

1. Introduction

Pour tout le chapitre, le plan est muni d'un repère orthonormal.

DÉFINITION

le produit scalaire de deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} est le réel noté $\vec{u} \cdot \vec{v}$ défini par :

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

a) Produit scalaire et orthogonalité

PROPRIÉTÉ

Dire que deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont orthogonaux équivaut à dire que $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$

b) Règles de calcul

PROPRIÉTÉS

Pour tous vecteurs \vec{u} , \vec{v} et \vec{w} :

- $\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{v} \cdot \vec{u}$
- $\vec{0} \cdot \vec{u} = \vec{u} \cdot \vec{0} = 0$
- Pour tout réel k , $(k\vec{u}) \cdot \vec{v} = \vec{u} \cdot (k\vec{v}) = k \times (\vec{u} \cdot \vec{v})$
- $\vec{u} \cdot (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{u} \cdot \vec{w}$
- $\vec{u} \cdot \vec{u}$ est noté \vec{u}^2 et est appelé carré scalaire de \vec{u}
- $\vec{u}^2 = \|\vec{u}\|^2$ (carré de la longueur du vecteur \vec{u})
- $(\vec{u} + \vec{v})^2 = \vec{u}^2 + 2\vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{v}^2$ (cela signifie que $(\vec{u} + \vec{v}) \cdot (\vec{u} + \vec{v}) = \vec{u} \cdot \vec{u} + 2\vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{v} \cdot \vec{v}$)
- $(\vec{u} - \vec{v})^2 = \vec{u}^2 - 2\vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{v}^2$
- $(\vec{u} - \vec{v}) \cdot (\vec{u} + \vec{v}) = \vec{u}^2 - \vec{v}^2$

2. Produit scalaire et géométrie analytique

PROPRIÉTÉ

Si $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$ alors $\vec{u} \cdot \vec{v} = xx' + yy'$ et $\vec{u}^2 = x^2 + y^2$

► Exemple : soit $\vec{u} \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} 2 \\ 6 \end{pmatrix}$.

$\vec{u} \cdot \vec{v} = 3 \times 2 + (-1) \times 6 = 6 - 6 = 0$. Les vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont orthogonaux.

a) Applications aux équations de droite

PROPRIÉTÉS

- Rappel : toute droite admet une équation (dite cartésienne) de la forme $ax + by + c = 0$ (avec $(a, b) \neq (0, 0)$) et $\vec{u} \begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix}$ est un vecteur directeur de la droite.
- On appelle vecteur normal d'une droite tout vecteur \vec{n} non nul et orthogonal à un vecteur directeur de la droite.
- Si une droite admet une équation de la forme $ax + by + c = 0$ alors $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ est un vecteur normal de cette droite et, réciproquement, si une droite admet le vecteur $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ comme vecteur normal alors elle admet une équation de la forme $ax + by + c = 0$.

► Exemple : Soit $A \begin{pmatrix} -3 \\ 1 \end{pmatrix}$, $B \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ et $C \begin{pmatrix} -1 \\ -5 \end{pmatrix}$. • Déterminons une équation de la médiatrice de $[BC]$.

Le vecteur $\overrightarrow{BC} \begin{pmatrix} -2 \\ -8 \end{pmatrix}$ est un vecteur normal de la médiatrice qui admet donc une équation de la forme $-2x - 8y + c = 0$.

La médiatrice doit passer par $I \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix}$, le milieu de $[BC]$.

On en déduit que $-2 \times 0 - 8 \times (-1) + c = 0 \Leftrightarrow c = -8$.

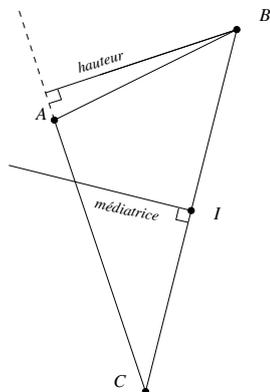
Une équation de la médiatrice est donc : $-2x - 8y - 8 = 0$.

- Déterminons une équation de la hauteur issue de B dans le triangle ABC .

