

## PRODUIT SCALAIRES DANS $\mathcal{V}_2$

### Etude analytique

#### I) BASE ET REPÈRE ORTHONORMES

##### Définitions :

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

- La base  $\beta$  est dite **orthogonale** si  $\vec{i} \cdot \vec{j} = 0$
- La base  $\beta$  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 SCALAIRES.

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 :

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

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

$$= xx' \vec{i}^2 + xy' \vec{i} \cdot \vec{j} + yx' \vec{j} \cdot \vec{i} + yy' \vec{j}^2 \quad \text{d'après la bilinéarité du produit scalaire.}$$

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

##### 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 :

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

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

##### 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  $\alpha$ .

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

#### III) PRODUIT SCALAIRES ET LIGNES TRIGONOMÉTRIQUES.

##### 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 :

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

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

## 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  $\alpha$  la mesure de l'angle polaire  $(\vec{i}, \widehat{\vec{u}})$

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

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

$$= \|\vec{u}\| (\cos \alpha \vec{i} + \sin \alpha \vec{j})$$

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  $\alpha$  la mesure de l'angle polaire  $(\vec{i}, \widehat{\vec{u}})$  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 :

$$\begin{aligned} \vec{w} &= \|\vec{w}\| \cos \left( \frac{\pi}{2} + \alpha \right) \vec{i} + \|\vec{w}\| \sin \left( \frac{\pi}{2} + \alpha \right) \vec{j} \\ &= -\|\vec{u}\| \sin \alpha \vec{i} + \|\vec{u}\| \cos \alpha \vec{j}. \quad (\text{car : } \|\vec{w}\| = \|\vec{u}\|) \\ &= -y \vec{i} + x \vec{j} \end{aligned}$$

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 :  $\vec{v} \cdot \vec{w} = \|\vec{v}\| \|\vec{w}\| \cos \left( \frac{\pi}{2} - \theta \right) = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin \theta$

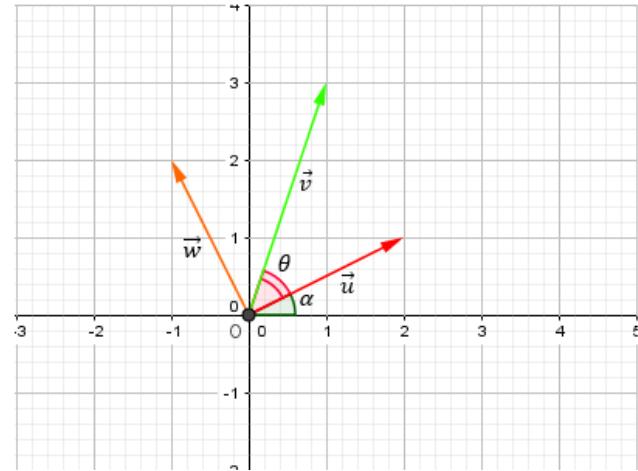
où :  $(\vec{u}, \vec{v}) \equiv \theta [2\pi]$

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 :  $\vec{u} \left( \begin{smallmatrix} -1 \\ 3 \end{smallmatrix} \right)$  et  $\vec{v} \left( \begin{smallmatrix} -2 \\ 1 \end{smallmatrix} \right)$

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

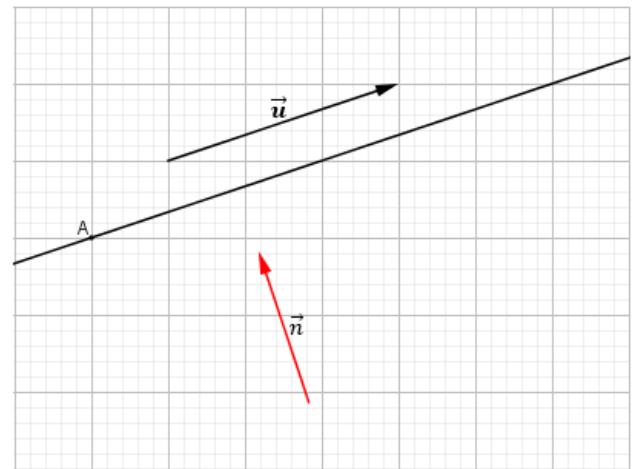
### 1) Vecteur normal sur une droite.

Définition :

Soit  $D_{(A, \vec{u})}$  la droite passante 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  $\vec{u} \left( \begin{smallmatrix} -b \\ a \end{smallmatrix} \right)$  est un vecteur directeur de la droite ( $D$ ), le vecteur  $\vec{n} \left( \begin{smallmatrix} a \\ b \end{smallmatrix} \right)$  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  $\vec{v} \left( \begin{smallmatrix} a \\ b \end{smallmatrix} \right)$  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  $\vec{v} \left( \begin{smallmatrix} a \\ b \end{smallmatrix} \right)$  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  $(2,1)$ ,  $B(5,0)$  et  $C(7,6)$

- Montrer que le triangle  $ABC$  est rectangle en  $B$ .
- En déduire les coordonnées du point  $\Omega$  le centre du cercle circonscrit au triangle  $ABC$
- Déterminer les coordonnées du point  $G$  centre de gravité de  $ABC$ .
- Déterminer les coordonnées du point  $H$ , orthocentre du triangle  $ABC$ .
- Vérifier que les points  $\Omega$ ,  $G$  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 orthogonale 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  $(D)$

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

### Preuve :

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

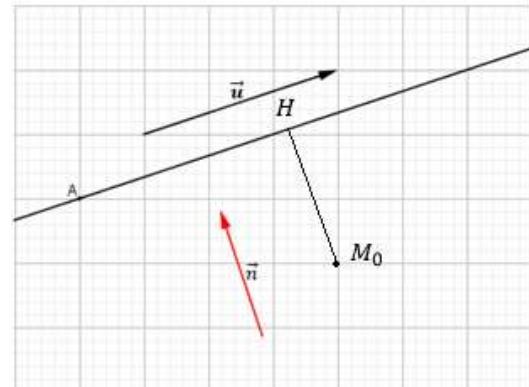
Soit  $H$  la projection orthogonale de  $M_0$  sur  $(D)$ ,  $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$  est normal sur  $(D)$ . On a pour tout point  $A(x_A, y_A)$  de la droite  $(D)$ :

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

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 :

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

### 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  $N_\alpha$  un point d'abscisse  $\alpha$  et varie sur la parabole  $(P)$ 
  - a) Déterminer en fonction de  $\alpha$  la distance  $d(N_\alpha, (D))$ .
  - b) Pour quelle valeur de  $\alpha$  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 :  $|\vec{u} \cdot \vec{v}| \leq \|\vec{u}\| \|\vec{v}\|$ .
- 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 vérifiée 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

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

➤ L'inégalité triangulaire.

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