

GÉOMÉTRIE EUCLIDIENNE DU PLAN ET DE L'ESPACE

BCPST I, 26/12/2017

NOTATIONS DU CHAPITRE — Dans ce chapitre, \mathbb{R}^2 sera qualifié de « plan », \mathbb{R}^3 d'« espace » et les éléments de ces ensembles de « vecteurs » ou « points » selon le contexte.

I — PRODUIT SCALAIRE DANS LE PLAN OU DANS L'ESPACE.

DÉFINITION I.1 — PRODUIT SCALAIRE DE DEUX VECTEURS

Dans le plan : soit $u = (x, y)$ et $v = (x', y')$ deux vecteurs. On appelle **produit scalaire** de u et v le réel

$$u \cdot v \stackrel{\text{déf.}}{=} xx' + yy'$$

Dans l'espace : soit $u = (x, y, z)$ et $v = (x', y', z')$ deux vecteurs. On appelle **produit scalaire** de u et v le réel

$$u \cdot v \stackrel{\text{déf.}}{=} xx' + yy' + zz'$$

PROPRIÉTÉ I.2 — PROPRIÉTÉS DU PRODUIT SCALAIRE

Dans le plan ou dans l'espace : Soit u, v et w trois vecteurs, λ et μ deux scalaires

- 1) $u \cdot v = v \cdot u$;
- 2) $(\lambda u + \mu v) \cdot w = \lambda \times u \cdot w + \mu \times v \cdot w$.

DÉFINITION I.3 — NORME D'UN VECTEUR

Dans le plan ou dans l'espace : Soit u un vecteur. Le réel $u \cdot u$ est positif. On le nomme **carré scalaire** de u . Sa racine carrée est la **norme** de u

$$\|u\| \stackrel{\text{déf.}}{=} \sqrt{u \cdot u} = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

La **distance** entre deux points A et B est la norme du vecteur \overrightarrow{AB} : $AB \stackrel{\text{déf.}}{=} \|\overrightarrow{AB}\|$.

PROPRIÉTÉ I.4 — PROPRIÉTÉ DE LA NORME

Dans le plan ou dans l'espace : Soit u et v deux vecteurs et λ un scalaire.

- $\|u\| = 0 \iff u = 0$;
- $\|\lambda u\| = |\lambda| \times \|u\|$;
- $\|u + v\| \leq \|u\| + \|v\|$ (inégalité triangulaire).

DÉFINITION I.5 — ORTHOGONALITÉ DE DEUX VECTEURS

Dans le plan ou dans l'espace : Deux vecteurs u et v sont **orthogonaux** si et seulement si $u \cdot v = 0$.

PROPRIÉTÉ I.6 — LIBERTÉ D'UNE FAMILLE ORTHOGONALE

Dans le plan ou dans l'espace : Une famille de vecteurs non nuls et orthogonaux deux à deux est libre.

La propriété précédente conduit à la notion de **base orthonormée** du plan, de l'espace.

THÉORÈME I.7 — EXPRESSION DU PRODUIT SCALAIRE DANS UNE BASE ORTHONORMÉE

Dans le plan ou dans l'espace : L'expression du produit scalaire est la même dans toute base orthonormée.

APPLICATION I — CERCLE DANS LE PLAN

Soit Ω un point du plan et R un réel positif. On appelle cercle de centre Ω et de rayon R l'ensemble des points M tels que $\Omega M = R$. L'équation cartésienne du cercle s'écrit dans un repère orthonormé quelconque

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

Réciproque : laquelle de ces équations définit un cercle du plan ?

1. $x^2 + y^2 - 2x - 4y + 10 = 0$;
2. $x^2 + y^2 - 6x + 2y + 3 = 0$;
3. $x^2 + y^2 - 2x + 2y + 2 = 0$.

II — DÉTERMINANT DE DEUX VECTEURS DU PLAN

DÉFINITION 2.1 — VECTEURS COLINÉAIRES

Dans le plan ou dans l'espace : Deux vecteurs u et v sont **colinéaires l'un à l'autre** si et seulement si il existe un réel k tel que $u = kv$ ou $v = ku$.

Trois points A , B et C sont **alignés** si et seulement si les vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{BC} sont colinéaires.

DÉFINITION 2.2 — DÉTERMINANT DE DEUX VECTEURS DU PLAN

Dans le plan : Soit $u(x, y) \in \mathbb{R}$ et $v(x', y') \in \mathbb{R}^2$. On appelle **déterminant de u et v** le scalaire

$$\det(u, v) \stackrel{\text{déf.}}{=} xy' - x'y$$

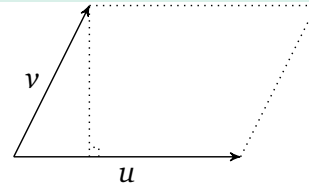
THÉORÈME 2.3 — EXPRESSION DU DÉTERMINANT DANS UNE BASE ORTHOGONALE

Dans le plan : Le déterminant de deux vecteurs a la même expression dans toute base orthogonale de \mathbb{R}^2 .

