

# Applications du produit scalaire et du produit vectoriel dans l'espace orienté: calculs de distances, d'aires, de volumes, d'angles....

## Pré-requis:

- ◇ La connaissance de la structure d'espace affine (Calcul de vecteurs, la relation de Chasles).
- ◇ La définition de produit vectoriel et produit scalaire (En particulier, la notion d'orthogonalité, l'expression à l'aide du cosinus du produit scalaire dans une base orthonormée).
- ◇ Les définitions de droites et de projections orthogonales.
- ◇ La définition du sinus d'un angle orienté à l'aide du déterminant.

**Cadre:** On se place dans un espace affine  $\mathcal{E}$  et on notera  $\vec{\mathcal{E}}$  son espace vectoriel associé.

## 0.1 Distances.

### Théorème 0.1.1.

Soit  $\vec{\mathcal{D}}$  une droite vectorielle de vecteur directeur  $\vec{n}$ . On notera  $\vec{\mathcal{P}}$  l'hyperplan orthogonal à  $\vec{\mathcal{D}}$ ,  $p_{\vec{\mathcal{D}}}$  et  $p_{\vec{\mathcal{P}}}$  les projections orthogonales respectivement sur  $\vec{\mathcal{D}}$  et sur  $\vec{\mathcal{P}}$ . Pour tout vecteur  $\vec{u}$  de  $\vec{\mathcal{E}}$ ,

$$p_{\vec{\mathcal{D}}}(\vec{u}) = \frac{\vec{u} \cdot \vec{n}}{\|\vec{n}\|^2} \cdot \vec{n} \quad \text{et} \quad p_{\vec{\mathcal{P}}}(\vec{u}) = \vec{u} - \frac{\vec{u} \cdot \vec{n}}{\|\vec{n}\|^2} \cdot \vec{n}.$$

*Démonstration.* Dans la décomposition  $\vec{\mathcal{D}} \oplus \vec{\mathcal{D}}^\perp$  de  $\mathcal{E}$  en somme orthogonale,  $\vec{u} = \vec{u}_1 + \vec{u}_2$  avec  $\vec{u}_1 = p_{\vec{\mathcal{D}}}(\vec{u}) = \lambda \vec{n}$  et  $\vec{u}_2 = p_{\vec{\mathcal{D}}^\perp}(\vec{u}) = p_{\vec{\mathcal{P}}}(\vec{u})$ . De plus, on a:

$$\vec{n} \cdot \vec{u} = \vec{n} \cdot (\vec{u}_1 + \vec{u}_2) = \vec{n} \cdot \vec{u}_1 = \lambda \cdot \|\vec{n}\|^2.$$

Ainsi  $\lambda = \frac{\vec{n} \cdot \vec{u}}{\|\vec{n}\|^2}$  et

$$p_{\vec{\mathcal{D}}}(\vec{u}) = \frac{\vec{u} \cdot \vec{n}}{\|\vec{n}\|^2} \cdot \vec{n}.$$

L'égalité  $\vec{u}_2 = \vec{u} - \vec{u}_1$  donne l'autre égalité. ■

**Remarque:** Si on rapporte  $\mathcal{E}$  à un repère orthonormal, la distance d'un point  $M$  de  $\mathcal{E}$  de coordonnées  $(m_1, m_2, \dots, m_n)$  à l'hyperplan  $\mathcal{P}$  d'équation  $\alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \dots + \alpha_n x_n = c$  est

$$d(M, \mathcal{P}) = \frac{|\alpha_1 m_1 + \alpha_2 m_2 + \dots + \alpha_n m_n - c|}{\sqrt{\alpha_1^2 + \alpha_2^2 + \dots + \alpha_n^2}}.$$

*Démonstration.* Soit  $A(a_1, a_2, \dots, a_n) \in \mathcal{P}$  et  $\vec{n}$  le vecteur normal à  $\mathcal{P}$  de coordonnées  $(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$ . Notons  $\vec{\mathcal{D}}$  la droite vectorielle  $\vec{\mathcal{P}}^\perp = \mathbb{R}\vec{n}$  et  $H$  le projeté orthogonal de  $M$  sur  $\mathcal{P}$ . La décomposition du vecteur  $\vec{AM}$  dans la somme directe  $\vec{\mathcal{P}} \oplus \vec{\mathcal{D}}$  s'écrit  $\vec{AM} = \vec{AH} + \vec{HM}$ , ainsi  $\vec{HM}$  est le projeté orthogonal de  $\vec{AM}$  sur  $\vec{\mathcal{D}}$ . Par conséquent:

