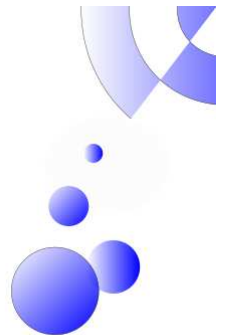
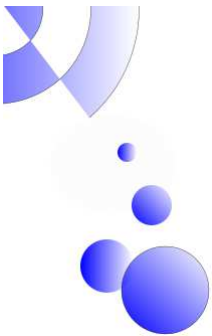




Table des Matières

| | |
|--|----------|
| I. Définition et expressions | 1 |
| II. Orthogonalité | 3 |
| III. Propriétés du produit scalaire | 4 |
| IV. Application du produit scalaire | 5 |
| IV. A. Formule d'Al-Kashi | 5 |
| IV. B. Formule de la médiane | 5 |
| IV. C. Équation d'un cercle | 6 |
| IV. D. Équation d'une droite perpendiculaire à une autre | 7 |

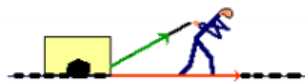




I. Définition et expressions

🌀 Activité 1

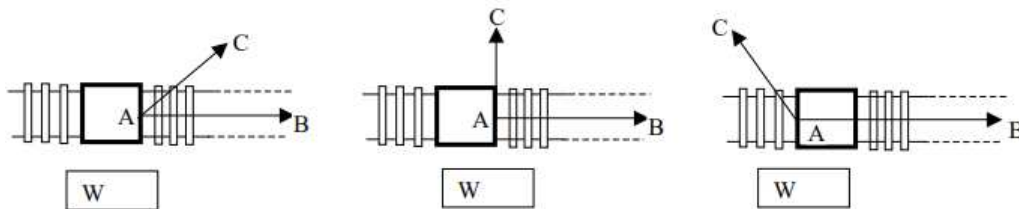
1. Travail d'une force en physique :



Le travail d'une force \vec{AC} durant le déplacement suivant \vec{AB} est un nombre W :

- positif lorsque la force favorise le déplacement de A vers B
- négatif lorsque la force s'oppose au déplacement de A vers B
- nul lorsque la force ne contribue pas au déplacement de A vers B

À partir de ce qui précède, associé le signe du nombre W du travail de la force exercée sur un wagonnet :

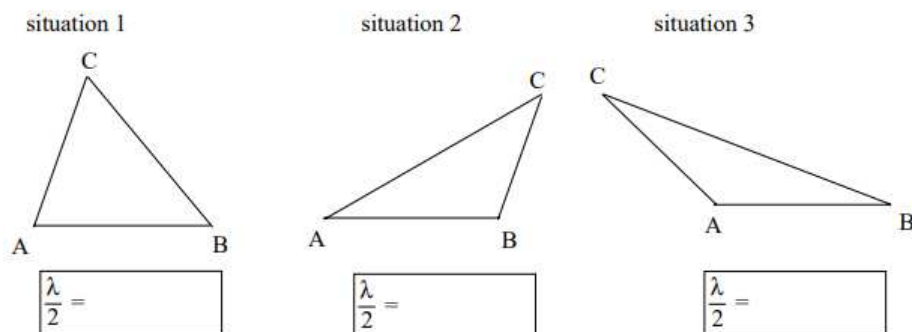


2. En mathématique :

Étudions le comportement du nombre $\lambda = AB^2 + AC^2 - BC^2$ lorsque C varie dans le plan.

(a) Si ABC est un triangle rectangle en A que vaut λ ?

(b) On distingue trois situations :



Soit H le pied de la hauteur issue de C dans le triangle ABC .

Justifier les égalités suivantes : $BC^2 = HC^2 + HB^2$ et $AC^2 = HA^2 + HC^2$.

(c) En déduire que $\lambda = AB^2 + HA^2 - HB^2$.

