

Chapitre 1

Produit scalaire

A Rappels

Définition Soit \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs non nuls et O, A et B trois points du plan tels que $\vec{u} = \vec{OA}$ et $\vec{v} = \vec{OB}$.

- Si \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires et ont le même sens, alors $\vec{u} \cdot \vec{v} = OA \times OB$.
- Si \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires et sont de sens contraire, alors $\vec{u} \cdot \vec{v} = -OA \times OB$.
- Soit A' le projeté orthogonal de A sur (OB) et B' le projeté orthogonal de B sur (OA) .
Alors $\vec{u} \cdot \vec{v} = OA' \times OB = OA \times OB'$.

Si \vec{u} ou \vec{v} est nul, alors $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$.

Proposition

- Si \vec{u} et \vec{v} sont non nuls, alors $\vec{u} \cdot \vec{v} = OA \times OB \times \cos(\vec{OA}, \vec{OB})$.
- Si $\vec{u}(x; y)$ et $\vec{v}(x'; y')$ dans un repère orthonormé, alors $\vec{u} \cdot \vec{v} = xx' + yy'$.
- $\vec{u} \cdot \vec{v} = \frac{1}{2} (\|\vec{u}\|^2 + \|\vec{v}\|^2 - \|\vec{u} - \vec{v}\|^2) = \frac{1}{2} (OA^2 + OB^2 - AB^2)$.
- Pour tous vecteurs $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ et tout réel k ,

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{v} \cdot \vec{u} \quad (k\vec{u}) \cdot \vec{v} = k(\vec{u} \cdot \vec{v}) \quad \vec{u} \cdot (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{u} \cdot \vec{w}$$

Définition On dit que \vec{u} et \vec{v} sont orthogonaux si :

- soit $\vec{u} = \vec{0}$ ou $\vec{v} = \vec{0}$;
- soit, lorsque $\vec{u} = \vec{OA}$ et $\vec{v} = \vec{OB}$ sont non nuls, $(OA) \perp (OB)$.

Proposition Deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont orthogonaux si et seulement si $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$

Théorème (d'Al-Kashi) Dans un triangle ABC , avec les notations habituelles,

$$a^2 = b^2 + c^2 - 2bc \cos \hat{A}$$

Théorème (de la médiane) Soit ABM un triangle et I le milieu de $[AB]$. Alors

$$MA^2 + MB^2 = 2MI^2 + \frac{1}{2}AB^2$$

→ Exercices 1,2,4,5p343

→ Exercices 10,11,13p344

B Orthogonalité et conséquences

On munit le plan d'un repère orthonormal $(0; \vec{i}; \vec{j})$.

Définition Dire qu'un vecteur \vec{n} est normal à une droite (d) signifie que la direction de \vec{n} est orthogonale à celle de (d) .

Autrement dit, soit A un point de (d) , alors (d) est l'ensemble des points M du plan tels que $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$.

Proposition Une droite de vecteur normal $\vec{n}(a; b)$ a une équation de la forme

$$ax + by + c = 0$$

où c est un réel.

Réciproquement, l'ensemble des points $M(x; y)$ vérifiant l'équation $ax + by + c = 0$ est une droite de vecteur normal $\vec{n}(a; b)$.

Preuve : Voir cours de première. □

Proposition Soit (d) une droite d'équation $ax + by + c = 0$ et A un point de coordonnées $(x_A; y_A)$. La distance de A à (d) est donnée par la formule :

$$\frac{|ax_A + by_A + c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$

Preuve : On cherche les coordonnées de H , projeté orthogonal de A sur (d) en fonction de celles de A et de \vec{n} , en utilisant le fait que \overrightarrow{AH} et \vec{n} sont colinéaires. On utilise ensuite le fait que H est sur (d) , ce qui permet de déterminer le coefficient. On détermine enfin la norme du vecteur \overrightarrow{AH} . □

Proposition

1. Le cercle \mathcal{C} de centre $A(x_A; y_A)$ et de rayon R a pour équation

$$(x - x_A)^2 + (y - y_A)^2 = R^2$$

2. Le cercle \mathcal{C} de diamètre $[AB]$ est l'ensemble des points M tels que

$$\overrightarrow{MA} \cdot \overrightarrow{MB} = 0$$

Preuve : Évident. □

→ **Exercices** 15,16p345 (triangles et hauteurs, médiatrices)

→ **Exercices** 23p345 (cercle et droites tangentes - deux manières de résoudre)

C Produit scalaire dans l'espace

1 Projeté orthogonal

Activité 3p322-3 (et lire 1p322 sans le faire)

Définition (projeté orthogonal sur un plan) Soit \mathcal{P} un plan et M un point de l'espace. Le projeté orthogonal de M sur \mathcal{P} est le point M' , intersection du plan \mathcal{P} avec la droite Δ_M passant par M et perpendiculaire à \mathcal{P} .