$$\begin{aligned} d(M, \mathcal{P}) &= MH \\ &= \left\| \frac{\vec{AM} \cdot \vec{n}}{\|\vec{n}\|^2} \cdot \vec{n} \right\| \quad (\text{d'après le théorème précédent}) \\ &= \frac{|\vec{AM} \cdot \vec{n}|}{\|\vec{n}\|} \\ &= \frac{|\alpha_1(m_1 - a_1) + \alpha_2(m_2 - a_2) + \dots + \alpha_n(m_n - a_n)|}{\sqrt{\alpha_1^2 + \alpha_2^2 + \dots + \alpha_n^2}}. \end{aligned}$$

Or  $\alpha_1 a_1 + \alpha_2 a_2 + \dots + \alpha_n a_n - c = 0$ , d'où le résultat. ■

**Exercice:** Dans le plan, chercher des équations cartésiennes des bissectrices des droites d'équations  $y = 2x + 5$  et  $7x - 3y = 1$ . Même question dans l'espace pour les plans bissecteurs des plans d'équations  $4x + 9y - 2z - 5 = 0$  et  $x + 5z - 2 = 0$ .

### Théorème 0.1.2.

Soit  $A$  et  $B$  deux points distincts. Une équation de la sphère de diamètre  $[AB]$  est  $\vec{MA} \cdot \vec{MB} = 0$ .

*Démonstration.* Soit  $I$  le milieu du segment  $[AB]$ ,

$$\begin{aligned} \vec{MA} \cdot \vec{MB} = 0 &\Leftrightarrow (\vec{MI} + \vec{IA}) \cdot (\vec{MI} + \vec{IB}) = 0 \\ &\Leftrightarrow (\vec{MI} + \vec{IA}) \cdot (\vec{MI} - \vec{IA}) = 0 \\ &\Leftrightarrow MI^2 - IA^2 = 0 \\ \vec{MA} \cdot \vec{MB} = 0 &\Leftrightarrow MI = IA. \end{aligned}$$

### Théorème 0.1.3.

Soit  $\mathcal{D}$  une droite de  $\mathcal{E}$  passant par  $A$  et de vecteur directeur  $\vec{u}$ . La distance d'un point  $M$  à  $\mathcal{D}$  est:

$$d(M, \mathcal{D}) = \frac{\|\vec{MA} \wedge \vec{u}\|}{\|\vec{u}\|}.$$

*Démonstration.* On a  $d(M, \mathcal{D}) = MH$  où  $H$  est le projeté orthogonal de  $M$  sur  $\mathcal{D}$ , puis

$$\|\vec{MA} \wedge \vec{u}\| = \|(\vec{MH} + \vec{HA}) \wedge \vec{u}\| = \|\vec{MH} \wedge \vec{u}\| = MH \cdot \|\vec{u}\|.$$

**Exercice:** Soient  $A$  et  $B$  deux points de  $E$  et  $r$  un réel strictement positif. Quel est l'ensemble des points  $M$  de  $E$  vérifiant

$$\vec{MA} \wedge \vec{MB} = r?$$

*Démonstration.* Regardons la distance de  $M$  à  $(AB)$ :

$$d(M, (AB)) = \frac{\|\overrightarrow{MA} \wedge \overrightarrow{AB}\|}{\|\overrightarrow{AB}\|} = \frac{\|\overrightarrow{MA} \wedge \overrightarrow{MB}\|}{\|\overrightarrow{AB}\|},$$

donc l'ensemble recherché est un cylindre de révolution d'axe de révolution  $(AB)$  et de rayon  $\frac{r}{\|\overrightarrow{AB}\|}$ . ■

### Théorème 0.1.4.

Soit  $\mathcal{P} = \langle \overrightarrow{u}, \overrightarrow{v} \rangle$  un plan de  $\mathcal{E}$  passant par  $A$ . La distance d'un point  $M$  à  $\mathcal{P}$  est

$$d(M, \mathcal{P}) = \frac{|\overrightarrow{MA} \cdot (\overrightarrow{u} \wedge \overrightarrow{v})|}{\|\overrightarrow{u} \wedge \overrightarrow{v}\|}.$$

*Démonstration.* Soit  $H$  le projeté orthogonal de  $M$  sur  $\mathcal{P}$ , alors  $d(M, \mathcal{P}) = MH$ . De plus, le vecteur  $\overrightarrow{u} \wedge \overrightarrow{v}$  est normal à  $\mathcal{P}$ . Donc

$$|\overrightarrow{MA} \cdot (\overrightarrow{u} \wedge \overrightarrow{v})| = |\overrightarrow{MH} \cdot (\overrightarrow{u} \wedge \overrightarrow{v})| = MH \cdot \|\overrightarrow{u} \wedge \overrightarrow{v}\|,$$

d'où le résultat. ■

## 0.2 Angles, aires et volumes.

Dans cette partie, on supposera que  $\mathcal{E}$  est orienté.

