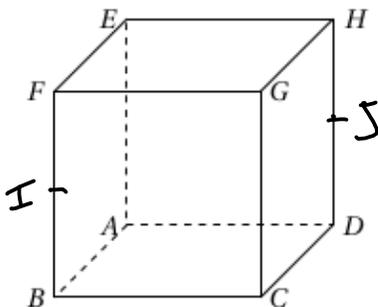


Exercices des exemples du cours sur le produit scalaire dans l'espace

Capacité 1 Calculer un produit scalaire

Soit $ABCDEFGH$ un cube de côté a , I le milieu de $[BF]$ et J le milieu de $[DH]$.



Calculer les produits scalaires suivants :

1. $\vec{AD} \cdot \vec{AE}$

3. $\vec{AD} \cdot \vec{AJ}$

5. $\vec{AC} \cdot \vec{FH}$

7. $\vec{AC} \cdot \vec{GE}$

2. $\vec{AD} \cdot \vec{AH}$

4. $\vec{AI} \cdot \vec{BF}$

6. $\vec{AC} \cdot \vec{EG}$

8. $\vec{AC} \cdot \vec{BF}$

1) $\vec{AD} \cdot \vec{AE} = 0$ 2) $\vec{AD} \cdot \vec{AH} = \vec{AD} \cdot \vec{AD} = AD^2 = a^2$
projection orthogonale

3) $\vec{AD} \cdot \vec{AJ} = \vec{AD} \cdot \vec{AD} = AD^2 = a^2$ par projection orthogonale

4) $\vec{AI} \cdot \vec{BF} = \vec{BI} \cdot \vec{BF}$ par projection orthogonale
 ou $\vec{BI} = \frac{1}{2} \vec{BF}$ donc $\vec{BI} \cdot \vec{BF} = \frac{1}{2} \vec{BF} \cdot \vec{BF} = \frac{1}{2} BF^2 = \frac{1}{2} a^2$

5) $\vec{FH} = \vec{BD}$ donc $\vec{AC} \cdot \vec{FH} = \vec{AC} \cdot \vec{BD} = 0$ car $\vec{AC} \perp \vec{BD}$

6) $\vec{AC} \cdot \vec{EG} = \vec{AC} \cdot \vec{AC} = AC^2 = (a\sqrt{2})^2 = 2a^2$

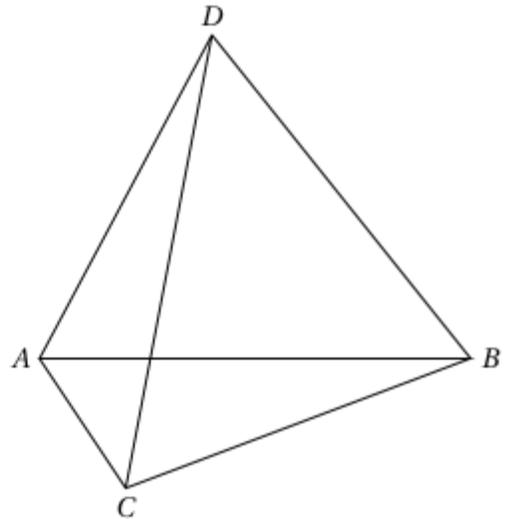
7) $\vec{AC} \cdot \vec{GE} = \vec{AC} \cdot (-\vec{EG}) = -\vec{AC} \cdot \vec{EG} = -AC^2 = -2a^2$

8) $\vec{BF} = \vec{CG}$ donc $\vec{AC} \cdot \vec{BF} = \vec{AC} \cdot \vec{CG} = 0$ car $\vec{AC} \perp \vec{CG}$

Capacité 2 Démontrer que des vecteurs sont orthogonaux avec le produit scalaire

Les arêtes d'un tétraèdre régulier sont toutes de même longueur.

On considère un tétraèdre régulier $ABCD$, on appelle I le milieu de $[AB]$ et on note a la longueur de l'arête $[AB]$.



1. Exprimer le produit scalaire $\overrightarrow{AD} \cdot \overrightarrow{AB}$ en fonction de a .
2. Exprimer le produit scalaire $\overrightarrow{CA} \cdot \overrightarrow{AB}$ en fonction de a .
3. En déduire que le vecteur \overrightarrow{CD} est orthogonal au vecteur \overrightarrow{AB} .

$$1) \text{ ABD équilatéral donc } \overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{AD} = AB \times AD \times \cos(\widehat{BAD})$$

$$\overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{AD} = a \times a \times \cos\left(\frac{\pi}{3}\right) = \frac{a^2}{2}$$

$$2) \overrightarrow{CA} \cdot \overrightarrow{AB} = (-\overrightarrow{AC}) \cdot \overrightarrow{AB} = -\overrightarrow{AC} \cdot \overrightarrow{AB}$$

$$\overrightarrow{CA} \cdot \overrightarrow{AB} = -AC \times AB \times \cos(\widehat{BAC}) = -\frac{a^2}{2}$$

$$3) \overrightarrow{CD} \cdot \overrightarrow{AB} = (\overrightarrow{CA} + \overrightarrow{AD}) \cdot \overrightarrow{AB}$$

$$\overrightarrow{CD} \cdot \overrightarrow{AB} = \overrightarrow{CA} \cdot \overrightarrow{AB} + \overrightarrow{AD} \cdot \overrightarrow{AB} \text{ par linéarité!}$$

$$\text{donc } \overrightarrow{CD} \cdot \overrightarrow{AB} = -\frac{a^2}{2} + \frac{a^2}{2} = 0$$

On en déduit que \overrightarrow{CD} est orthogonal au vecteur \overrightarrow{AB} .

Capacité 4 Utiliser le produit scalaire pour démontrer une orthogonalité, calculer une longueur ou un angle

L'espace est muni d'un repère orthonormé $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$.