(d) Étude des trois situations :

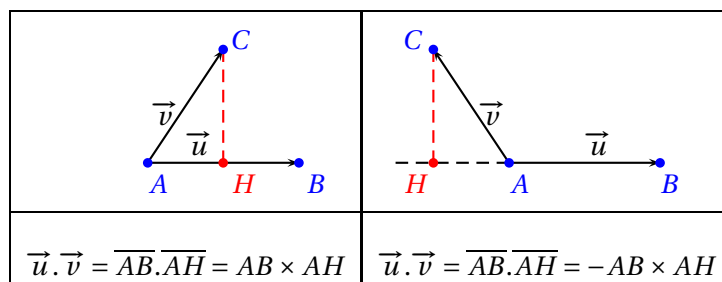
- i. Situation 1 : en écrivant $HB = AB - AH$, montrer que : $\lambda = 2AB \times AH$.
- ii. Situations 2 : par une démarche analogue à l'étude de la situation 1, montrer que : $\lambda = 2AB \times AH$
- iii. situation 3 : par une démarche analogue à l'étude de la situation 1, montrer que : $\lambda = -2AB \times AH$

☞ Définition

Soient les points A, B et C du plan tels que $\vec{u} = \vec{AB}$ et $\vec{v} = \vec{AC}$, le point H est le projeté orthogonal de C sur la droite (AB) .

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \overline{AB} \cdot \overline{AH} \quad (1)$$

On a les deux configurations suivantes :



☞ Théorème

Soit un repère orthonormé $(O; \vec{i}, \vec{j})$.

Avec les notations de la définition, on a d'autres expressions du produit scalaire $\vec{u} \cdot \vec{v}$:

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos(\vec{u}; \vec{v}) \quad (2)$$

Avec \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs de coordonnées respectives $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$.

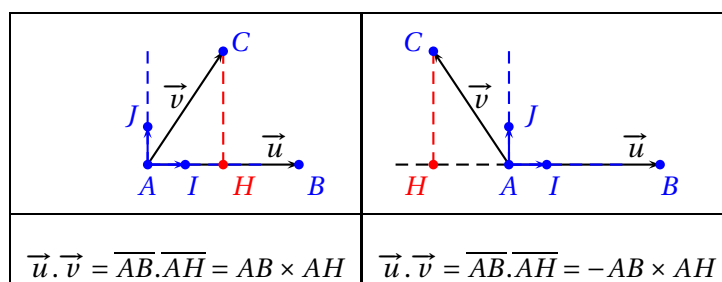
$$\vec{u} \cdot \vec{v} = xx' + yy' \quad (3)$$

☞ Démonstration 1

Avec les deux configurations de la définition, on choisit un repère orthonormé du plan :

Soit le repère $(A; \vec{AI}; \vec{AJ})$ tel que (AI) est dirigée par $\vec{u} = \vec{AB}$, $AJ = AI$ et $(\vec{AI}; \vec{AJ}) = \frac{\pi}{2}$:

Exemples de configurations : $O(0; 0)$; $I(1; 0)$; $J(0; 1)$



Montrons les équivalences suivantes :

1. (1) \iff (2) évident en exprimant \overline{AH} .

2. (2) \iff (3) :

Si $\vec{u} = \vec{0}$ ou $\vec{v} = \vec{0}$ la démonstration est évidente.

On a $\vec{u} \begin{pmatrix} \|\vec{u}\| \\ 0 \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} \|\vec{v}\| \cdot \cos(\vec{u}; \vec{v}) \\ \|\vec{v}\| \cdot \sin(\vec{u}; \vec{v}) \end{pmatrix}$.

Conclure.

Exercice 1

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} 2 \\ 5 \end{pmatrix} \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} -4 \\ 3 \end{pmatrix}.$$

Déterminer le produit scalaire $\vec{u} \cdot \vec{v}$.

Remarques

Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère orthonormé du plan.

On a $\sqrt{x^2 + y^2} = \|\vec{u}\|$.

- $\vec{u} \cdot \vec{u} = x^2 + y^2 = \|\vec{u}\|^2$
- $\vec{u} = \vec{0}$ ou $\vec{v} = \vec{0}$ implique $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$. (La réciproque est fautive)

Exercice 2

Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère orthonormé du plan.

\vec{u} et \vec{v} sont deux vecteurs du plan tels que $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$.

Montrer que \vec{u} ou \vec{v} n'est pas nécessairement nul.

