

PRODUIT SCALAIRE DANS \mathcal{V}_2

Etude analytique

I) BASE ET REPERE ORTHONORMES

Définitions :

Soit $\beta(\vec{i}, \vec{j})$ une base de \mathcal{V}_2 .

- La base β est dite **orthogonale** si $\vec{i} \cdot \vec{j} = 0$
- La base β est dite **normée** si $\|\vec{i}\| = \|\vec{j}\| = 1$
- Une base orthogonale et normée s'appelle une base orthonormée.

Soit $\mathcal{R}(O, \vec{i}, \vec{j})$ un repère du plan (\mathcal{P})

- On dit que le repère \mathcal{R} est orthonormé si la base $\beta(\vec{i}, \vec{j})$ associé à \mathcal{R} est orthonormée.

II) EXPRESSION ANALYTIQUE DU PRODUIT SCALAIRE.

Soit $\beta(\vec{i}, \vec{j})$ une base orthonormée de \mathcal{V}_2 . et $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{u}' \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ deux vecteurs de \mathcal{V}_2 ; on a :

$$\vec{u} = x\vec{i} + y\vec{j} \quad \text{et} \quad \vec{u}' = x'\vec{i} + y'\vec{j}$$

$$\vec{u} \cdot \vec{u}' = (x\vec{i} + y\vec{j}) \cdot (x'\vec{i} + y'\vec{j})$$

$$= xx'\vec{i} \cdot \vec{i} + xy'\vec{i} \cdot \vec{j} + yx'\vec{j} \cdot \vec{i} + yy'\vec{j} \cdot \vec{j} \quad \text{d'après la bilinéarité du produit scalaire.}$$

$$= xx' + yy' \quad \beta(\vec{i}, \vec{j}) \text{ est une base orthonormée}$$

Propriété :

L'espace \mathcal{V}_2 est rapporté à une base orthonormée $\beta(\vec{i}, \vec{j})$. Soient $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{u}' \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ deux vecteurs de \mathcal{V}_2 on a :

- $\vec{u} \cdot \vec{u}' = xx' + yy'$
- $\|\vec{u}\| = \sqrt{x^2 + y^2}$
- $\vec{u} \perp \vec{u}' \Leftrightarrow xx' + yy' = 0$

Si $A(x_A, y_A)$ et $B(x_B, y_B)$ alors $AB = \|\vec{AB}\| = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2}$

Exercice :

Le plan (\mathcal{P}) est rapporté à un repère orthonormé $\mathcal{R}(O, \vec{i}, \vec{j})$.

Considérons la droite (D): $2x - y + 1 = 0$ et N un point sur la droite (D) d'abscisse α .

- 1- Déterminer les coordonnées de N .
- 2- Déterminer la distance ON .
- 3- Déterminer pour quelle valeur de α la distance ON est minimale.

III) PRODUIT SCALRE ET LIGNES TRIGONOMETRIQUES.

1) L'expression de cos :

L'espace \mathcal{V}_2 est rapporté à une base orthonormée $\beta(\vec{i}, \vec{j})$. Soient $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ deux vecteurs de \mathcal{V}_2 on a :

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = xx' + yy' = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos(\vec{u}, \vec{v})$$

Par suite : $\cos(\widehat{\vec{u}, \vec{v}}) = \frac{xx' + yy'}{\sqrt{x^2 + y^2} \times \sqrt{x'^2 + y'^2}}$

2) L'expression de sin :

2.1 L'écriture trigonométrique d'un vecteur.

L'espace \mathcal{V}_2 est rapporté à une base orthonormée $\beta(\vec{i}, \vec{j})$

Soient $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et α la mesure de l'angle **polaire** (\vec{i}, \vec{u})