1. Soit les points $E(7; 2; 3)$, $F(0; 1; 4)$ et $G(0; 4; -2)$. Les droites (EF) et (EG) sont-elles perpendiculaires?



Orthogonalité dans l'espace

SpéMaths

2. Dans un repère orthonormal $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ soit les points $R(2; 0; 0)$, $S(1; \frac{1}{\sqrt{3}}; \frac{4}{\sqrt{6}})$ et $T(1; \sqrt{3}; 0)$. Calculer les distances OR , RS , ST et TO . Les points O , R , S et T sont-ils les sommets d'un losange?
3. Antilles juin 2017
On considère les points $A(-1; 2; 0)$, $B(1; 2; 4)$ et $C(-1; 1; 1)$.
 - a. Calculer le produit scalaire $\vec{AB} \cdot \vec{AC}$.
 - b. En déduire la mesure de l'angle \widehat{BAC} , arrondie au degré.

1) On détermine si \vec{EF} et \vec{EG} sont orthogonaux

$$\begin{aligned} \vec{EF} &= \begin{pmatrix} x_F - x_E \\ y_F - y_E \\ z_F - z_E \end{pmatrix} & \vec{EG} &= \begin{pmatrix} x_G - x_E \\ y_G - y_E \\ z_G - z_E \end{pmatrix} \\ \vec{EF} &= \begin{pmatrix} 0 - 7 \\ 1 - 2 \\ 4 - 3 \end{pmatrix} & \vec{EG} &= \begin{pmatrix} 0 - 7 \\ 4 - 2 \\ -2 - 3 \end{pmatrix} \\ \vec{EF} &= \begin{pmatrix} -7 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix} & \vec{EG} &= \begin{pmatrix} -7 \\ 2 \\ -5 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\vec{EF} \cdot \vec{EG} = (-7)(-7) + 2 \times (-1) + (-5) \times 1$$

$$\vec{EF} \cdot \vec{EG} = 42$$

$\vec{EF} \cdot \vec{EG} \neq 0$ donc \vec{EF} et \vec{EG} ne sont pas orthogonaux
donc (EF) et (EG) ne sont pas perpendiculaires.

Capacité 3 Calculer des longueurs ou des angles avec le produit scalaire

1. On considère un triangle EFG et on note les longueurs $EF = g$, $FG = e$ et $GE = f$.

Compléter la fonction Python ci-dessous pour qu'elle renvoie le produit scalaire $\vec{EF} \cdot \vec{EG}$ en fonction des longueurs e , f et g passées en paramètre.

```
def p(e, f, g):  
    return ... 0.5 * (f**2 - e**2 - g**2) car  $\vec{EF} + \vec{FG} = \vec{EG}$ 
```

2. On considère un tétraèdre régulier $ABCD$ d'arête $AB = 6$ cm. On note I et J les milieux respectifs des arêtes $[AC]$ et $[CD]$.

- Calculer les produits scalaires $\vec{AB} \cdot \vec{AC}$, $\vec{AB} \cdot \vec{AD}$ et $\vec{AC} \cdot \vec{AD}$.
- Calculer les longueurs AI et AJ .
- On admet que $\vec{AI} = \frac{1}{2}(\vec{AB} + \vec{AC})$ et $\vec{AJ} = \frac{1}{2}(\vec{AC} + \vec{AD})$. Calculer $\vec{AI} \cdot \vec{AJ}$.
- Exprimer le produit scalaire $\vec{AI} \cdot \vec{AJ}$ en fonction de $\cos(\widehat{IAJ})$ et en déduire une mesure en degrés de l'angle \widehat{IAJ} arrondie au dixième.

2)

$$a) \vec{AB} \cdot \vec{AC} = \frac{1}{2} (AB^2 + AC^2 - (AB - AC)^2)$$

$$\vec{AB} \cdot \vec{AC} = \frac{1}{2} (AB^2 + AC^2 - BC^2) = \frac{1}{2} (6^2 + 6^2 - 6^2) = 18$$

$$\vec{AB} \cdot \vec{AD} = \frac{1}{2} (AB^2 + AD^2 - (AB - AD)^2) = \frac{1}{2} (6^2 + 6^2 - 6^2) = 18$$

$$\vec{AC} \cdot \vec{AD} = \frac{1}{2} (AC^2 + AD^2 - (AC - AD)^2) = \frac{1}{2} (6^2 + 6^2 - 6^2) = 18$$

$$\vec{AC} \cdot \vec{AD} = \frac{1}{2} (6^2 + 6^2 - 6^2) = 18$$

Autre méthode : $\triangle ABC$ équilatéral donc,

$$\vec{AB} \cdot \vec{AC} = AB \times AC \times \cos(\widehat{BAC}) = 6 \times 6 \times \cos\left(\frac{\pi}{3}\right) = 18$$

b)

J milieu de $[CD]$ et ACD équilatéral donc d'après le théorème de Pythagore appliqué dans le triangle AJD rectangle en J , on a :

$$AJ^2 = AD^2 - JD^2 = 6^2 - \left(\frac{6}{2}\right)^2 = 36 - 9 = 27$$

$$AI^2 = 27 \quad \text{donc} \quad AI = \sqrt{27} = 3\sqrt{3}$$

De même on démontre que $AI = 3\sqrt{3}$

$$\begin{aligned} \text{c) } I \text{ milieu de } [BC] & \text{ donc } \vec{AI} = \frac{1}{2}(\vec{AB} + \vec{AC}) \\ J \text{ milieu de } [ED] & \text{ donc } \vec{AJ} = \frac{1}{2}(\vec{AC} + \vec{AD}) \end{aligned}$$

$$\vec{AI} \cdot \vec{AJ} = \left(\frac{1}{2}(\vec{AB} + \vec{AC}) \right) \cdot \left(\frac{1}{2}(\vec{AC} + \vec{AD}) \right)$$

$$\vec{AI} \cdot \vec{AJ} = \frac{1}{4} (\vec{AB} + \vec{AC}) \cdot (\vec{AC} + \vec{AD})$$

$$\vec{AI} \cdot \vec{AJ} = \frac{1}{4} (\vec{AB} \cdot \vec{AC} + AC^2 + \vec{AC} \cdot \vec{AD} + \vec{AB} \cdot \vec{AD})$$