Exercice 3

Dans un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ soit les points $A(-1; -1)$, $B(3; -1)$ et $C(2; 2)$.

On admet que l'angle $(\vec{AB}; \vec{AC}) = \frac{\pi}{4}$.

1. Donner les coordonnées du point H projeté de C sur (AB) .
2. Vérifier qu'avec chacune des trois expressions du produit scalaire, on a : $\vec{AB} \cdot \vec{AC} = 12$.

II. Orthogonalité

Théorème

Soient deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} non nuls du plan. Les vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont orthogonaux si et seulement si le produit scalaire $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$.

$$\vec{u} \perp \vec{v} \iff \vec{u} \cdot \vec{v} = 0.$$

Démonstration 2

Laissée en exercice

III. Propriétés du produit scalaire

Théorème

Soit \vec{u} , \vec{v} et \vec{w} trois vecteurs du plan, λ un nombre réel :

- $\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{v} \cdot \vec{u}$ (commutativité).
- $\vec{u} \cdot (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{u} \cdot \vec{w}$ (distributivité).
- $(\lambda \vec{u}) \cdot \vec{v} = \lambda \vec{u} \cdot \vec{v}$

Démonstration 3

Laissée en exercice.

Exercice 4

Simplifier l'expression suivante : $\overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{CD} - \overrightarrow{CD} \cdot \overrightarrow{CB}$.

Corollaire

Soit un repère orthonormé $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs du plan :

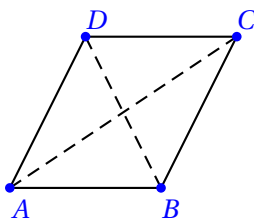
1. $(\vec{u} + \vec{v})^2 = \|\vec{u}\|^2 + 2 \cdot \vec{u} \cdot \vec{v} + \|\vec{v}\|^2$ soit $\vec{u} \cdot \vec{v} = \frac{1}{2} (\|\vec{u} + \vec{v}\|^2 - \|\vec{u}\|^2 - \|\vec{v}\|^2)$,
2. $(\vec{u} - \vec{v})^2 = \|\vec{u}\|^2 - 2 \cdot \vec{u} \cdot \vec{v} + \|\vec{v}\|^2$ soit $\vec{u} \cdot \vec{v} = \frac{1}{2} (\|\vec{u}\|^2 + \|\vec{v}\|^2 - \|\vec{u} - \vec{v}\|^2)$,
3. $(\vec{u} + \vec{v}) \cdot (\vec{u} - \vec{v}) = \|\vec{u}\|^2 - \|\vec{v}\|^2$.

Théorème

Des relations à connaître :

1. (Identité du parallélogramme) Soit $ABCD$ un parallélogramme, on a :

$$AC^2 + BD^2 = 2(AB^2 + AD^2)$$



2. (Inégalité triangulaire) soit \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs,

$$\|\vec{u} + \vec{v}\| \leq \|\vec{u}\| + \|\vec{v}\|.$$

Démonstration 4

Laissée en exercice

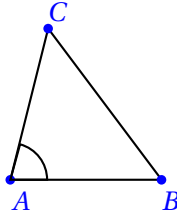
IV. Application du produit scalaire

IV. A. Formule d'Al-Kashi

☞ Théorème

Soit ABC un triangle quelconque, on note $a = BC$, $b = AC$ et $c = AB$:

$$a^2 = b^2 + c^2 - 2bc \cos(\widehat{A})$$



☞ Démonstration 5

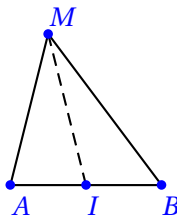
remarquer : $a^2 = \overrightarrow{BC}^2 = (\overrightarrow{BA} + \overrightarrow{AC})^2 = (\overrightarrow{AC} - \overrightarrow{AB})^2$

IV. B. Formule de la médiane

☞ Théorème

Soient MAB un triangle, et I le milieu du segment $[AB]$.

