

Orthogonalité dans l'espace

I Notion d'orthogonalité dans l'espace

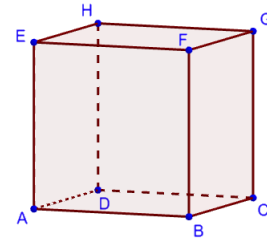
Définitions :

- Deux droites sont orthogonales lorsque leurs parallèles passant par un même point sont perpendiculaires.
- Deux vecteurs non nuls sont orthogonaux lorsque les droites dirigées par ces vecteurs sont orthogonales.
- Une droite est orthogonale à un plan lorsqu'elle est orthogonale à toutes les droites de ce plan.

Remarque : Deux droites orthogonales ne sont pas forcément perpendiculaires.

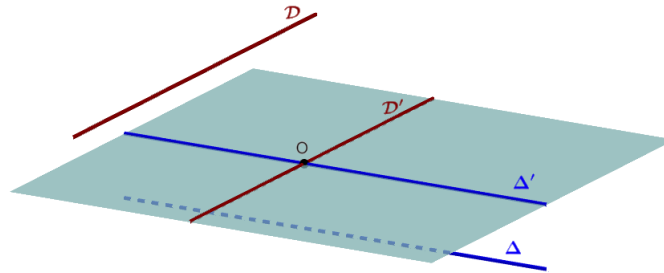
Exercice 1 : $ABCDEFGH$ est un cube.

- 1) Citer deux droites perpendiculaires.
- 2) Citer deux droites orthogonales non perpendiculaires.
- 3) Citer deux vecteurs orthogonaux.
- 4) Citer une droite et un plan orthogonaux.



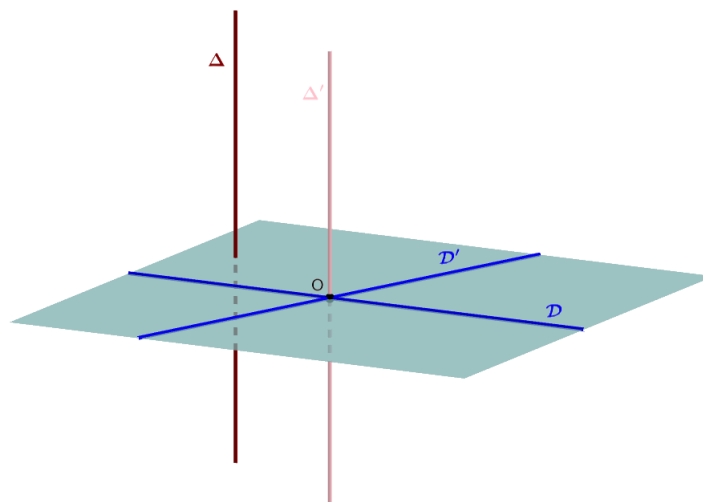
Propriété : Deux droites sont orthogonales si, et seulement si, leurs vecteurs directeurs sont orthogonaux.

Démonstration 1



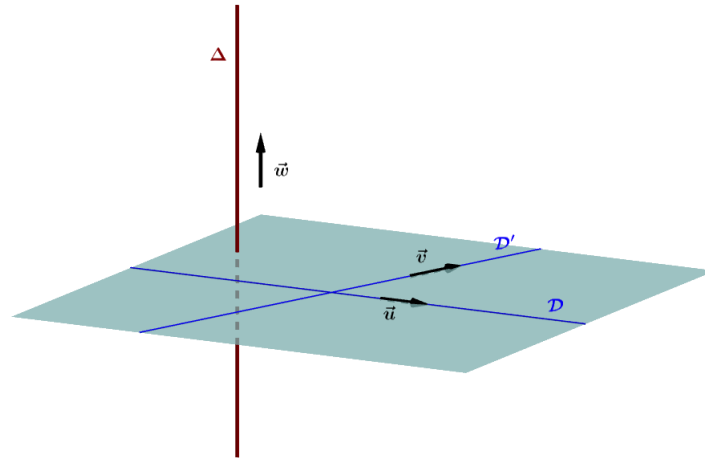
Propriété : Une droite est orthogonale à un plan si, et seulement si, elle est orthogonale à deux droites sécantes de ce plan.