Donnons tout d'abord l'expression du sinus d'un angle orienté à l'aide du produit vectoriel:

### Théorème 0.2.1.

Soient  $A, B, C$  trois points de  $\mathcal{E}$ ,

- Si  $A, B, C$  sont alignés, alors  $\sin(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC}) = 0$ .
- Sinon, on note  $\mathcal{P}_{ABC}$  le plan passant par  $A, B, C$  et on le muni d'un repère orthonormal direct  $(O, \overrightarrow{v}, \overrightarrow{j})$ , alors

$$\sin(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC}) = \frac{\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AC}}{\|\overrightarrow{AB}\| \cdot \|\overrightarrow{AC}\|} \cdot \overrightarrow{k},$$

où  $\overrightarrow{k}$  est le vecteur unitaire directement orthogonal à  $\mathcal{P}_{ABC}$  et où  $\sin(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC})$  désigne le sinus de l'angle  $(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC})$  orienté par  $(\overrightarrow{v}, \overrightarrow{j})$ .

*Démonstration.* Soit  $e = (\overrightarrow{v}, \overrightarrow{j}, \overrightarrow{k})$  la base de  $\overline{\mathcal{E}}$  proposée dans le théorème. Alors

$$\overrightarrow{u} = x\overrightarrow{v} + y\overrightarrow{j}, \quad \overrightarrow{v} = x'\overrightarrow{v} + y'\overrightarrow{j} \quad \text{et} \quad \overrightarrow{w} = \alpha\overrightarrow{v} + \beta\overrightarrow{j} + \gamma\overrightarrow{k}.$$

On peut écrire,

$$(\vec{u} \wedge \vec{v}) \cdot \vec{w} = \det_e(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) = \begin{vmatrix} x & x' & \alpha \\ y & y' & \beta \\ 0 & 0 & \gamma \end{vmatrix}.$$

En développant le déterminant par rapport à la dernière ligne, on obtient

$$(\vec{u} \wedge \vec{v}) \cdot \vec{w} = \det_{(\vec{u}, \vec{v})}(\vec{u}, \vec{v}) \gamma.$$

Or  $\gamma = \vec{k} \cdot \vec{w}$  et l'égalité est vraie pour tout réel  $\alpha, \beta$  et  $\gamma$ , ainsi

$$\vec{u} \wedge \vec{v} = \det_{(\vec{u}, \vec{v})}(\vec{u}, \vec{v}) \vec{k} = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \sin(\vec{u}, \vec{v}) \vec{k}.$$

■

Voici une application directe de cette formule:

### Théorème 0.2.2.

Soit  $ABC$  un triangle de  $\mathcal{E}$ , l'aire de  $ABC$  est

$$\mathcal{A}_{ABC} = \frac{1}{2} \|\vec{AB} \wedge \vec{AC}\|.$$

*Démonstration.* Soit  $H$  le pied de la hauteur issue de  $A$ . Alors,

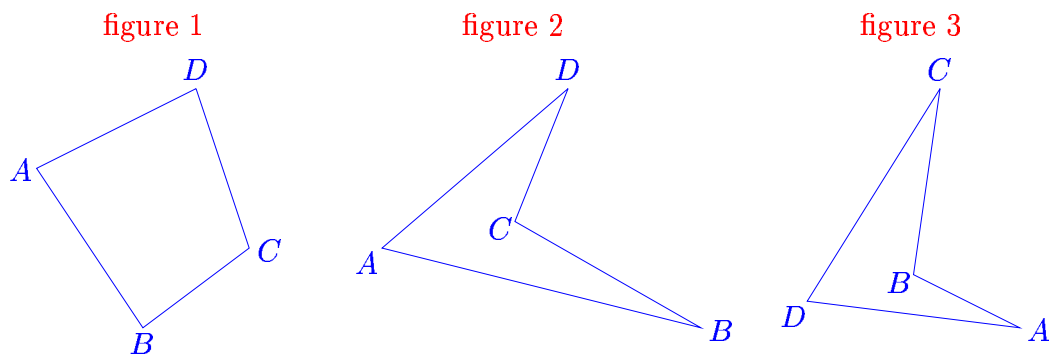
$$\mathcal{A}_{ABC} = \frac{1}{2} BC \cdot AH = \frac{1}{2} BC \cdot AB |\sin(\vec{BC}, \vec{BA})| = \frac{1}{2} \|\vec{AB} \wedge \vec{AC}\|.$$