Le vecteur $\overrightarrow{AC} \begin{pmatrix} 2 \\ -6 \end{pmatrix}$ est un vecteur normal de cette hauteur qui admet donc une équation de la forme $2x - 6y + c = 0$

La hauteur passe par le point B . On en déduit que $2 \times 1 - 6 \times 3 + c = 0 \Leftrightarrow c = 16$.

Une équation de la hauteur est donc : $2x - 6y + 16 = 0$.



► **Remarque :** La droite D d'équation $ax + by + c = 0$ est perpendiculaire à la droite D' d'équation $a'x + b'y + c' = 0$ si et seulement si un vecteur directeur de D est orthogonal à un vecteur directeur de D' . Ainsi, $D \perp D' \Leftrightarrow \vec{u} \begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix} \cdot$

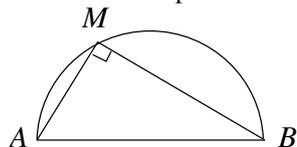
$$\vec{u}' \begin{pmatrix} -b' \\ a' \end{pmatrix} = 0 \Leftrightarrow (-b) \times (-b') + a \times a' = 0 \Leftrightarrow aa' + bb' = 0.$$

b) Applications aux équations de cercle

Pour déterminer une équation du cercle de centre $\Omega \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$ et de rayon R , il suffit d'exprimer qu'un point $M \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ appartient au cercle si et seulement si $\Omega M^2 = R^2$.
Une équation est donc : $(x - a)^2 + (y - b)^2 = R^2$.

► **Exemple :** une équation du cercle de centre $\Omega \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ et de rayon 3 est : $(x - 1)^2 + (y - 2)^2 = 9$.

Pour déterminer une équation du cercle de diamètre $[AB]$, il suffit d'exprimer qu'un point $M \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ appartient au cercle si et seulement si le produit scalaire $\overrightarrow{AM} \cdot \overrightarrow{BM}$ est nul.



► **Exemple :** $M \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ appartient au cercle de diamètre $[AB]$ avec $A \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$ et $B \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}$ si et seulement si $\overrightarrow{AM} \begin{pmatrix} x - 1 \\ y + 2 \end{pmatrix} \cdot$

$$\overrightarrow{BM} \begin{pmatrix} x - 3 \\ y - 4 \end{pmatrix} = 0. \text{ Cela équivaut à } (x - 1)(x - 3) + (y + 2)(y - 4) = 0 \Leftrightarrow x^2 - x - 3x + 3 + y^2 - 4y + 2y - 8 = 0.$$

Une équation du cercle est donc : $x^2 + y^2 - 4x - 2y - 5 = 0$.

3. Produit scalaire et géométrie

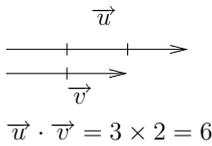
a) Produit scalaire de deux vecteurs colinéaires

PROPRIÉTÉ

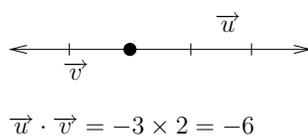
- Si \vec{u} et \vec{v} sont non nuls et de même sens alors $\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \times \|\vec{v}\|$ (produit des longueurs)
- Si \vec{u} et \vec{v} sont non nuls et de sens contraires alors $\vec{u} \cdot \vec{v} = -\|\vec{u}\| \times \|\vec{v}\|$ (opposé du produit des longueurs)
- Si $\vec{u} = \vec{0}$ ou $\vec{v} = \vec{0}$ alors $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$

Exemples

Même sens



Sens contraire



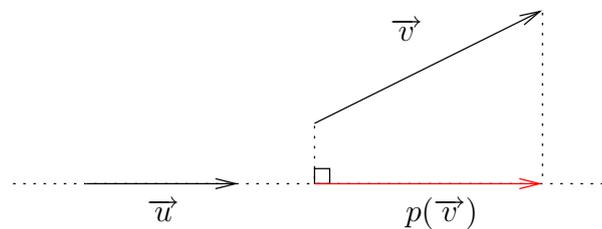
b) Produit scalaire de deux vecteurs non colinéaires

PROPRIÉTÉ

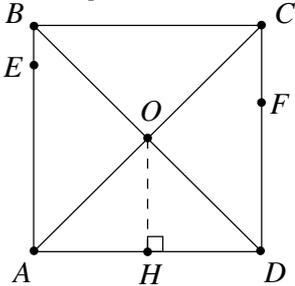
Etant donné deux vecteurs non nuls \vec{u} et \vec{v} .