Admis



Propriété : Une droite est orthogonale à un plan si, et seulement si, un vecteur directeur de la droite est orthogonal à une base de ce plan.

Démonstration 2



Définition : Soit Δ une droite orthogonale à un plan P.

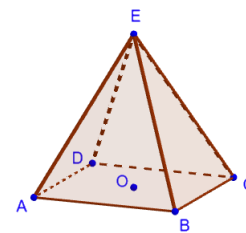
Tout vecteur directeur de Δ est un **vecteur normal** au plan P.

Exercice 2 : ABCDE est une pyramide à base carrée.

Les faces latérales sont des triangles isocèles en E.

On note O le centre de la base ABCD.

Montrer que la droite (OE) est orthogonale au plan (ABC).



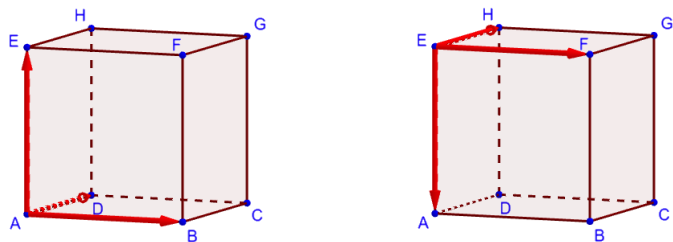
II Repère orthonormé de l'espace

Soit $(O ; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ un repère de l'espace et les points I, J et K tels que $\vec{i} = \overrightarrow{OI}$, $\vec{j} = \overrightarrow{OJ}$ et $\vec{k} = \overrightarrow{OK}$.

Définition : Si les droites (OI), (OJ) et (OK) sont deux à deux perpendiculaires et si $OI = OJ = OK$ alors le repère $(O ; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ est dit **orthonormé**.

Exemple : ABCDEFGH est un cube.

$(A ; \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AD}, \overrightarrow{AE})$ et $(E ; \overrightarrow{EF}, \overrightarrow{EH}, \overrightarrow{EA})$ sont deux repères orthonormés de l'espace.

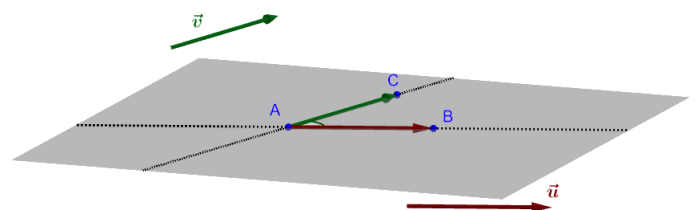


III Produit scalaire dans l'espace

Définition : Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs de l'espace et les points A, B et C tels que $\vec{u} = \overrightarrow{AB}$ et $\vec{v} = \overrightarrow{AC}$.

Le **produit scalaire** de \vec{u} et de \vec{v} est le produit scalaire dans le plan (ABC) des vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{AC} .

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{AC}$$



On retrouve alors toutes les propriétés obtenues dans le plan.

Propriété : Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs de l'espace et les points A, B et C tels que $\vec{u} = \overrightarrow{AB}$ et $\vec{v} = \overrightarrow{AC}$.

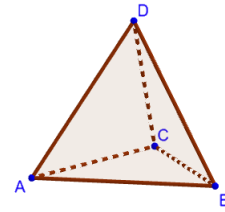
- Si $\vec{u} = \overrightarrow{AB} = \vec{0}$ ou $\vec{v} = \overrightarrow{AC} = \vec{0}$ alors $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$;
- Sinon $\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \times \|\vec{v}\| \times \cos(\vec{u}; \vec{v}) = AB \times AC \times \cos(\overrightarrow{AB}; \overrightarrow{AC})$.