Dessin

Définition (projeté orthogonal sur une droite) Soit \mathcal{D} une droite et M un point de l'espace. Le projeté orthogonal de M sur \mathcal{D} est le point M'' , intersection de \mathcal{D} avec le plan \mathcal{P} passant par M et perpendiculaire à \mathcal{D} .

Dessin

2 Définition du produit scalaire

Définition (Produit scalaire dans l'espace) Soit \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs de l'espace. Le produit scalaire de \vec{u} et \vec{v} est le produit scalaire $\vec{u} \cdot \vec{v}$ vu comme produit scalaire dans un plan \mathcal{P} contenant \vec{u} et \vec{v} .

Ce qu'il est important de voir, c'est que ce produit ne dépend pas du choix du plan contenant les vecteurs. Ceci vient du fait que si A, B et C sont trois points tels que $\vec{u} = \overrightarrow{AB}$ et $\vec{v} = \overrightarrow{AC}$, alors

$$\overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{AC} = \frac{1}{2}(AB^2 + AC^2 - BC^2)$$

Et si $\vec{u} = \overrightarrow{A'B'}$ et $\vec{v} = \overrightarrow{A'C'}$, alors

$$\overrightarrow{A'B'} \cdot \overrightarrow{A'C'} = \frac{1}{2}(A'B'^2 + A'C'^2 - B'C'^2) = \overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{AC}$$

car ABC et $A'B'C'$ sont superposables. □

→ **Exercices** 26,27p345 (projetés orthogonaux)

→ **Exercices** 29,30p345 (produits scalaires dans un cube)

3 Expressions et règles de calcul

Soit \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs de l'espace.

La définition du produit scalaire dans l'espace se ramenant à celle dans un plan, on a l'expression déjà connue :

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \times \|\vec{v}\| \times \cos(\vec{u}; \vec{v})$$

Ainsi que celle utilisant le projeté orthogonal (voir page 330).

Proposition Si dans le repère orthogonal d'origine O , $\vec{u}(x; y; z)$ et $\vec{v}(x'; y'; z')$, alors

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = xx' + yy' + zz'$$

Preuve : Provient de $\vec{u} \cdot \vec{v} = \frac{1}{2}(OM^2 + ON^2 - MN^2)$ ($\vec{u} = \overrightarrow{OM}$ et $\vec{v} = \overrightarrow{ON}$). □

Les règles de calcul sont les mêmes que pour le produit scalaire dans le plan (symétrique et linéaire).

→ **Exercice** 33p346 (conseiller de faire les suivants).

4 Orthogonalité et conséquences

Lire cours page 332, donnant les définition d'orthogonalité.

Soit a, b et c trois nombres non tous nuls.

Proposition Un plan de vecteur normal $\vec{n}(a; b; c)$ a une équation de la forme

$$ax + by + cz + d = 0$$

où d est un réel.

Réciproquement, l'ensemble des points $M(x; y; z)$ vérifiant l'équation $ax + by + cz + d = 0$ est un plan de vecteur normal $\vec{n}(a; b; c)$.

Preuve : Le plan passant par un point $A(x_A; y_A; z_A)$, on a $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$, et on trouve l'équation.

Pour la réciproque, on prend $A(-\frac{d}{a}; 0; 0)$ (si $a \neq 0$), qui permet d'exprimer une égalité de type $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0$

□

L'ensemble des points $M(x; y; z)$ vérifiant une inéquation du type $ax + by + cz + d \geq 0$ (resp > 0) est appelé un demi-espace fermé (resp. ouvert) délimité par le plan d'équation $ax + by + cz + d = 0$.

Proposition En définissant la distance d'un point à un plan comme la distance du point au projeté orthogonal du point sur le plan, si, dans un repère orthonormal, un plan pour équation $ax + by + cz + d = 0$ et un point A a pour coordonnées $(x_A; y_A; z_A)$, alors la distance de A à \mathcal{P} est donnée par :

$$\frac{|ax_A + by_A + cz_A + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

Preuve : Similaire à la preuve dans le plan pour la distance d'un point à une droite. □

→ **Exercices** 37,38 p346 (orthogonalité)

→ **Exercice** 42p347 (ensemble de points de l'espace)

→ **Exercices** 43,44,46,47,51p347 (plans et équations)

→ **Exercice** 55p347 en DM