Puisque $\vec{i} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ alors : $\vec{u} \cdot \vec{i} = x$ et puisque $\vec{j} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ alors

$$\vec{u} \cdot \vec{j} = y$$

$$\text{d'autre part : } \vec{u} \cdot \vec{i} = \|\vec{u}\| \cos \alpha$$

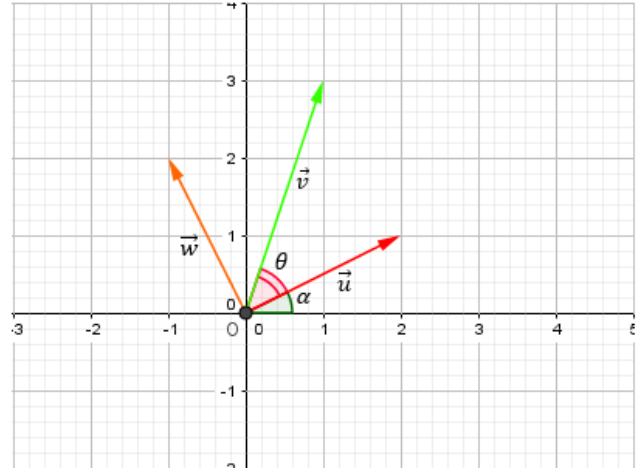
$$\vec{u} \cdot \vec{j} = \|\vec{u}\| \cos\left(\frac{\pi}{2} - \alpha\right) = y$$

$$= \|\vec{u}\| \sin \alpha$$

On peut conclure que : $\begin{cases} x = \vec{u} \cdot \vec{i} = \|\vec{u}\| \cos \alpha \\ y = \vec{u} \cdot \vec{j} = \|\vec{u}\| \sin \alpha \end{cases}$

Et par suite :
$$\vec{u} = x \vec{i} + y \vec{j} = \|\vec{u}\| \cos \alpha \vec{i} + \|\vec{u}\| \sin \alpha \vec{j}$$
$$= \|\vec{u}\| (\cos \alpha \vec{i} + \sin \alpha \vec{j})$$

Cette écriture s'appelle l'écriture **trigonométrique** du vecteur \vec{u} .



2.2 L'expression de sin

Soit $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et α la mesure de l'angle polaire (\vec{i}, \vec{u}) et \vec{w} le vecteur tel que : $\|\vec{w}\| = \|\vec{u}\|$ et $(\vec{u}, \vec{w}) \equiv \frac{\pi}{2} [2\pi]$

D'après l'écriture trigonométrique du vecteur \vec{w} on a :

$$\vec{w} = \|\vec{w}\| \cos\left(\frac{\pi}{2} + \alpha\right) \vec{i} + \|\vec{w}\| \sin\left(\frac{\pi}{2} + \alpha\right) \vec{j}$$

$$= -\|\vec{u}\| \sin \alpha \vec{i} + \|\vec{u}\| \cos \alpha \vec{j} \quad (\text{car : } \|\vec{w}\| = \|\vec{u}\|)$$

$$= -y \vec{i} + x \vec{j}$$

Par suite $\vec{w} \begin{pmatrix} -y \\ x \end{pmatrix}$

D'où on peut conclure que : $\vec{v} \cdot \vec{w} = -x'y + xy'$ et on a : $\vec{v} \cdot \vec{w} = \|\vec{v}\| \|\vec{w}\| \cos\left(\frac{\pi}{2} - \theta\right) = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$

où : $(\vec{u}, \vec{v}) \equiv \theta [2\pi]$

Ce qui nous permet de confirmer que : $\|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta = -x'y + xy'$ et donc : $\sin \theta = \frac{xy' - x'y}{\|\vec{u}\| \|\vec{v}\|} = \frac{\det(\vec{u}, \vec{v})}{\|\vec{u}\| \|\vec{v}\|}$

Théorème :

L'espace \mathcal{V}_2 est rapporté à une base orthonormée $\beta(\vec{i}, \vec{j})$; Soient $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$.

$$\cos(\widehat{\vec{u}, \vec{v}}) = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{\|\vec{u}\| \|\vec{v}\|} = \frac{xx' + yy'}{\sqrt{x^2 + y^2} \times \sqrt{x'^2 + y'^2}} \quad \text{et} \quad \sin(\widehat{\vec{u}, \vec{v}}) = \frac{\det(\vec{u}, \vec{v})}{\|\vec{u}\| \|\vec{v}\|} = \frac{xy' - x'y}{\sqrt{x^2 + y^2} \times \sqrt{x'^2 + y'^2}}$$

