

**DM 7 à rendre le lundi 14 février 2011****Trois petits exercices pour réviser** le produit scalaire dans le plan:

8 page 334

17 page 334

21 page 335

**Exercices type bac:**

Exercice A page 344

Exercice B page 378

Distance d'un point à une droite.	Distance d'un point à un plan.
<p>Soit une droite <math>\mathcal{D}</math> d'un plan. Soit un point <math>A</math> dans ce plan. La distance de <math>A</math> à <math>\mathcal{D}</math> est définie comme la plus courte de toutes les distances de <math>A</math> à un point <math>M</math> de <math>\mathcal{D}</math>. C'est aussi la distance de <math>A</math> à <math>H</math> où <math>H</math> est le projeté orthogonal de <math>A</math> sur <math>\mathcal{D}</math>. On a donc selon les points de vue des méthodes qui en découlent. Si, et c'est le luxe, les objets sont dans un repère orthonormal, on obtient une formule .... <b>Premier point de vue:</b> On arrive à exprimer la distance <math>AM</math> en fonction d'un réel <math>t</math> qui varie avec <math>M</math>. On a donc : <math>AM = f(t)</math> où <math>t</math> donne la position de <math>M</math> sur <math>\mathcal{D}</math>. Il reste à étudier <math>f</math> et à déterminer son minimum. <b>Deuxième point de vue:</b> On sait déterminer le projeté orthogonal <math>H</math> et on a une configuration qui permet de calculer <math>AH</math>. (Par exemple, <math>AH</math> est la hauteur d'un triangle dont on peut calculer l'aire et la base relative à cette hauteur) <b>Troisième point de vue:</b> Soit <math>(O; \vec{i}, \vec{j})</math> un repère orthonormal. On pose <math>A(x_A; y_A)</math>, <math>H(x_H; y_H)</math> Une équation de <math>\mathcal{D}</math>: <math>ax + by + c = 0</math>, donc <math>\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}</math> est un vecteur normal à <math>\mathcal{D}</math>. On calcule <math>\vec{AH} \cdot \vec{n}</math> de deux façons différentes (c'est tout l'intérêt du produit scalaire) <b>Façon 1: (avec les coordonnées)</b> <math>\vec{AH} \begin{pmatrix} x_H - x_A \\ y_H - y_A \end{pmatrix}</math> et <math>\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}</math>, d'où, <math>\vec{AH} \cdot \vec{n} = a(x_H - x_A) + b(y_H - y_A)</math> <math>= ax_H - ax_A + by_H - by_A</math> (1) et, comme on n'a pas oublié que <math>H</math> était sur <math>\mathcal{D}</math>, on a: <math>ax_H + by_H + c = 0</math>, soit: <math>ax_H + by_H = -c</math>. ce qui mène en remplaçant dans (1) à:</p>	<p>Soit un plan <math>\mathcal{P}</math>. Soit un point <math>A</math>. La distance de <math>A</math> à <math>\mathcal{P}</math> est définie comme la plus courte de toutes les distances de <math>A</math> à un point <math>M</math> de <math>\mathcal{P}</math>. C'est aussi la distance de <math>A</math> à <math>H</math> où <math>H</math> est le projeté orthogonal de <math>A</math> sur <math>\mathcal{P}</math>. On a donc selon les points de vue des méthodes qui en découlent. Si, et c'est le luxe, les objets sont dans un repère orthonormal, on obtient une formule .... <b>Premier point de vue:</b> On arrive à exprimer la distance <math>AM</math> en fonction d'un réel <math>t</math> qui varie avec <math>M</math>. On a donc : <math>AM = f(t)</math> où <math>t</math> donne la position de <math>M</math> dans <math>\mathcal{P}</math>. Il reste à étudier <math>f</math> et à déterminer son minimum. <b>Deuxième point de vue:</b> On sait déterminer le projeté orthogonal <math>H</math> et on a une configuration qui permet de calculer <math>AH</math>. (Par exemple, <math>AH</math> est la hauteur d'un tétraèdre dont on peut calculer le volume et l'aire de la base relative à cette hauteur) <b>Troisième point de vue:</b> Soit <math>(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})</math> un repère orthonormal. On pose <math>A(x_A; y_A; z_A)</math>, <math>H(x_H; y_H; z_H)</math> Une équation de <math>\mathcal{P}</math>: <math>ax + by + cz + d = 0</math>, donc <math>\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}</math> est un vecteur normal à <math>\mathcal{P}</math>. On calcule <math>\vec{AH} \cdot \vec{n}</math> de deux façons différentes (c'est tout l'intérêt du produit scalaire) <b>Façon 1: (avec les coordonnées)</b> <math>\vec{AH} \begin{pmatrix} x_H - x_A \\ y_H - y_A \\ z_H - z_A \end{pmatrix}</math> et <math>\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}</math>, d'où, <math>\vec{AH} \cdot \vec{n} = a(x_H - x_A) + b(y_H - y_A) + c(z_H - z_A)</math> <math>= ax_H - ax_A + by_H - by_A + cz_H - cz_A</math> (1) et, comme on n'a pas oublié que <math>H</math> était dans <math>\mathcal{P}</math>, on a: <math>ax_H + by_H + cz_H + d = 0</math>, soit: <math>ax_H + by_H + cz_H = -d</math>.</p>