Exemple : $ABCD$ est un tétraèdre régulier d'arête 4 cm.

$$\overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{AC} = AB \times AC \times \cos(\overrightarrow{AB}; \overrightarrow{AC})$$

$$\overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{AC} = 4 \times 4 \times \cos\left(\frac{\pi}{3}\right)$$

$$\overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{AC} = 4 \times 4 \times \frac{1}{2} = 8$$



Propriété : Soient \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs non nuls et trois points A, B et C tels que $\vec{u} = \overrightarrow{AB}$ et $\vec{v} = \overrightarrow{AC}$.

Soit H le projeté orthogonal de C sur (AB) , alors :

- $\vec{u} \cdot \vec{v} = AB \times AH$ si $H \in [AB]$;
- $\vec{u} \cdot \vec{v} = -AB \times AH$ sinon.

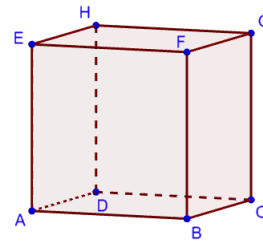
Exercice 3 : $ABCDEFGH$ est un cube.

Calculer les produits scalaires suivants :

1) $\overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{DG}$

2) $\overrightarrow{HG} \cdot \overrightarrow{FC}$

3) $\overrightarrow{DF} \cdot \overrightarrow{EF}$



Propriétés : Pour tous vecteurs $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ et tout réel k ,

- $\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{v} \cdot \vec{u}$;
- $\vec{u} \cdot (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{u} \cdot \vec{w}$;
- $\vec{u} \cdot k\vec{v} = k\vec{u} \cdot \vec{v} = k(\vec{u} \cdot \vec{v})$;

• **Identités remarquables :**
$$\begin{cases} (\vec{u} + \vec{v})^2 = \vec{u}^2 + 2\vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{v}^2 \\ (\vec{u} - \vec{v})^2 = \vec{u}^2 - 2\vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{v}^2 \\ (\vec{u} + \vec{v}) \cdot (\vec{u} - \vec{v}) = \vec{u}^2 - \vec{v}^2 \end{cases}$$

• **Identités de polarisation :**
$$\begin{cases} \vec{u} \cdot \vec{v} = \frac{1}{2} (\|\vec{u} + \vec{v}\|^2 - \|\vec{u}\|^2 - \|\vec{v}\|^2) \\ \vec{u} \cdot \vec{v} = \frac{1}{2} (\|\vec{u}\|^2 + \|\vec{v}\|^2 - \|\vec{u} - \vec{v}\|^2) \\ \vec{u} \cdot \vec{v} = \frac{1}{4} (\|\vec{u} + \vec{v}\|^2 - \|\vec{u} - \vec{v}\|^2) \end{cases}$$

Exercice 4 : Soit \vec{u} et \vec{v} deux vecteurs de l'espace tels que $\|\vec{u}\| = 3$, $\|\vec{v}\| = 5$ et $\|\vec{u} - \vec{v}\| = \sqrt{22}$.

Calculer la mesure principale de l'angle $(\vec{u}; \vec{v})$.

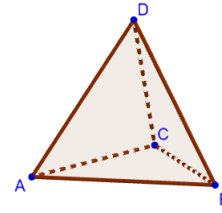
Propriété : Deux vecteurs \vec{u} et \vec{v} sont orthogonaux si, et seulement si, $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$

Démonstration 3

Exercice 5 : $ABCD$ est un tétraèdre régulier.

Calculer $\overrightarrow{BA} \cdot \overrightarrow{BC}$ et $\overrightarrow{AB} \cdot \overrightarrow{BD}$.

En déduire que les droites (AB) et (CD) sont orthogonales.