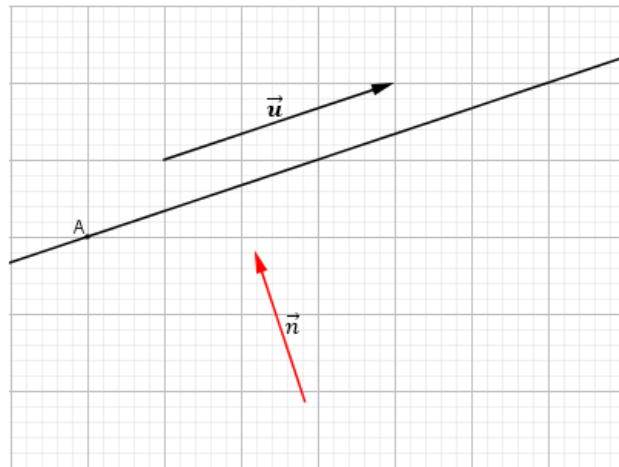
Application : Déterminer la mesure principale de l'angle définie par : $\vec{u} \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$

IV) DISTANCE D'UN POINT PAR RAPPORT A UNE DROITE.

1) Vecteur normal sur une droite.

Définition :

Soit $D_{(A, \vec{u})}$ la droite passant par A et de vecteur directeur \vec{u} ; tout vecteur \vec{n} **non nul et orthogonal** à \vec{u} s'appelle un vecteur **normal sur la droite (D)**.



Remarque :

- Si \vec{n} est normal sur une droite (D) ; Tout vecteur non nul colinéaire avec \vec{n} est aussi normal sur la droite (D).
- Si (D): $ax + by + c = 0$ est une droite dans le plan alors $\vec{u} \begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix}$ est un vecteur directeur de la droite (D), le vecteur $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ est non nul et orthogonal à \vec{u} donc normal sur la droite (D).

2) Equation d'une droite définie par un point donné et un vecteur normal.

Soient $A(x_A, y_A)$ un point donné, et $\vec{v} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ un vecteur non nul. Soit (D) la droite qui passe par A et qui admet \vec{v} comme vecteur normal.

$$\begin{aligned} M(x, y) \in (D) &\Leftrightarrow \overrightarrow{AM} \cdot \vec{v} = 0 \\ &\Leftrightarrow \begin{pmatrix} x - x_A \\ y - y_A \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = 0 \\ &\Leftrightarrow a(x - x_A) + b(y - y_A) = 0 \\ &\Leftrightarrow ax + by - (ax_A + by_A) = 0 \end{aligned}$$

Propriété :

Soient $A(x_A, y_A)$ un point donné, et $\vec{v} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ un vecteur non nul. La (D) la droite qui passe par A et qui admet \vec{v} comme vecteur normal a une équation cartésienne de la forme : (D): $a(x - x_A) + b(y - y_A) = 0$

Exercice :

Considérons le triangle ABC où $A(2,1)$, $B(5,0)$ et $C(7,6)$

- 1- a) Montrer que le triangle ABC est rectangle en B.
b) En déduire les coordonnées du point Ω le centre du cercle circonscrit au triangle ABC
- 2) Déterminer les coordonnées du point G centre de gravité de ABC.
- 3) Déterminer les coordonnées du point H, orthocentre du triangle ABC.
- 4) Vérifier que les points Ω , G et H sont alignés

3) Distance d'un point par rapport à une droite.

Définition :

Soient (D) une droite et M_0 un point dans le plan. La distance du point M_0 à la droite (D) est la distance M_0H où H est la projection orthogonal de M_0 sur (D).