■

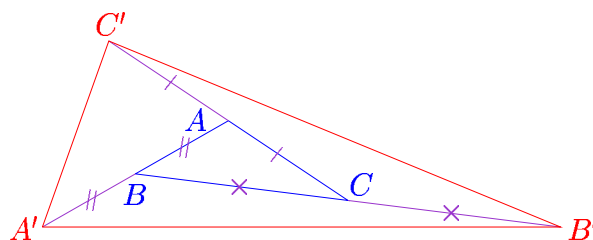
### Exercices:

1. Soit  $ABCD$  un quadrilatère plat non croisé de  $\mathcal{E}$ . L'aire de  $ABCD$  est

$$\mathcal{A}_{ABCD} = \frac{1}{2} \|\vec{AC} \wedge \vec{BD}\|.$$



2. On construit les symétriques  $A', B', C'$  respectifs des points  $A, B, C$  par rapport aux points  $B, C, A$ . Quel rapport y a-t-il entre les aires des triangles  $A'B'C'$  et  $ABC$ ?



3. Montrer que le centre de gravité  $G$  d'un triangle  $ABC$  divise l'aire du triangle en trois aires égales.

*Démonstration.* 1. Supposons  $ABCD$  direct. On a

$$\frac{1}{2} \|\overrightarrow{AC} \wedge \overrightarrow{BD}\| = \frac{1}{2} \|\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{BD} + \overrightarrow{BC} \wedge \overrightarrow{BD}\|.$$

Si  $ABCD$  est convexe (figure 1), les bases  $(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{BD})$  et  $(\overrightarrow{BC}, \overrightarrow{BD})$  sont directes et les vecteurs  $\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{BD}$  et  $\overrightarrow{BC} \wedge \overrightarrow{BD}$  sont colinéaires et de même sens. Ainsi,

$$\frac{1}{2} \|\overrightarrow{AC} \wedge \overrightarrow{BD}\| = \frac{1}{2} \|\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{BD}\| + \frac{1}{2} \|\overrightarrow{BC} \wedge \overrightarrow{BD}\| = \mathcal{A}_{ABD} + \mathcal{A}_{BCD} = \mathcal{A}_{ABCD}.$$

Si  $ABCD$  est non convexe, plaçons nous dans le cas de figure 2 (la figure 3 se traite de la même façon). Les bases  $(\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{BD})$  et  $(\overrightarrow{BC}, \overrightarrow{BD})$  sont de sens contraires. Ainsi les vecteurs  $\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{BD}$  et  $\overrightarrow{BC} \wedge \overrightarrow{BD}$  sont colinéaires et de sens contraires et on obtient:

$$\frac{1}{2} \|\overrightarrow{AC} \wedge \overrightarrow{BD}\| = \frac{1}{2} \left| \|\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{BD}\| - \frac{1}{2} \|\overrightarrow{BC} \wedge \overrightarrow{BD}\| \right| = |\mathcal{A}_{ABD} - \mathcal{A}_{BCD}| = \mathcal{A}_{ABCD}.$$

2.

$$\begin{aligned} \overrightarrow{A'B'} \wedge \overrightarrow{A'C'} &= (\overrightarrow{A'B} + \overrightarrow{BB'}) \wedge (\overrightarrow{A'A} + \overrightarrow{AC'}) \\ &= (\overrightarrow{BA} + 2\overrightarrow{BC}) \wedge (2\overrightarrow{BA} + \overrightarrow{CA}) \\ &= (3\overrightarrow{BA} + 2\overrightarrow{AC}) \wedge (2\overrightarrow{BA} + \overrightarrow{CA}) \\ &= \underbrace{6\overrightarrow{BA} \wedge \overrightarrow{BA}}_{=\vec{0}} + 3\overrightarrow{BA} \wedge \overrightarrow{CA} + 4\overrightarrow{AC} \wedge \overrightarrow{BA} + 2\underbrace{\overrightarrow{AC} \wedge \overrightarrow{CA}}_{=\vec{0}} \\ \overrightarrow{A'B'} \wedge \overrightarrow{A'C'} &= 7\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AC} \end{aligned}$$

d'où

$$\mathcal{A}_{A'B'C'} = \frac{1}{2} \|\overrightarrow{A'B'} \wedge \overrightarrow{A'C'}\| = \frac{7}{2} \|\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AC}\| = 7\mathcal{A}_{ABC}.$$