On peut déduire des questions précédentes que:

$$\vec{AI} \cdot \vec{AJ} = \frac{1}{4} (18 + 6^2 + 18 + 18) = \frac{1}{4} (54 + 36)$$

$$\vec{AI} \cdot \vec{AJ} = \frac{1}{4} \times 90 = 22,5$$

$$\text{d) } \vec{AI} \cdot \vec{AJ} = AI \times AJ \times \cos(\widehat{IAJ})$$

$$\vec{AI} \cdot \vec{AJ} = (3\sqrt{3}) \times (3\sqrt{3}) \times \cos(\widehat{IAJ})$$

On $\vec{AI} \cdot \vec{AJ} = 22,5$, on en déduit que :

$$\cos(\widehat{IAJ}) = \frac{22,5}{9 \times 3} = \frac{22,5}{27}$$

On en déduit que $\widehat{IAJ} = \arccos\left(\frac{22,5}{27}\right) \approx 33,6^\circ$

 **Capacité 4 Utiliser le produit scalaire pour démontrer une orthogonalité, calculer une longueur ou un angle**

L'espace est muni d'un repère orthonormé $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$.

1. Soit les points $E(7; 2; 3)$, $F(0; 1; 4)$ et $G(0; 4; -2)$. Les droites (EF) et (EG) sont-elles perpendiculaires?



Orthogonalité dans l'espace

SpéMaths

2. Dans un repère orthonormal $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ soit les points $R(2; 0; 0)$, $S\left(1; \frac{1}{\sqrt{3}}; \frac{4}{\sqrt{6}}\right)$ et $T(1; \sqrt{3}; 0)$. Calculer les distances OR , RS , ST et TO . Les points O , R , S et T sont-ils les sommets d'un losange?
3. *Antilles juin 2017*
On considère les points $A(-1; 2; 0)$, $B(1; 2; 4)$ et $C(-1; 1; 1)$.
 - a. Calculer le produit scalaire $\vec{AB} \cdot \vec{AC}$.
 - b. En déduire la mesure de l'angle \widehat{BAC} , arrondie au degré.

$$2). \vec{OR} \begin{pmatrix} 2-0 \\ 0-0 \\ 0-0 \end{pmatrix} \quad \vec{OR} \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\vec{OR} \cdot \vec{OR} = 2^2 + 0^2 + 0^2 = 4 \quad \text{donc } \|\vec{OR}\|^2 = 4$$

$$\text{donc } \boxed{OR = \sqrt{4} = 2}$$

$$\vec{RS} \begin{pmatrix} 1-2 \\ \frac{1}{\sqrt{3}}-0 \\ \frac{4}{\sqrt{6}}-0 \end{pmatrix} \quad \vec{RS} \begin{pmatrix} -1 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{4}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}$$

$$\text{donc } \vec{RS} \cdot \vec{RS} = 1 + \frac{1}{3} + \frac{16}{6} = 1 + 3 = 4$$

$$\text{donc } \boxed{RS = \sqrt{4} = 2}$$

$$\vec{ST} \begin{pmatrix} 1-1 \\ \frac{1}{\sqrt{3}}-1 \\ 0-\frac{4}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}$$

$$\vec{ST} \cdot \vec{ST} = 0^2 + \left(\frac{\sqrt{3}-1}{\sqrt{3}}\right)^2 + \left(\frac{-4}{\sqrt{6}}\right)^2$$

$$\vec{ST} \cdot \vec{ST} = 0 + \frac{2}{3} + \frac{16}{6} = \frac{24}{6} = 4$$

$$\text{donc } \boxed{ST = \sqrt{4} = 2}$$

$$\vec{TO} \begin{pmatrix} -1 \\ -\sqrt{3} \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\vec{TO} \cdot \vec{TO} = (-1)^2 + (-\sqrt{3})^2 = 4$$

$$\text{donc } \boxed{TO = \sqrt{4} = 2}$$

Les trois points $O(0;0;0)$, $R(2;0;0)$ et $T(1;\sqrt{3};0)$ sont dans le plan (O, \vec{i}, \vec{j}) d'équation $z=0$. Mais le point $S(1; \frac{1}{\sqrt{3}}; \frac{4}{\sqrt{6}})$ n'appartient pas à ce plan car sa z est non nulle.

Les points $O; R, S, T$ ne sont donc pas coplanaires, donc même si $OR = RS = ST = \sqrt{6}$, $ORST$ n'est pas un losange.

3)

• on détermine les coordonnées des vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{AC} :

$$\overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \\ z_B - z_A \end{pmatrix} \quad \overrightarrow{AB} \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$\overrightarrow{AC} \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$\overrightarrow{AB} \neq \vec{0}$ et $\overrightarrow{AC} \neq \vec{0}$ donc :

A, B, C alignés ssi \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{AC} colinéaires

A, B, C alignés ssi il existe un réel k tel que $\overrightarrow{AB} = k \overrightarrow{AC}$

$$\vec{AB} = k \vec{AC} \Leftrightarrow \begin{cases} 2 = k \times 0 \\ -1 = k \times 0 \\ 1 = k \times 4 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2 = 0 \\ -1 = 0 \\ \frac{1}{4} = k \end{cases}$$

le système n'a pas de solution, donc il n'existe pas de réel k tel que $\vec{AB} = k \vec{AC}$ et donc les vecteurs \vec{AB} et \vec{AC} ne sont pas colinéaires et A, B, C ne sont pas alignés.