On la note : $d(M_0, (D))$

Remarque

La distance d'un point M_0 à une droite (D) est la plus petite distance de M_0 à un point M de (D)

$$d(M_0, (D)) = \min_{M \in (D)} M_0M$$

Preuve :

Soit la droite $(D): ax + by + c = 0$ et $M_0(x_0, y_0)$;

Soit H la projection orthogonale de M_0 sur (D) , $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ est normal sur (D) . On a pour tout point $A(x_A, y_A)$ de la droite (D) :

$$\begin{aligned} \overrightarrow{M_0A} \cdot \vec{n} &= (\overrightarrow{M_0H} + \overrightarrow{HA}) \cdot \vec{n} \\ &= \overrightarrow{M_0H} \cdot \vec{n} + \overrightarrow{HA} \cdot \vec{n} \\ &= \overrightarrow{M_0H} \cdot \vec{n} \end{aligned}$$

On conclue que $|\overrightarrow{M_0H} \cdot \vec{n}| = |\overrightarrow{M_0A} \cdot \vec{n}|$ par suite

$$M_0H \times \|\vec{n}\| = |\overrightarrow{M_0A} \cdot \vec{n}|$$

$$\text{Et finalement : } M_0H = \frac{|\overrightarrow{M_0A} \cdot \vec{n}|}{\|\vec{n}\|}$$

En passant à l'expression analytique :

$$\begin{aligned} \vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \text{ et } \overrightarrow{M_0A} \begin{pmatrix} x_A - x_0 \\ y_A - y_0 \end{pmatrix} \text{ par suite :} & \quad M_0H = \frac{|a(x_A - x_0) + b(y_A - y_0)|}{\|\vec{n}\|} \\ &= \frac{|ax_A + by_A - ax_0 - by_0|}{\sqrt{a^2 + b^2}} \quad A \in (D) \Leftrightarrow ax_A + by_A = -c \\ &= \frac{|-c - ax_0 - by_0|}{\sqrt{a^2 + b^2}} \\ &= \frac{|ax_0 + by_0 + c|}{\sqrt{a^2 + b^2}} \end{aligned}$$

Théorème :

Soient $(D): ax + by + c = 0$ une droite et $M_0(x_0, y_0)$ un point dans le plan. La distance du point M_0 à la droite (D) est : $d(M_0, (D)) = M_0H = \frac{|ax_0 + by_0 + c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}$

Exercice :

Considérons la parabole d'équation : $(P): y = x^2$ et la droite $(D): y = x - 1$

- 1- Tracer la droite (D) et la parabole (P) .
- 2- Soit N_α un point d'abscisse α et varie sur la parabole (P)
 - a) Déterminer en fonction de α la distance $d(N_\alpha, (D))$.
 - b) Pour quelle valeur de α la distance $d(N_\alpha, (D))$ est minimale.

V) L'INTERPRETATION ANALYTIQUE DE L'INEGALITE DE CAUCHY-SCHWARZ

Rappelle :

L'inégalité de Cauchy-Schwarz

- Pour tout vecteurs \vec{u} et \vec{v} on a : $\vec{u} \cdot \vec{v} \leq |\vec{u} \cdot \vec{v}| \leq \|\vec{u}\| \|\vec{v}\|$.
- l'égalité est vérifiée si et seulement si \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires.

L'inégalité triangulaire.

- Pour tout vecteurs \vec{u} et \vec{v} on a : $\|\vec{u} + \vec{v}\| \leq \|\vec{u}\| + \|\vec{v}\|$.
- l'égalité est vérifié si \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires et de même sens.

Propriétés :

L'espace vectoriel \mathcal{V}_2 est muni d'une base $\beta(\vec{i}, \vec{j})$ orthonormée.

Soient $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ on a :

- L'inégalité de Cauchy-Schwarz

$$\vec{u} \cdot \vec{v} \leq |\vec{u} \cdot \vec{v}| \leq \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \Leftrightarrow xx' + yy' \leq |xx' + yy'| \leq \sqrt{x^2 + y^2} \times \sqrt{x'^2 + y'^2}$$

- L'inégalité triangulaire.

$$\|\vec{u} + \vec{v}\| \leq \|\vec{u}\| + \|\vec{v}\| \Leftrightarrow \sqrt{(x + x')^2 + (y + y')^2} \leq \sqrt{x^2 + y^2} + \sqrt{x'^2 + y'^2}$$