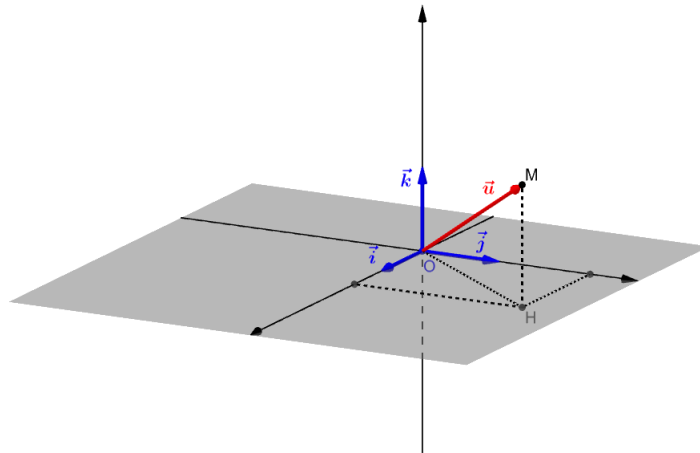


IV Expression analytique du produit scalaire

Propriété : Dans un repère orthonormé $(O ; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ de l'espace,

soit $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ et $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$ alors $\|\vec{u}\| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$ et $\vec{u} \cdot \vec{v} = xx' + yy' + zz'$.

Démonstration 4



Corollaire : Dans un repère orthonormé $(O ; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ de l'espace,

soit $A(x_A ; y_A ; z_A)$ et $B(x_B ; y_B ; z_B)$ alors $AB = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2 + (z_B - z_A)^2}$.

Exercice 6 : Retrouver analytiquement la longueur de la diagonale d'un cube.

Exercice 7 : Dans un repère orthonormé de l'espace, soit $A(1 ; 5 ; -3)$, $B(3 ; 9 ; 3)$ et $C(9 ; 7 ; -7)$.

Démontrer que le triangle ABC est rectangle en A puis déterminer la mesure de l'angle \widehat{ABC} .

V Équation cartésienne d'une sphère

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

Propriété : La sphère de centre $\Omega(a ; b ; c)$ et de rayon R a pour équation cartésienne :

$$(x - a)^2 + (y - b)^2 + (z - c)^2 = R^2$$

Démonstration 5

Exemple : La sphère de centre $\Omega(2 ; -3 ; 4)$ et de rayon 5 a pour équation $(x - 2)^2 + (y + 3)^2 + (z - 4)^2 = 25$

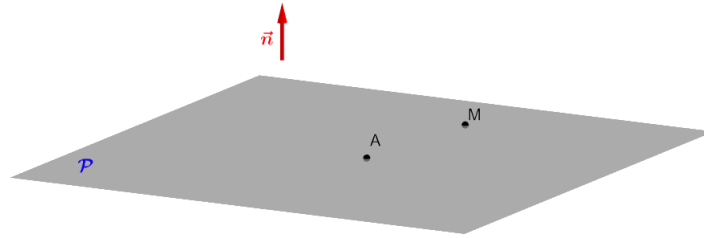
VI Équation cartésienne d'un plan

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

Propriété : Soit un vecteur non nul $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ et un point $A(x_A; y_A; z_A)$.

Le plan \mathcal{P} passant par A dont un vecteur normal est \vec{n} a pour équation cartésienne $ax + by + cz + d = 0$ où $d = -(ax_A + by_A + cz_A)$.

Démonstration 6



Exercice 8 :

- Déterminer un vecteur normal au plan \mathcal{P} d'équation cartésienne $2x - 3y + 4z + 1 = 0$.
- Déterminer une équation cartésienne du plan \mathcal{Q} contenant le point $A(-1; 2; 1)$ et de vecteur normal $\vec{n} \begin{pmatrix} 3 \\ -3 \\ 1 \end{pmatrix}$.