$$a) \vec{AB} \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix} \quad \vec{AC} \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{AB} \cdot \vec{AC} = 2 \times 0 + 0 \times (-1) + 4 \times 1$$

$$\vec{AB} \cdot \vec{AC} = 4$$

b) D'après la propriété du cosinus:

$$* | \underbrace{\vec{AB} \cdot \vec{AC}}_{} = \underbrace{AB \times AC}_{\text{à calculer}} \times \underbrace{\cos(\widehat{BAC})}_?$$

$$\vec{AB} \cdot \vec{AB} = 2^2 + 0^2 + 4^2 = 20$$

$$\begin{aligned} \vec{AB} \cdot \vec{AB} &= AB^2 \times \cos(\widehat{BAB}) \\ &= AB^2 \times \cos(0) = AB^2 \end{aligned}$$

$$\text{donc } AB^2 = 20$$

$$\text{donc } AB = \sqrt{20} = 2\sqrt{5}$$

$$\text{De même } \vec{AC} \cdot \vec{AC} = 0^2 + (-1)^2 + 1^2$$
$$\vec{AC} \cdot \vec{AC} = 2$$

$$\text{donc } AC^2 = 2$$

$$\text{donc } AC = \sqrt{2}$$

On déduit de l'égalité (*) que :

$$h = 2\sqrt{5} \times \sqrt{2} \times \cos(\widehat{BAC})$$

$$\text{donc } \cos \widehat{BAC} = \frac{h}{2\sqrt{5} \times \sqrt{2}} = \frac{2}{\sqrt{10}} = \frac{2\sqrt{10}}{10}$$

$$\cos(\widehat{BAC}) = \frac{\sqrt{10}}{5}$$

on en déduit que :

$$\widehat{BAC} = \arccos\left(\frac{\sqrt{10}}{5}\right) \approx 51^\circ$$

Capacité 5 Étudier des problèmes de configuration dans l'espace : orthogonalité de deux droites

Soit \mathcal{D} une droite de représentation paramétrique $\begin{cases} x = 4 + 3t \\ y = -2 + t \\ z = 1 - 5t \end{cases}, t \in \mathbb{R}$

1. Le point $B(7; -1; -4)$ appartient-il à \mathcal{D} ?
2. Soit $E(9; 3; -2)$ et $F(11; 2; -1)$. Les droites \mathcal{D} et (BE) sont-elles orthogonales? Les droites \mathcal{D} et (BF) sont-elles orthogonales?
3. Quelle propriété vraie dans le plan n'est plus vraie dans l'espace?

1) $B(7; -1; -4)$ appartient-à \mathcal{D} ssi il existe un réel t tel que:

$$\mathcal{S} \begin{cases} 7 = 4 + 3t \\ -1 = -2 + t \\ -4 = 1 - 5t \end{cases}$$

On résout le système \mathcal{S} :

$$\mathcal{S} \Leftrightarrow \begin{cases} \frac{3}{3} = t = 1 \\ 1 = t \\ \frac{-5}{-5} = t = 1 \end{cases}$$

Le système admet une solution, donc le point B appartient à la droite \mathcal{D} .

2) D'après la représentation paramétrique de la droite \mathcal{D} donnée dans l'énoncé, un vecteur

directeur de \mathcal{D} est $\vec{u} = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix}$.

Un vecteur directeur de (BE)

est $\vec{BE} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \\ 2 \end{pmatrix}$.

$$\vec{BE} \cdot \vec{u} = 2 \times 3 + 4 \times 1 + 2 \times (-5) = 0$$

On en déduit que les droites \mathcal{D} et (BE) sont orthogonales car leurs vecteurs directeurs sont orthogonaux.

De même, $\vec{BF} = \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \\ 3 \end{pmatrix}$ vecteur direc-

-teur de la droite (BF) est orthogonal au vecteur directeur \vec{u} de \mathcal{D} car $\vec{BF} \cdot \vec{u} = 4 \times 3 + 3 \times 1 + 3 \times (-5) = 0$

On a donc (BF) et \mathcal{D} orthogonales.

Remarque: (BE) et (BF) sont orthogonales à une même troisième

droite \mathcal{D} mais ne sont pas parallèles.

Si (BE) , (BF) et \mathcal{D} arrivaient à être coplanaires on aurait pu affirmer que $(BE) // (BF)$.

3) Soit \mathcal{D}' la représentation paramétrique:

$$\mathcal{D}' \begin{cases} x = 5t \\ y = 5t \\ z = 4t \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

Un vecteur directeur de \mathcal{D}' est

$$\vec{v} \begin{pmatrix} 5 \\ 5 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Un vecteur directeur de \mathcal{D} est

$$\vec{u} \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix}$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = 5 \times 3 + 5 \times 1 + 4 \times (-5)$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$$

droite \mathcal{D} mais ne sont pas parallèles.

Si (BE) , (BF) et \mathcal{D} avaient été coplanaires on aurait pu affirmer que $(BE) \parallel (BF)$.

3) Soit \mathcal{D}' de représentation paramétrique:

$$\mathcal{D}' \begin{cases} x = 5t \\ y = 5t \\ z = 4t \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

Un vecteur directeur de \mathcal{D}' est

$$\vec{v} \begin{pmatrix} 5 \\ 5 \\ 4 \end{pmatrix}$$

Un vecteur directeur de \mathcal{D} est:

$$\vec{u} \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -5 \end{pmatrix}$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = 5 \times 3 + 5 \times 1 + 4 \times (-5)$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 4+3t=5u \\ t=2+5u \\ -9-25u=4u \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 4+3t=5u \\ t=2+5 \times \frac{-9}{25} \\ u = \frac{-9}{25} \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} 4+3 \times \frac{13}{25} = 5 \times \left(\frac{-9}{25} \right) \\ t = \frac{13}{25} \\ u = \frac{-9}{25} \end{cases} \text{ égalité fautive}$$

Le système n'a pas de solution car la première égalité n'est pas vérifiée.

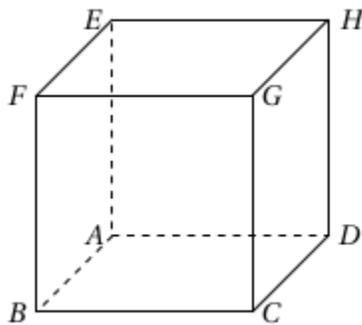
On en déduit que les droites D et D' sont non coplanaires (donc non sécantes) et elles sont orthogonales comme on l'a démontré précédemment.

Capacité 6 Étudier des problèmes de configuration dans l'espace : orthogonalité d'une droite et d'un plan

Amérique du sud novembre 2017.

On considère un cube ABCDEFGH (voir la figure de la capacité 1).