THÉORÈME 2.4 — COLINÉARITÉ ET DÉTERMINANT

Dans le plan : Deux vecteurs du plan u et v sont colinéaires si et seulement si leur déterminant est nul.

Interprétation géométrique Le déterminant de deux vecteurs u et v est l'aire algébrique du parallélogramme défini par ces deux vecteurs.



III — DROITES

On se place dans le plan ou dans l'espace munis d'un repère orthonormé direct (O, \vec{i}, \vec{j}) .

DÉFINITION 3.1 — DROITE

Dans le plan ou dans l'espace : Soit A un point et u un vecteur non nul. On appelle **droite** passant par A et dirigée par u l'ensemble des points M tels que \overrightarrow{AM} est colinéaire à u . On notera cette droite $D(A, u)$.

Équation paramétrique d'une droite dans le plan Dans le plan ou dans l'espace : Soit A un point et u un vecteur non nul

$$M \in D(A, u) \iff \exists t \in \mathbb{R}, \overrightarrow{AM} = t \vec{u}$$

Dans le plan : Si $A(x_A, y_A)$ et $u(x_u, y_u)$ alors

$$M(x, y) \in D(A, u) \iff \begin{cases} x = x_A + x_u t \\ y = y_A + y_u t \end{cases} \quad \text{avec } t \in \mathbb{R}$$

Dans l'espace : Si $A(x_A, y_A, z_A)$ et $u(x_u, y_u, z_u)$ alors

$$M(x, y, z) \in D(A, u) \iff \begin{cases} x = x_A + x_u t \\ y = y_A + y_u t \\ z = z_A + z_u t \end{cases} \quad \text{avec } t \in \mathbb{R}$$

Équation cartésienne d'une droite dans le plan Dans le plan : La colinéarité de \overrightarrow{AM} et $u(x_u, y_u)$ s'exprime à l'aide du déterminant

$$M(x, y) \in D(A, u) \iff \det(\overrightarrow{AM}, u) = 0$$

$$\iff -y_u x + x_u y + y_y x_A - x_u y_A = 0$$

L'ensemble D d'équation cartésienne $ax + by + c = 0$ est une droite de vecteur directeur $(-b, a)$.

Pente d'une droite non parallèle à (Oy) Soit $m \in \mathbb{R}$ et $p \in \mathbb{R}$. L'ensemble des points $M(x, y)$ vérifiant l'équation $y = mx + p$ est une droite. On appelle m la **pente de la droite** et p son **ordonnée à l'origine**. La droite est dirigée par le vecteur $(1, m)$ qui fait l'angle orienté $\text{Arctan}(m)$ avec le vecteur $(1, 0)$.

Seules les droites non parallèles à (Oy) admettent une équation de la forme $y = mx + p$.

IV — PLANS

DÉFINITION 4.1 — PLAN

Soit A un point de l'espace et u et v deux vecteurs tels que (u, v) forment une famille libre. On appelle **plan passant par A et dirigé par (u, v)** l'ensemble des points M tel que $(\overrightarrow{AM}, u, v)$ est liée.

On notera ce plan $P(A, u, v)$.

Une famille de vecteurs libres dirigeant $P(A, u, v)$ est une **base** du plan P .

Équation paramétrique d'un plan dans l'espace Si $A(x_A, y_A, z_A)$ et $u(x_u, y_u, z_u)$ et $v(x_v, y_v, z_v)$ alors

$$M(x, y, z) \in P(A, u, v) \iff \exists (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{R}^2 \text{ tel que } \overrightarrow{AM} = \lambda_1 u + \lambda_2 v$$

$$\iff \exists (\lambda_1, \lambda_2) \in \mathbb{R}^2 \begin{cases} x = x_A + \lambda_1 x_u + \lambda_2 x_v \\ y = y_A + \lambda_1 y_u + \lambda_2 y_v \\ z = z_A + \lambda_1 z_u + \lambda_2 z_v \end{cases}$$

THÉORÈME 4.2 — VECTEUR NORMAL À UNE DROITE, À UN PLAN

Soit A un point du plan ou de l'espace et \vec{n} un vecteur non nul. L'ensemble des points M tels que AM est orthogonal à n est

- **Dans le plan** : une droite passant par A et dirigée par le vecteur $(-b, a)$.

- **Dans l'espace** : un plan passant par A et dirigé par deux vecteurs (u, v) orthogonaux à n et formant une famille libre.

DÉM. En effet, la condition d'orthogonalité mène systématiquement à une équation cartésienne d'un des deux types déjà vu. \square