

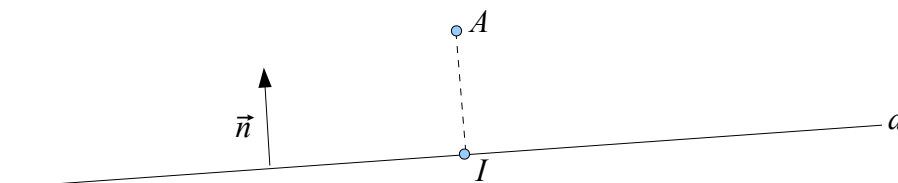
**Théorème « Distance point-droite» (dans le plan)**

Si  $d$  est une droite du plan d'équation (cartésienne)  $ax+by+c=0$ ,  $A(x_0; y_0)$  un point quelconque et  $\delta$  la distance entre  $A$  et  $d$ , alors on a:  $\delta = \frac{|ax_0+by_0+c|}{\sqrt{a^2+b^2}}$

**Démonstration**

Soit  $\vec{n} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$  un vecteur normal à  $d$  et  $I(i_1; i_2)$  le projeté orthogonal de  $A$  sur  $d$ .

Représenter la situation:



On a:  $\vec{AI} = \lambda \vec{n}$  pour un certain  $\lambda$  inconnu appartenant à  $\mathbb{R}$ , car [ARG1: les deux vecteurs sont orthogonaux à  $d$ , donc colinéaires]

Nous allons déterminer la valeur de  $\lambda$  :

$$\begin{aligned} \vec{AI} = \lambda \vec{n} &\Leftrightarrow \begin{pmatrix} i_1 - x_0 \\ i_2 - y_0 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}, \text{ car [ARG 2: substitution et vect. entre 2 pts]} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} i_1 - x_0 = \lambda \cdot a \\ i_2 - y_0 = \lambda \cdot b \end{cases}, \text{ car [ARG 3: mult. vect par un nbre et égalité des vecteurs]} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} i_1 = x_0 + \lambda \cdot a \\ i_2 = y_0 + \lambda \cdot b \end{cases}, \text{ car [ARG 4: -x0 et -y0]} \end{aligned}$$

Les coordonnées  $(i_1; i_2)$  de  $I$  vérifient l'équation de  $d$ , car [ARG5:  $I$  appartient à  $d$ ]

donc:

$$\begin{aligned} a i_1 + b i_2 + c = 0 &\Leftrightarrow a(x_0 + \lambda \cdot a) + b(y_0 + \lambda \cdot b) + c = 0, \text{ car [ARG 6: substitution]} \\ &\Leftrightarrow a x_0 + b y_0 + c + \lambda (a^2 + b^2) = 0, \text{ car [ARG 7: calculs ...]} \\ &\Leftrightarrow \lambda = -\frac{a x_0 + b y_0 + c}{a^2 + b^2}, \text{ car [ARG 8: division par } a^2 + b^2 \text{ (non nul)]} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \vec{AI} &= \lambda \vec{n}, \text{ car [ARG 9: voir début de la démo]} \\ &= -\frac{a x_0 + b y_0 + c}{a^2 + b^2} \vec{n}, \text{ car [ARG 10: substitution]} \end{aligned}$$

d'où:

$$= -\frac{a x_0 + b y_0 + c}{a^2 + b^2} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}, \text{ car [ARG 11: substitution]}$$

Mais la distance  $\delta$  entre  $A$  et  $I$  est égale à la longueur du vecteur  $\vec{AI}$ ,

car [ARG12: déf. de la distance pt/droite]

On en déduit que:

$$\begin{aligned}
 \delta &= \left\| -\frac{ax_0+by_0+c}{a^2+b^2} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \right\|, \text{ car [ARG 13: déf. de la distance et de la norme]} \\
 &= \left| -\frac{ax_0+by_0+c}{a^2+b^2} \right| \cdot \left\| \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \right\|, \text{ car [ARG 14: propriété de la norme (illustrer numériquement)]} \\
 &= \left| \frac{ax_0+by_0+c}{a^2+b^2} \right| \cdot \sqrt{a^2+b^2}, \text{ car [ARG 15: calcul de la norme]} \\
 &= \frac{|ax_0+by_0+c|}{a^2+b^2} \cdot \sqrt{a^2+b^2}, \text{ car [ARG 16: propriété de la val. absolue (illustrer numériquement)]} \\
 &= \frac{|ax_0+by_0+c|}{\sqrt{a^2+b^2}}, \text{ car [ARG 15: simplification par } \sqrt{a^2+b^2} \text{ (non nul)]}
 \end{aligned}$$