1. Simplifier le vecteur $\overrightarrow{AC} + \overrightarrow{AE}$.
2. Sans utiliser de coordonnées, en déduire que $\overrightarrow{AG} \cdot \overrightarrow{BD} = 0$.
3. En choisissant un repère orthonormal du plan, démontrer que $\overrightarrow{AG} \cdot \overrightarrow{BE} = 0$.
4. Démontrer que la droite (AG) est orthogonale au plan (BDE).



1) On a $\overrightarrow{AE} = \overrightarrow{CG}$ donc $\overrightarrow{AC} + \overrightarrow{AE} = \overrightarrow{AC} + \overrightarrow{CG} = \overrightarrow{AG}$

2) On a $\overrightarrow{AG} \cdot \overrightarrow{BD} = (\overrightarrow{AC} + \overrightarrow{AE}) \cdot \overrightarrow{BD}$
 $\overrightarrow{AG} \cdot \overrightarrow{BD} = \overrightarrow{AC} \cdot \overrightarrow{BD} + \overrightarrow{AE} \cdot \overrightarrow{BD}$

Or $\overrightarrow{AC} \perp \overrightarrow{BD}$ donc $\overrightarrow{AC} \cdot \overrightarrow{BD} = 0$ (**).

de plus $\left. \begin{array}{l} \overrightarrow{AE} \perp \overrightarrow{AB} \\ \overrightarrow{AE} \perp \overrightarrow{AD} \end{array} \right\}$ donc \overrightarrow{AE} orthogonal au plan (ABD)

\overrightarrow{AE} est donc orthogonal à tout vecteur de la direction du plan (ABD) donc :

$$\overrightarrow{AE} \cdot \overrightarrow{BD} = 0 \quad (*)$$

On déduit de (*) et (**) que :

$$\overrightarrow{AG} \cdot \overrightarrow{BD} = \overrightarrow{AC} \cdot \overrightarrow{BD} + \overrightarrow{AE} \cdot \overrightarrow{BD} = 0 + 0 = 0$$

3) On munit \mathbb{R}^3 espace du repère orthonormal
(A, \overrightarrow{AB} , \overrightarrow{AD} , \overrightarrow{AE})

$$A(0;0;0) \quad B(1;0;0) \quad D(0;1;0) \\ E(0;0;1) \quad G(1;1;1)$$

$$\overrightarrow{AG} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \overrightarrow{BE} \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{On a donc } \overrightarrow{AG} \cdot \overrightarrow{BE} = -1 \times 1 + 1 \times 0 + 1 \times 1 = 0$$

et donc \overrightarrow{AG} orthogonal à \overrightarrow{BE} .

4) D'après 2) on a $\overrightarrow{AG} \cdot \overrightarrow{BD} = 0$ donc $\overrightarrow{AG} \perp \overrightarrow{BD}$

D'après 3) on a $\overrightarrow{AG} \cdot \overrightarrow{BE} = 0$ donc $\overrightarrow{AG} \perp \overrightarrow{BE}$

\overrightarrow{BE} et \overrightarrow{BD} ne sont pas colinéaires donc
forment une base du plan (BED)

On en déduit que \overrightarrow{AG} est un vecteur normal
au plan (BED) et donc (AG) est orthogonale
au plan (BED).

Capacité 7 Utiliser la projection orthogonale pour déterminer la distance d'un point à une droite.

Soit \mathcal{D} la droite passant par $A(2; 0; 1)$ et de vecteur directeur $\vec{u}(1; 1; 1)$.

1. Donner une représentation paramétrique de \mathcal{D} .
2. Soit le point $B(3; 2; 4)$.
 - a. Montrer que B n'appartient pas à la droite \mathcal{D} .
 - b. Déterminer les coordonnées du projeté orthogonal H de B sur \mathcal{D} , c'est-à-dire du point H de \mathcal{D} tel que $\overline{BH} \perp \vec{u}$.

1) \mathcal{D} passe par le point $A(2; 0; 1)$

\mathcal{D} admet pour vecteur directeur $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

donc \mathcal{D} admet comme représentation paramétrique :

$$M(x; y; z) \in \mathcal{D} \Leftrightarrow \exists t \in \mathbb{R}, \overrightarrow{AM} = t \vec{u}$$
$$\Leftrightarrow \begin{cases} x - x_A = t x_{\vec{u}} \\ y - y_A = t y_{\vec{u}} \\ z - z_A = t z_{\vec{u}} \end{cases}$$

avec $t \in \mathbb{R}$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = x_A + t x_{\vec{u}} \\ y = y_A + t y_{\vec{u}} \\ z = z_A + t z_{\vec{u}} \end{cases} \text{ avec } t \in \mathbb{R}$$

$$M(x; y; z) \in \mathcal{D} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 2 + t \\ y = 0 + t \\ z = 1 + t \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

2) a) Soit le point B(3; 2; 4).

B appartient à \mathcal{D} si il existe un réel t tel que :

$$\begin{cases} 3 = 2 + t \\ 2 = 0 + t \\ 4 = 1 + t \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 1 = t \\ 2 = t \\ 3 = t \end{cases}$$

Ce système n'a pas de solution
donc B(3; 2; 4) n'appartient pas
à la droite \mathcal{D} .

b) H projeté orthogonal de B sur \mathcal{D} , est l'unique point de \mathcal{D} tel, que $\overrightarrow{BH} \perp \vec{u}$.

$$\overrightarrow{BH} \perp \vec{u} \Leftrightarrow \overrightarrow{BH} \cdot \vec{u} = 0$$

H est un point de \mathcal{D} donc il existe un réel t que:

$$\text{On a } \overrightarrow{BH} \begin{pmatrix} t-1 \\ t-2 \\ t-3 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad \vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\overrightarrow{BH} \cdot \vec{u} = 0 \Leftrightarrow t-1 + t-2 + t-3 = 0$$

$$\Leftrightarrow 3t - (1+2+3) = 0$$

$$\Leftrightarrow 3t - \frac{3 \times (1+3)}{2} = 0$$

$$\overrightarrow{BH} \cdot \vec{u} = 0 \Leftrightarrow 3t - 6 = 0$$

$$\overrightarrow{BH} \cdot \vec{u} = 0 \Leftrightarrow t = \frac{6}{3} = 2$$

On en déduit que les coordonnées du projeté orthogonal H de B sur \mathcal{D} sont:

$$H \begin{pmatrix} 2+2 \\ 2 \\ 1+2 \end{pmatrix} \text{ soit } H \begin{pmatrix} 4 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

 **Capacité 11 Déterminer l'équation cartésienne d'un plan dont on connaît un vecteur normal et un point**

Dans l'espace muni d'un repère orthonormal $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$, soit $A(3; -1; 4)$, $B(2; 1; 4)$ et $C(3; -2; 0)$.