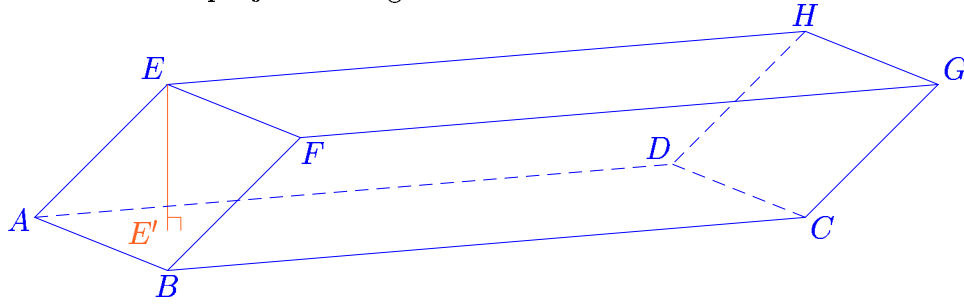
3. Le centre de gravité  $G$  vérifie  $\overrightarrow{GA} + \overrightarrow{GB} + \overrightarrow{GC} = \vec{0}$ . Ainsi,  $\overrightarrow{GA} \wedge \overrightarrow{GB} + \overrightarrow{GC} \wedge \overrightarrow{GB} = \vec{0}$  c'est-à-dire  $\mathcal{A}_{GAB} = \mathcal{A}_{GBC}$ . De la même façon on a  $\mathcal{A}_{GBC} = \mathcal{A}_{GCA}$ . ■

### Théorème 0.2.3.

Soient  $A, B, D, E$  quatre points affinement indépendants de l'espace de dimension 3. Le volume du parallélépipède construit sur les arêtes  $[AB], [AE], [AD]$  est

$$\mathcal{V}_{ABDE} = \left| (\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AD}) \cdot \overrightarrow{AE} \right|.$$

*Démonstration.* Soit  $E'$  le projeté orthogonal de  $E$  sur la base  $ABCD$ .



Le volume du parallélépipède sera  $\mathcal{V} = \mathcal{A}_{ABCD} \times EE'$ . Or d'après les théorèmes précédent,

$$\mathcal{A}_{ABCD} = \|\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AD}\| \quad \text{et} \quad EE' = d(E, \mathcal{P}_{ABC}) = \frac{\overrightarrow{AE} \cdot (\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AD})}{\|\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AD}\|}.$$

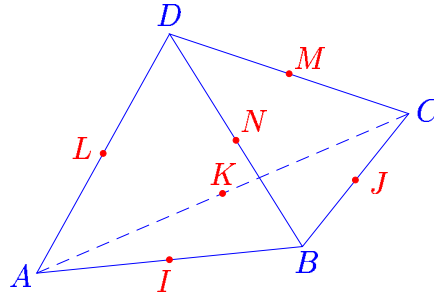
Donc

$$\mathcal{V}_{ABDE} = \|\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AD}\| \cdot \left| \overrightarrow{AE} \cdot \frac{\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AD}}{\|\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AD}\|} \right| = |(\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AD}) \cdot \overrightarrow{AE}|.$$

■

**Remarque:** Remarque, dans la figure ci-dessus, le volume de la pyramide  $ABCE$  sera  $\frac{1}{3} |(\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AD}) \cdot \overrightarrow{AE}|$ , et celui du tétraèdre  $ABCE$  sera  $\frac{1}{6} |(\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AD}) \cdot \overrightarrow{AE}|$ .

**Exercice:** Soit  $ABCD$  un tétraèdre et  $I, J, K, L, M$  les milieux des arêtes indiqués sur la figure ci-dessous;



Montrez que

$$\mathcal{V}_{ABCD} = \frac{4}{3} |(\overrightarrow{LN} \wedge \overrightarrow{LM}) \cdot \overrightarrow{KM}|.$$