- $MA^2 + MB^2 = 2MI^2 + \frac{1}{2}AB^2$
- $MA^2 - MB^2 = 2\overrightarrow{MI} \cdot \overrightarrow{BA}$
- $\overrightarrow{MA} \cdot \overrightarrow{MB} = MI^2 - \frac{1}{4}AB^2$



☞ Démonstration 6

Laissée en exercice

IV. C. Équation d'un cercle

☞ Théorème

1. Dans un repère orthonormé $(O; \vec{i}, \vec{j})$, soit $A(x_A; y_A)$ et $B(x_B; y_B)$ deux points qui définissent le diamètre d'un cercle \mathcal{C} .

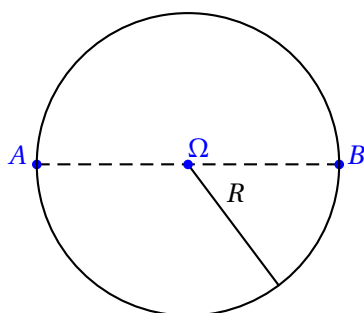
Un point $M(x; y)$ appartient au cercle \mathcal{C} si et seulement si $\overrightarrow{MA} \cdot \overrightarrow{MB} = 0$.

$$(x - x_A)(x - x_B) + (y - y_A)(y - y_B) = 0$$

2. Dans un repère orthonormé $(O; \vec{i}, \vec{j})$, soit le cercle \mathcal{C} de centre $\Omega(x_\Omega; y_\Omega)$ et de rayon R .

Un point M appartient au cercle \mathcal{C} si et seulement si $M\Omega^2 = R^2$.

$$(x - x_\Omega)^2 + (y - y_\Omega)^2 = R^2$$



☞ Théorème

Soit un repère orthonormé $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

Tout point M de coordonnées $(x; y)$ qui vérifient une équation de la forme $x^2 + y^2 + ax + by + c = 0$ définit un cercle, un point ou l'ensemble vide.

☞ Démonstration 7

$$\text{Montrer que } x^2 + y^2 + ax + by + c = 0 \iff \left(x + \frac{a}{2}\right)^2 + \left(y + \frac{b}{2}\right)^2 = \frac{a^2 + b^2 - 4c}{4}.$$

Conclure.

☞ Définition

Soit un repère orthonormé $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

Une équation de la forme $x^2 + y^2 + ax + by + c = 0$ telle que $a^2 + b^2 > 4c$ est appelée équation cartésienne du cercle \mathcal{C} de centre le point de coordonnées $\left(-\frac{a}{2}; -\frac{b}{2}\right)$ et de rayon $R = \frac{\sqrt{a^2 + b^2 - 4c}}{2}$.

IV. D. Équation d'une droite perpendiculaire à une autre

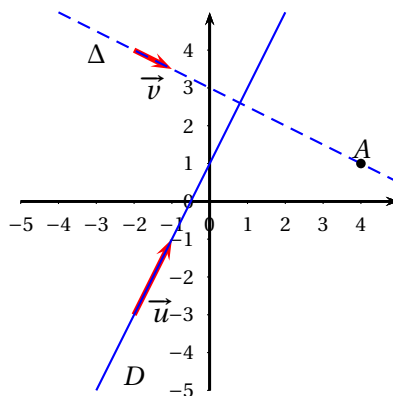
☞ Théorème

Dans un repère orthonormé $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan, soit une droite \mathcal{D} d'équation cartésienne $ax + by + c = 0$ (a et b non tous les deux nuls) et un point $A(x_A; y_A)$.

On note \vec{u} le vecteur directeur de la droite D de coordonnées $\begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix}$.

Un point $M(x_M; y_M)$ appartient à la droite Δ perpendiculaire à la droite D passant par A si et seulement si $\overrightarrow{MA} \cdot \vec{u} = 0$.

$$\Delta: -bx + ay + bx_A - ay_A = 0.$$



☞ Démonstration 8

Laissée en exercice

☞ Remarques

- un vecteur directeur de la droite Δ , qu'on notera \vec{v} , a pour coordonnées $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$, on dit que \vec{v} est un vecteur **normal** de la droite D .
On peut vérifier l'orthogonalité par le produit scalaire $\vec{u} \cdot \vec{v}$.
- Deux droites D et Δ d'équation réduite respective $y = mx + p$ et $y = m'x + p'$ sont perpendiculaires si et seulement si $mm' = -1$.