1. Déterminer une équation de chacun des trois plans de base de repères respectifs $(O; \vec{i}, \vec{j})$, $(O; \vec{i}, \vec{k})$, $(O; \vec{j}, \vec{k})$.
2. Déterminer une équation cartésienne du plan \mathcal{P}_1 passant par B et de vecteur normal $\vec{n}(4; -3; 1)$.



3. Déterminer une équation cartésienne du plan \mathcal{P}_2 passant par A et orthogonal à la droite (BC) .

4. Déterminer une équation cartésienne du plan \mathcal{P}_3 passant par C et parallèle au plan \mathcal{P}_2 .

5. a. Démontrer que les points A, B, C définissent un plan.

b. Équation du plan (ABC) , 1^{ère} méthode

Déterminer les coordonnées d'un vecteur $\vec{n}(a; b; c)$ orthogonal à \vec{AB} et \vec{AC} en résolvant un système de deux équations linéaires à trois inconnues. En déduire une équation du plan (ABC) .

c. Équation du plan (ABC) , 2^{ème} méthode

Résoudre le système de trois équations à quatre inconnues a, b, c, d :
$$\begin{cases} ax_A + by_A + cz_A + d = 0 \\ ax_B + by_B + cz_B + d = 0 \\ ax_C + by_C + cz_C + d = 0 \end{cases}$$

En déduire une équation du plan (ABC) .

2)
• Le plan (O, \vec{i}, \vec{j}) est l'ensemble des points $M(x; y; 0)$ donc il a pour équation: $z=0$

• Le plan (O, \vec{i}, \vec{k}) est l'ensemble des points $M(x; 0; z)$ donc il a pour équation $y=0$.

• Le plan (O, \vec{j}, \vec{k}) est l'ensemble des points $M(0; y; z)$ donc il a pour équation $x=0$

3) Soit \mathcal{P}_1 le plan passant par le point $B(2; 1; 4)$ et de vecteur normal $\vec{m} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix}$.

• Une équation de \mathcal{P}_1 est de la forme: $4x - 3y + z + d = 0$

• De plus $B(2; 1; 4)$ appartient à \mathcal{P}_1 donc:

$$4 \times 2 - 3 \times 1 + 4 + d = 0$$

$$\Rightarrow 9 + d = 0$$

$$\Leftrightarrow d = -9$$

Une équation de \mathcal{T}_1 est donc :

$$4x - 3y + z - 9 = 0$$

4) \mathcal{T}_2 orthogonal à (BC)

donc \overrightarrow{BC} normal à \mathcal{T}_2

$$B(2; 1; 4) \quad C(3; -2; 0)$$

$$\text{donc } \overrightarrow{BC} \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ -4 \end{pmatrix}$$

Une équation de \mathcal{T}_2 est donc

de la forme : $1x - 3y - 4z + d = 0$

De plus $A(3; -1; 4)$ appartient à

\mathcal{T}_2 donc :

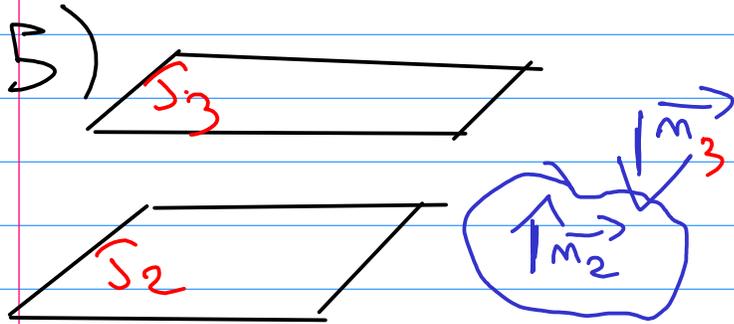
$$3 + 3 - 16 + d = 0$$

$$\Leftrightarrow -10 + d = 0$$

$$\Leftrightarrow d = 10$$

Une équation de \mathcal{T}_2 est donc:

$$x - 3y - 4z + 10 = 0$$



\mathcal{T}_3 et \mathcal{T}_2 sont parallèles donc
 $\vec{m}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \\ -4 \end{pmatrix}$ normal à \mathcal{T}_2 est aussi
normal à \mathcal{T}_3 .

• Une équation de \mathcal{T}_3 est donc
de la forme:

$$x - 3y - 4z + d = 0$$

• De plus $C(3; -2; 0)$ appartient
à \mathcal{T}_3 donc:

$$3 - 3 \times (-2) - 4 \times 0 + d = 0$$

$$\Leftrightarrow 3 + 6 + d = 0$$

$$\Leftrightarrow d = -9$$

Une équation de \mathcal{T}_3 est donc :

$$3x - 3y - 4z - 9 = 0$$

(ABC).

6) b) Soit $\vec{n} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ un vecteur normal au plan (ABC).

