\Omega^2 = R^2$  ;  $H$  est le projeté orthogonal de  $\Omega$  sur  $(\mathcal{P})$ ,  
 $d(\Omega, (\mathcal{P})) = H\Omega$

**NB** : Soit  $\vec{n}$  un vecteur normal au plan  $(\mathcal{P})$ . Pour tout point  $M$  de  $(\mathcal{P})$   $\overrightarrow{\Omega M} = k\vec{n}$



### c- Intersection de deux sphères

Soient deux sphères :

$$(S_1): x^2 + y^2 + z^2 - 2ax - 2by - 2cz + d = 0 \text{ et}$$

$$(S_2): x^2 + y^2 + z^2 - 2a'x - 2b'y - 2c'z + d' = 0 . \text{ Alors :}$$

$$(S_1) \cap (S_2) \text{ donne : } \begin{cases} x^2 + y^2 + z^2 - 2ax - 2by - 2cz + d = 0 \\ 2(a' - a)x + 2(b' - b)y + 2(c' - c)z + d' - d = 0 \end{cases}$$

Cela correspond à l'intersection d'une sphère et d'un plan, on est donc ramené au problème précédent que l'on traite géométriquement (sauf si les sphères sont concentriques :

$$a' = a, b' = b, c' = c)$$

### 5- Représentation paramétrique d'une sphère

Désignons par  $(x; y; z)$ ,  $\Omega(a; b; c)$ ,  $O(0; 0; 0)$  dans l'ancien repère  $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  et par

$M(X; Y; Z)$ ,  $\Omega(0; 0; 0)$  et dans le nouveau repère  $(\Omega; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ . Alors :

$$\cos \theta = \frac{X}{\Omega N} \Leftrightarrow X = \Omega N \cos \theta ; \cos \varphi = \frac{\Omega N}{\Omega M} \Leftrightarrow \Omega N = R \cos \varphi ; \Omega M = R$$

On obtient :  $X = R \cos \varphi \cos \theta$ .

$$\text{D'autre part : } \cos \left( \frac{\pi}{2} - \theta \right) = \frac{Y}{\Omega N} = \frac{Y}{R \cos \varphi} \Rightarrow Y = R \cos \varphi \sin \theta.$$

$$\cos \left( \frac{\pi}{2} - \varphi \right) = \frac{Z}{R} \Leftrightarrow Z = R \sin \varphi.$$

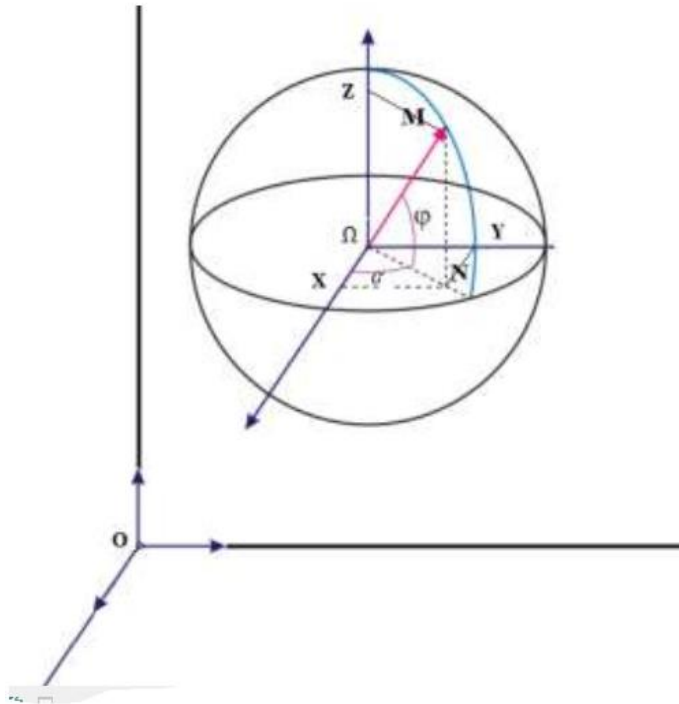
En utilisant la relation de Chasles, on aura :

$$\overrightarrow{\Omega M} = \overrightarrow{\Omega O} + \overrightarrow{OM} \Leftrightarrow \begin{pmatrix} X-0 \\ Y-0 \\ Z-0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0-a \\ 0-b \\ 0-c \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x-0 \\ y-0 \\ z-0 \end{pmatrix}.$$

Donc ,une représentation paramétrique d'une sphère est donnée par :

$$\begin{cases} x = R \cos \varphi \cos \theta + a \\ y = R \cos \varphi \sin \theta + b. \\ z = R \sin \varphi + c \end{cases}$$

**NB :** x, y et z sont les coordonnées cylindriques du point M



### Exercice

Dans l'espace muni d'un repère orthonormal  $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ , on donne les points :  $A(1; 2; -1)$ ,  $B(-3; -2; 3)$  et  $C(0; -2; -3)$

1- Démontrer que les points A, B et C ne sont pas alignés. En déduire que  $\vec{n}(2; -1; 1)$  est un vecteur normal au plan (ABC).

2- Soit (P) le plan dont une équation cartésienne est  $x + y - z + 2 = 0$ .

Montrer que les plans (ABC) et (P) sont perpendiculaires.

3- Soit G le barycentre des points pondérés (A, 1), (B, -1) et (C, 2).

a. Déterminer les coordonnées du point G et prouver que la droite (CG) est orthogonale au plan (P)

b. Donner une représentation paramétrique de la droite (CG).

c. Déterminer les coordonnées du point H, intersection du plan (P) avec la droite (CG).

4- Démontrer que l'ensemble (S) des points M de l'espace tels que :

$\|\vec{MA} - \vec{MB} + 2\vec{MC}\| = 12$  est une sphère dont on déterminera les éléments caractéristiques.

5- Déterminer la nature et les éléments caractéristiques de l'ensemble (Γ), intersection du plan (P) et de la sphère (S).