Si on note $p(\vec{v})$, la projection orthogonale de \vec{v} sur une droite portant \vec{u} , alors on a : $\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{u} \cdot p(\vec{v})$

(on est donc ramené au cas de deux vecteurs colinéaires)



► Exemple : $ABCD$ est un carré avec $AB = 3$

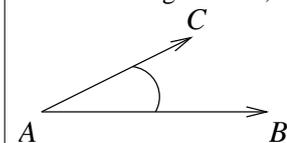


- $\vec{AD} \cdot \vec{AB} = 0$ car \vec{AD} et \vec{AB} sont orthogonaux.
- $\vec{AD} \cdot \vec{CB} = -3 \times 3 = -9$ car \vec{AD} et \vec{CB} sont colinéaires et de sens contraires.
- $\vec{AD} \cdot \vec{AO} = \vec{AD} \cdot \vec{AH} = 3 \times 1,5 = 4,5$ car le projeté orthogonal de \vec{AO} sur (AD) est \vec{AH} et que \vec{AD} et \vec{AH} sont colinéaires et de même sens.
- Les produits scalaires $\vec{AD} \cdot \vec{AC}$, $\vec{AD} \cdot \vec{BD}$ et $\vec{AD} \cdot \vec{EF}$ sont tous égaux entre eux. En effet, si on projette orthogonalement \vec{AC} , \vec{BD} et \vec{EF} sur (AD) on obtient à chaque fois \vec{AD} . Donc tous ces produits scalaires sont égaux à $\vec{AD} \cdot \vec{AD} = 3 \times 3 = 9$.

4. Produit scalaire et angles

PROPRIÉTÉ

Dans un triangle ABC , $\vec{AB} \cdot \vec{AC} = AB \times AC \times \cos \widehat{BAC}$.



► Remarque : De façon plus générale, $\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \times \|\vec{v}\| \times \cos(\vec{u}, \vec{v})$.

► Exemple : Soit $A \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, $B \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$ et $C \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix}$.

$\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $AB = \sqrt{2^2 + 1^2} = \sqrt{5}$. $\overrightarrow{AC} \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$ et $AC = \sqrt{1^2 + 3^2} = \sqrt{10}$.

$\overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{AC} = 2 \times 1 + 1 \times 3 = 5$, donc $\cos \widehat{BAC} = \frac{\overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{AC}}{AB \times AC} = \frac{5}{\sqrt{5} \times \sqrt{10}} = \frac{5}{\sqrt{5} \times \sqrt{5} \times \sqrt{2}} = \frac{1}{\sqrt{2}} = \frac{\sqrt{2}}{2}$

On peut en déduire que la mesure en radians de l'angle géométrique \widehat{BAC} est égale à $\frac{\pi}{4}$.

PROPRIÉTÉ

Théorème d'Al Kashi

Dans un triangle ABC , $BC^2 = AB^2 + AC^2 - 2 AB \times AC \times \cos \widehat{BAC}$

5. Lignes de niveau

a) Ensemble des points M tels que $MA^2 + MB^2 = k$

PROPRIÉTÉ

Soit I , le milieu du segment $[AB]$ (avec $A \neq B$).

Pour tout point M , on a $MA^2 + MB^2 = 2IM^2 + \frac{AB^2}{2}$ (Théorème de la médiane).

Etant donné un réel k , on en déduit que l'ensemble des points M tels que $MA^2 + MB^2 = k$ est un cercle, ou un point ou l'ensemble vide.