\vec{n} normal au plan (ABC)ssi $\begin{cases} \vec{n} \cdot \vec{AB} = 0 \\ \text{et} \\ \vec{n} \cdot \vec{AC} = 0 \end{cases}$

$$\begin{cases} \vec{n} \cdot \vec{AB} = 0 \\ \text{et} \\ \vec{n} \cdot \vec{AC} = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -a + 2b = 0 \\ -b - 4c = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} a = 2b \\ c = -\frac{1}{4}b \end{cases}$$

On en déduit que :

$$\vec{n} = \begin{pmatrix} 2b \\ b \\ -\frac{1}{4}b \end{pmatrix} \text{ avec } b \text{ réel non nul}$$

$$\text{Pour } b = 4 \quad \vec{n}_1 = \begin{pmatrix} 8 \\ 4 \\ -1 \end{pmatrix} \text{ est normal}$$

au plan (ABC)

Une équation de (ABC) est donc de la forme :

$$8x + 6ny - z + d = 0$$

De plus $(3; -2; 0)$ appartient au plan (ABC), donc:

$$8 \times 3 + 4 \times (-2) - 0 + d = 0$$

$$\Leftrightarrow 16 + d = 0$$

$$\Leftrightarrow d = -16$$

Une équation du plan (ABC) est donc de la forme:

$$8x + 4y - z - 16 = 0$$

(.)c) Soit $ax + by + cz + d = 0$ une équation de (ABC):

$$\Leftrightarrow \begin{cases} A \in (ABC) \\ B \in (ABC) \\ C \in (ABC) \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 3a - b + 4c + d = 0 \\ 2a + b + 4c + d = 0 \\ 3a - 2b + d = 0 \end{cases}$$

On a un système de trois équations à 4 inconnues a, b, c, d .

On choisit d'exprimer trois inconnues par exemple a, b et c en fonction d'une quatrième d .



Capacité 12 Déterminer l'intersection d'une droite et d'un plan

Dans un repère orthonormé $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ de l'espace, on considère la droite \mathcal{D} de représentation paramétrique :

$$\begin{cases} x = -7+t \\ y = 4+2t, t \in \mathbb{R} \\ z = -5-t \end{cases}$$

et le plan \mathcal{P} d'équation $-2x - 3y + z - 6 = 0$.

- Déterminer si la droite \mathcal{D} et le plan \mathcal{P} sont sécants.
- Si \mathcal{D} et \mathcal{P} sont sécants, calculer les coordonnées de leur point d'intersection.

1) \mathcal{D} de vecteur directeur $\vec{u} > (1; 2; -1)$
 \mathcal{P} de vecteur normal $\vec{n} > (-2; -3; 1)$

$\vec{n} > \cdot \vec{u} > = -2 + (-6) + (-1) = -9 \neq 0$
 donc $\vec{n} >$ et $\vec{u} >$ ne sont pas orthogonaux
 donc \mathcal{D} est sécante avec le plan \mathcal{P}

2) Pour déterminer le point d'intersection de la droite \mathcal{D} et du plan \mathcal{P} , on résout le système :

$$\begin{cases} x = -7+t \\ y = 4+2t \\ z = -5-t \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = -7+t \\ y = 4+2t \\ z = -5-t \\ -2x - 3y + z - 6 = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x = -7+t \\ y = 4+2t \\ z = -5-t \\ -9 - 9t = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = -7+t \\ y = 4+2t \\ z = -5-t \\ t = \frac{-9}{-9} = -1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = -8 \\ y = 2 \\ z = -4 \\ t = -1 \end{cases}$$

La droite \mathcal{D} et le plan \mathcal{P} sont sécants au point de coordonnées $(-8; 2; -4)$.

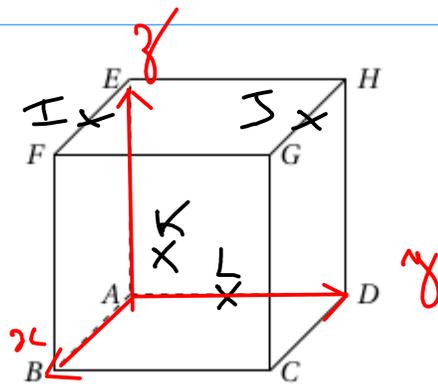


Capacité 13 Calculer la distance d'un point à un plan par projection orthogonale

On considère un cube $ABCE$ de côté 1 (voir figure de la capacité 1).

On note L, I et J les milieux respectifs des segments $[AD], [EF]$ et $[HG]$ et K le centre du carré $BCGF$.

1. Justifier que $(A, \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AD}, \overrightarrow{AE})$ est un repère orthonormé de l'espace. On exprime désormais toutes les coordonnées dans ce repère.
2.
 - a. Déterminer les coordonnées des vecteurs $\overrightarrow{LK}, \overrightarrow{BI}$ et \overrightarrow{BS}
 - b. En déduire que la droite (LK) est orthogonale au plan (IJB) .
 - c. Déterminer une représentation paramétrique de la droite (LK) .
 - d. Déterminer une équation du plan (IJB) .
 - e. En résolvant un système d'équations linéaires, déterminer les coordonnées du point R projeté orthogonal du point L sur le plan (IJB) .
 - f. En déduire la distance du point L au plan (IJB) .
3. Calculer le volume de la pyramide $LIJCB$.



1) $ABCE$ est un cube donc $\begin{cases} \overrightarrow{AB} \perp \overrightarrow{AD} \\ \overrightarrow{AB} \perp \overrightarrow{AE} \\ \overrightarrow{AD} \perp \overrightarrow{AE} \end{cases}$
 et $AB = AD = AE = 1$, donc $(A, \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AD}, \overrightarrow{AE})$
 est un repère orthonormé de l'espace.

2) a) $L(0; 0,5; 0)$ $K(1; 0,5; 0,5)$

donc $\overrightarrow{LK}(1; 0; 0,5)$

$B(1; 0; 0)$ et $I(0,5; 0; 1)$ donc $\overrightarrow{BI}(-0,5; 0; 1)$

$$\vec{B}_J \begin{pmatrix} -0,5; 1; 1 \end{pmatrix}$$

$$b) \vec{LK} \cdot \vec{B}_J = 1 \times (-0,5) + 0 \times 1 + 0,5 \times 1 = 0$$

$$\text{et } \vec{LK} \cdot \vec{B}_I = 1 \times (-0,5) + 0 \times 0 + 0,5 \times 1 = 0$$

\vec{LK} est orthogonal à deux vecteurs non colinéaires du plan (IJB) donc (LK) est orthogonale au plan (IJB) .

c) Représentation paramétrique de la droite (LK)

$$(LK) \begin{cases} x = 0 + t \\ y = 0,5 + 0 \times t \\ z = 0 + 0,5t \end{cases} \text{ avec } t \in \mathbb{R}$$

d) Le plan (IJB) a pour vecteur normal

$\vec{LK} \begin{pmatrix} 1; 0; 0,5 \end{pmatrix}$ donc a une équation de la forme : $x + 0y + 0,5z + d = 0$

$$\Leftrightarrow x + 0,5z + d = 0$$

Comme $B(1; 0; 0)$ qui appartient au plan (IJB) ,
donc : $1 + 0,5 \times 0 + d = 0 \Leftrightarrow d = -1$

e) R est le projeté orthogonal du point L sur le plan (ISB).