VII Projection orthogonale

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

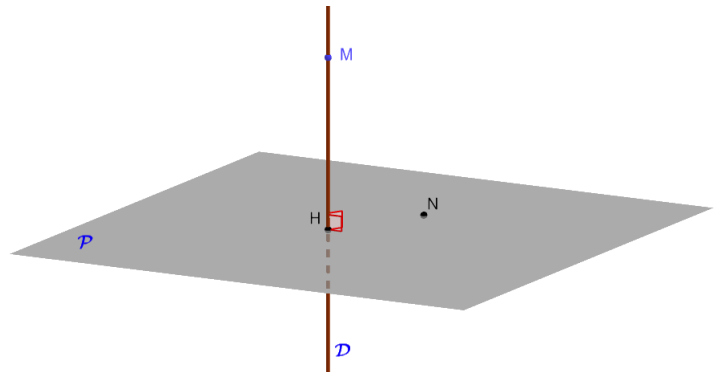
Définitions :

- Le projeté orthogonal d'un point M sur un plan \mathcal{P} est l'intersection de la droite orthogonale à \mathcal{P} passant par M avec le plan \mathcal{P} .
- Le projeté orthogonal d'un point N sur une droite \mathcal{D} est l'intersection du plan orthogonal à \mathcal{D} passant par N avec la droite \mathcal{D} .

Exemple : Sur la figure ci-contre,

H est le projeté orthogonal du point M sur le plan \mathcal{P} .

H est le projeté orthogonal du point N sur la droite \mathcal{D} .



Exercice 9 : Le plan \mathcal{P} a pour équation cartésienne $3x + y - z - 2 = 0$.

Déterminer les coordonnées du projeté orthogonal de $A(5; 1; 3)$ sur \mathcal{P} .

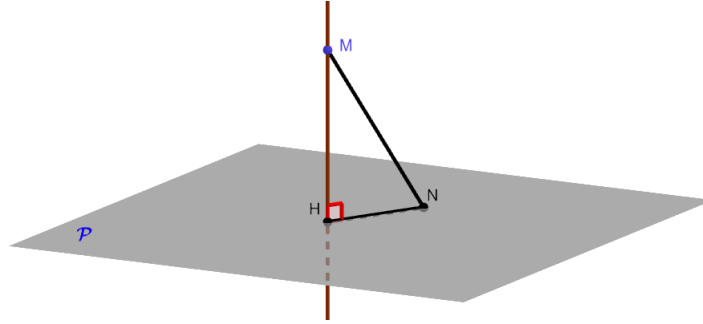
VIII Distance à un plan ou à une droite

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

Définition : La distance d'un point M à un plan \mathcal{P} est la plus petite des longueurs MN où $N \in \mathcal{P}$.

Propriété : La distance d'un point M à un plan \mathcal{P} est la distance MH où H est le projeté orthogonal de M sur \mathcal{P} .

Démonstration 7



Propriété : Avec $\mathcal{P} : ax + by + cz + d = 0$, $M(x_M; y_M; z_M)$, quel que soit $N(x_N; y_N; z_N) \in \mathcal{P}$.

La distance du point M au plan \mathcal{P} est

$$d(M, \mathcal{P}) = \frac{|\overrightarrow{NM} \cdot \vec{n}|}{\|\vec{n}\|} = \frac{|ax_M + by_M + cz_M + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

où \vec{n} est un vecteur normal à \mathcal{P} .

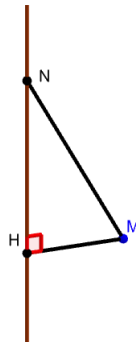
Démonstration 8

Exercice 10 : Vérifier la formule dans les conditions de l'exercice 9.

Définition : La distance d'un point M à une droite \mathcal{D} est la plus petite des longueurs MN où $N \in \mathcal{D}$.

Propriété : La distance d'un point M à une droite \mathcal{D} est la distance MH où H est le projeté orthogonal de M sur \mathcal{D} .

Démonstration 9



Exercice 11 : La droite \mathcal{D} a pour représentation paramétrique

$$\begin{cases} x = 2t + 1 \\ y = -t \\ z = t - 1 \end{cases}, \quad t \in \mathbb{R}.$$

Calculer la distance du point $A(2; -1; 2)$ à la droite \mathcal{D} .