► Exemple : Soit A et B deux points tels que $AB = 2$. On cherche à déterminer l'ensemble E des points M tels que $MA^2 + MB^2 = 20$.

On utilise le théorème de la médiane :

$$MA^2 + MB^2 = 20 \Leftrightarrow 2IM^2 + \frac{AB^2}{2} = 20 \Leftrightarrow 2IM^2 + \frac{4}{2} = 20 \Leftrightarrow 2IM^2 = 16 \Leftrightarrow IM^2 = 8 \Leftrightarrow IM = 2\sqrt{2} \text{ (car } IM > 0\text{)}.$$

L'ensemble E est donc le cercle de centre I et de rayon $2\sqrt{2}$.

b) Ensemble des points M tels que $\overrightarrow{MA} \cdot \overrightarrow{MB} = k$

► Méthode générale : on décompose \overrightarrow{MA} et \overrightarrow{MB} en passant par I le milieu de $[AB]$.

► Exemple : Soit A et B deux points tels que $AB = 4$. On cherche à déterminer l'ensemble E des points M tels que $\overrightarrow{MA} \cdot \overrightarrow{MB} = 12$.

$$\overrightarrow{MA} \cdot \overrightarrow{MB} = 12 \Leftrightarrow (\overrightarrow{MI} + \overrightarrow{IA}) \cdot (\overrightarrow{MI} + \overrightarrow{IB}) = 12. \text{ Or, } \overrightarrow{IB} = -\overrightarrow{IA}.$$

$$\text{On a donc, } (\overrightarrow{MI} + \overrightarrow{IA}) \cdot (\overrightarrow{MI} - \overrightarrow{IA}) = 12 \Leftrightarrow MI^2 - IA^2 = 12 \Leftrightarrow MI^2 - 2^2 = 12 \text{ (car } IA = \frac{AB}{2}\text{)}.$$

On en déduit que $M \in E \Leftrightarrow MI^2 = 16 \Leftrightarrow MI = 4$. E est donc le cercle de centre I et de rayon 4.

c) Ensemble des points M tels que $\overrightarrow{AM} \cdot \overrightarrow{u} = k$

► Méthode générale : On cherche un point particulier H appartenant à l'ensemble. On a alors $\overrightarrow{AH} \cdot \overrightarrow{u} = k$. Ainsi, $\overrightarrow{AM} \cdot \overrightarrow{u} = k \Leftrightarrow \overrightarrow{AM} \cdot \overrightarrow{u} = \overrightarrow{AH} \cdot \overrightarrow{u} \Leftrightarrow (\overrightarrow{AM} - \overrightarrow{AH}) \cdot \overrightarrow{u} = 0 \Leftrightarrow \overrightarrow{HM} \cdot \overrightarrow{u} = 0 \Leftrightarrow \overrightarrow{HM} \perp \overrightarrow{u}$.

L'ensemble est alors la droite passant par H et de vecteur normal \overrightarrow{u} .

► Exemple : Soit A et B deux points tels que $AB = 3$. On cherche à déterminer l'ensemble E des points M tels que $\overrightarrow{AM} \cdot \overrightarrow{AB} = -6$.

Soit H le point de la droite (AB) tel que \overrightarrow{AH} et \overrightarrow{AB} soient de sens contraires et tel que $AH \times AB = 6 \Leftrightarrow AH = \frac{6}{3} = 2$.

Ainsi, on a bien $\overrightarrow{AH} \cdot \overrightarrow{AB} = -6$.

$$\text{Dès lors, } \overrightarrow{AM} \cdot \overrightarrow{AB} = -6 \Leftrightarrow \overrightarrow{AM} \cdot \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{AH} \cdot \overrightarrow{AB} \Leftrightarrow (\overrightarrow{AM} - \overrightarrow{AH}) \cdot \overrightarrow{AB} = 0 \Leftrightarrow \overrightarrow{HM} \cdot \overrightarrow{AB} = 0 \Leftrightarrow \overrightarrow{HM} \perp \overrightarrow{AB}.$$

L'ensemble E est alors la droite perpendiculaire à (AB) et passant par H .