$$\vec{AH} \cdot \vec{n} = -ax_A - by_A - c$$

**Façon 2: (avec les projetés orthogonaux)**

On a (par construction),  $\vec{AH}$  et  $\vec{n}$  colinéaires .... (ils sont tous les deux orthogonaux à  $\mathcal{D}$ )

$$\vec{AH} \cdot \vec{n} = \begin{cases} -\|\vec{AH}\| \times \|\vec{n}\| \\ \|\vec{AH}\| \times \|\vec{n}\| \end{cases} \text{ selon que } \vec{AH} \text{ et } \vec{n} \text{ sont de}$$

sens opposés ou non.

**Conclusion:**

En prenant,  $|\vec{AH} \cdot \vec{n}| = \|\vec{AH}\| \cdot \|\vec{n}\|$ , on tire  $AH = \|\vec{AH}\|$  de l'égalité:

$$\|\vec{AH}\| \cdot \|\vec{n}\| = |-ax_A - by_A - c| = |ax_A + by_A + c|$$

$$\text{Comme } \|\vec{n}\| = \sqrt{a^2 + b^2},$$

$$\text{on obtient: } AH = \frac{|ax_A + by_A + c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$

ce qui mène en remplaçant dans (1) à:

$$\vec{AH} \cdot \vec{n} = -ax_A - by_A - cz_A - d$$

**Façon 2: (avec les projetés orthogonaux)**

On a (par construction),  $\vec{AH}$  et  $\vec{n}$  colinéaires .... (ils sont tous les deux orthogonaux à  $\mathcal{P}$ )

$$\vec{AH} \cdot \vec{n} = \begin{cases} -\|\vec{AH}\| \times \|\vec{n}\| \\ \|\vec{AH}\| \times \|\vec{n}\| \end{cases} \text{ selon que } \vec{AH} \text{ et } \vec{n} \text{ sont de}$$

sens opposés ou non.

**Conclusion:**

En prenant,  $|\vec{AH} \cdot \vec{n}| = \|\vec{AH}\| \cdot \|\vec{n}\|$ , on tire  $AH = \|\vec{AH}\|$  de l'égalité:

$$\|\vec{AH}\| \cdot \|\vec{n}\| = |-ax_A - by_A - cz_A - d| = |ax_A + by_A + cz_A + d|$$

$$\text{Comme } \|\vec{n}\| = \sqrt{a^2 + b^2 + c^2},$$

$$\text{on obtient: } AH = \frac{|ax_A + by_A + cz_A + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

**Exemple 1/**

Dans le triangle  $ABC$  rectangle en  $A$  avec  $AB = 3$ ,  $AC = 4$ , calculer la distance du point  $A$  à la droite  $(BC)$ .

Soit  $H$  le projeté orthogonal de  $A$  sur  $(BC)$ .

$$\text{Aire du triangle: } \frac{AB \times AC}{2} = \frac{BC \times AH}{2}$$

$$\text{Aire de } ABC: \mathcal{A} = \frac{3 \times 4}{2} = 6$$

Calcul de  $BC$ : Théorème de Pythagore:  $BC^2 = \dots = 25$ , d'où,  $BC = 5$

$$AH = \frac{6 \times 2}{5} = 2,4$$

**Exemple 2/**

$ABCD$  est un rectangle avec  $AB = 4$  et  $AD = 3$ .

$E$  est le point défini par  $\vec{AE} = 5 \vec{AC}$

Calculer la distance de  $E$  à la droite  $(BD)$ .

On se place par exemple dans le repère orthonormal tel que  $A(0; 0)$ ,  $B(4; 0)$ ;  $C(4; 3)$  et  $D(0; 3)$

On a donc:  $\vec{DB} \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix}$  et  $\vec{n}$  un vecteur normal à  $(DB)$  est  $\vec{n} \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}$ .

Pour tout point  $M(x; y)$  de  $(DB)$ , on a:  $\vec{BM} \cdot \vec{n} = 0$ , d'où:  $3(x - 4) + 4(y - 0) = 0$  est une équation de  $(BD)$ .

$3x + 4y - 12 = 0$  est une équation de  $(BD)$ .

Or,  $\vec{AE} = 5 \vec{AC}$  et  $\vec{AC} \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \end{pmatrix}$ , d'où,  $E(20; 15)$

$$\text{La distance } d(E, (BD)) = \frac{|3 \times 20 + 4 \times 15 - 12|}{\sqrt{3^2 + 4^2}} = \frac{108}{5}$$

**Exemple 3**

Exercices dans l'espace ...