Puisque (LK) est orthogonale au plan (ISB) on en déduit que le point R est le point d'intersection de la droite (LK) et du plan (ISB).
On résout le système ci-dessous pour déterminer les coordonnées du point R:

$$\begin{cases} x = t \\ y = 0,5 \\ z = 95t \\ x + 95z - 1 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = t \\ y = 95 \\ z = 95t \\ t + 0,25t - 1 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = \frac{4}{5} \\ y = \frac{1}{2} \\ z = \frac{2}{5} \end{cases}$$

On en déduit que $R\left(\frac{4}{5}, \frac{1}{2}, \frac{2}{5}\right)$.

f) La distance du point L au plan (ISB) est, par propriété de projeté orthogonal, la distance LR:

$$L(0; 0,5; 0) \quad \text{et} \quad R\left(\frac{4}{5}; 0,5; \frac{2}{5}\right)$$

$$\text{donc } LR^2 = \left(\frac{4}{5}\right)^2 + \left(\frac{2}{5}\right)^2 = \frac{20}{25} = \frac{4}{5}$$

$$\text{donc } LR = \sqrt{\frac{4}{5}} = \frac{2}{\sqrt{5}} = \frac{2\sqrt{5}}{5}$$

3) Le volume de la pyramide L-ISCB est égal au produit: $\frac{1}{3} \times \text{hauteur} \times \text{Aire base}$
ISCB

Or $\vec{IS} (0; 1; 0)$ et $\vec{BC} (0; 1; 0)$
donc $\vec{IS} = \vec{BC}$
donc $ISCB$ parallélogramme.

De plus $\vec{BI} (-0,5; 0; 1)$

$$\text{donc } \vec{BI} \cdot \vec{IS} = 0$$

donc $ISCB$ est un rectangle

L'aire de $ISCB$ est donc égale à :

$$BC \times BI = 1 \times \sqrt{(0,5)^2 + 1^2} = 1 \times \frac{\sqrt{5}}{2}$$

Finalement le volume de la pyramide
 $LISCB$ est égal à :

$$\frac{1}{3} \times \frac{\sqrt{5}}{2} \times \frac{2\sqrt{5}}{5} = \frac{\sqrt{5}}{15}$$

Capacité 8 Déterminer la distance d'un point à un plan par projection orthogonale

Voir capacité 8 p. 95 du manuel Indice et exercice 91 p.107.

91 Capacité 8, p. 95

On considère les points $A(8 ; -1 ; 3)$, $B(19 ; 10 ; 4)$ et le vecteur $\vec{n}(2 ; 2 ; 1)$. On note \mathcal{P} le plan passant par A et de vecteur normal \vec{n} .

1. Démontrer que le point $H(9 ; 0 ; -1)$ appartient à \mathcal{P} .
2. a. Démontrer que H est le projeté orthogonal de B sur \mathcal{P} .
b. En déduire la distance du point B au plan \mathcal{P} .
3. Soit $C(9 ; 6 ; 7)$.
a. Justifier que C est le projeté orthogonal de H sur la droite (BC).
b. Calculer la distance du point H à la droite (BC).

$$1) \overrightarrow{AH} = \begin{pmatrix} 9-8 \\ 0-(-1) \\ -1-3 \end{pmatrix} = \overrightarrow{AH} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -4 \end{pmatrix}$$

\mathcal{P} plan passant par A et de vecteur normal $\vec{m}(2 ; 2 ; 1)$

$$\overrightarrow{AH} \cdot \vec{m} = 1 \times 2 + 1 \times 2 + 1 \times (-4) = 0$$

D'après une propriété du cours, le plan \mathcal{P} passant par A et de vecteur normal \vec{m} , est l'ensemble des points M de l'espace tels que $\overrightarrow{AM} \cdot \vec{m} = 0$
 $\overrightarrow{AH} \cdot \vec{m} = 0$ donc $H \in \mathcal{P}$

$$2) a) \overrightarrow{BH} = \begin{pmatrix} -10 \\ -10 \\ -5 \end{pmatrix} \text{, donc } \overrightarrow{BH} = -5\overrightarrow{m}$$

\overrightarrow{BH} est donc orthogonal à \mathcal{J}
 de plus H appartient à \mathcal{J} d'après 1)
 donc par définition, H est le projeté orthogonal
 de B sur \mathcal{J} .

b) D'après une propriété du cours, si H est
 le projeté orthogonal de B sur \mathcal{J} alors la distance
 de B au plan \mathcal{J} est BH :

$$BH = \sqrt{(9-19)^2 + (0-10)^2 + (-1-4)^2}$$

$$BH = \sqrt{(-10)^2 + (-10)^2 + (-5)^2} = \sqrt{225}$$

$$BH = \sqrt{5 \times 45} = 15$$

3) Soit $C(9; 6; 7)$

$$a) \overrightarrow{CH} = \begin{pmatrix} 0 \\ -6 \\ -8 \end{pmatrix} \quad \overrightarrow{BC} = \begin{pmatrix} -10 \\ -4 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$\overrightarrow{CH} \cdot \overrightarrow{BC} = 0 \times (-10) + (-6) \times (-4) + (-8) \times 3 = 0$$

D'une part C appartient à (BC)
 D'autre part (CH) est orthogonale à (BC)
 donc par définition H est le projeté
 orthogonal de H sur (BC) .

b) Par propriété du projeté orthogonal, le

distance du point H à la droite (BC)
est- CH.

$$\overrightarrow{CH} = \begin{pmatrix} 0 \\ -6 \\ -8 \end{pmatrix} \quad \text{donc } CH^2 = (-6)^2 + (-8)^2 = 100$$

donc CH = 10.