

Chapitre

Vecteurs de l'espace

4.1 Opérations sur les vecteurs

4.1.1 Produit scalaire

π Théorème 1.1 : Définition du produit scalaire

$$\begin{aligned}\vec{A} \cdot \vec{B} &= x_1x_2 + y_1y_2 + z_1z_2 \\ &= \|\vec{A}\| \times \|\vec{B}\| \times \cos(\widehat{\vec{A}, \vec{B}})\end{aligned}$$

4.1.2 Produit vectoriel

π Théorème 1.2 : Définition

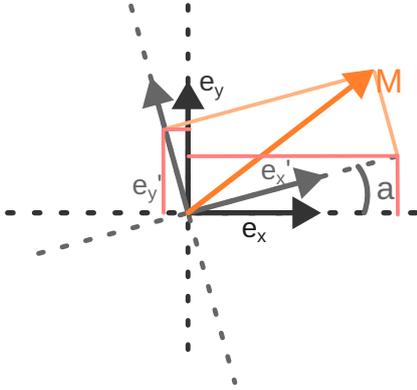
Le produit vaut $\vec{u} \wedge \vec{v} = \begin{pmatrix} u_y v_z - u_z v_y \\ u_z v_x - u_x v_z \\ u_x v_y - u_y v_x \end{pmatrix}$

π Théorème 1.3 : Norme

La norme de $\vec{u} \wedge \vec{v}$ vaut $\|\vec{u}\| \times \|\vec{v}\| \times |\sin(\widehat{\vec{u}, \vec{v}})|$. Cependant, on peut aussi la calculer avec la méthode classique en connaissant les composantes $(\sqrt{x^2 + y^2 + z^2})$.

4.2 Rotation d'une base orthonormée

On considère le schéma suivant :



Alors, on peut exprimer les vecteurs \vec{e}_x et \vec{e}_y dans la base \vec{e}'_x et \vec{e}'_y :

$$\vec{e}_x = \cos(\alpha)\vec{e}'_x - \sin(\alpha)\vec{e}'_y \quad \vec{e}_y = \sin(\alpha)\vec{e}'_x + \cos(\alpha)\vec{e}'_y$$

De la même façon, on peut exprimer les vecteurs \vec{e}'_x et \vec{e}'_y dans la base \vec{e}_x et \vec{e}_y :

$$\vec{e}'_x = \cos(\alpha)\vec{e}_x + \sin(\alpha)\vec{e}_y \quad \vec{e}'_y = -\sin(\alpha)\vec{e}_x + \cos(\alpha)\vec{e}_y$$

On veut maintenant exprimer les composantes de M dans le repère R' en fonction des composantes de M dans R en projetant x' et y' dans le repère R (projections rouges) :

$$x' = \cos(\alpha)x + \sin(\alpha)y \quad y' = -\sin(\alpha)x + \cos(\alpha)y$$

4.3 Méthode

4.3.1 Déterminer un vecteur directeur de même direction qu'un autre vecteur

On veut déterminer le vecteur unitaire \vec{u} , de même direction que \vec{AB} . Pour trouver \vec{u} , il faut diviser les composante de \vec{AB} par $\|\vec{AB}\|$:

$$\vec{u} = \frac{\vec{AB}}{\|\vec{AB}\|}$$

4.3.2 Utiliser le projeté orthogonal avec le produit scalaire

Soit \vec{AH} , le projeté orthogonal de \vec{AC} sur \vec{AB} .

Alors :

$$\begin{aligned} \vec{AB} \cdot \vec{AC} &= \|\vec{AB}\| \times \|\vec{AC}\| \cos(\alpha) \\ &= \frac{\cos(\alpha)}{\cos(\alpha)} \|\vec{AB}\| \|\vec{AC}\| \cos(\alpha) \\ &= \frac{\|\vec{AH}\|}{\cos(\alpha)} \|\vec{AB}\| \cos(\alpha) \\ &= \|\vec{AH}\| \times \|\vec{AB}\| \end{aligned}$$

4.3.3 Exprimer 2 vecteurs de même direction l'un en fonction de l'autre

Soit \vec{AC} et \vec{AB} deux vecteurs. On cherche x dans $\vec{AC} = x\vec{AB}$ Donc $x = \frac{\|\vec{AC}\|}{\|\vec{AB}\|}$.

4.3.4 Déterminer la valeur de l'angle entre 2 vecteurs avec le produit vectoriel

En connaissant les coordonnées des 2 vecteurs u et v , on peut trouver leur produit vectoriel, ici noté \vec{w} .

On peut calculer la norme avec la formule $\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$

Le sinus de l'angle recherché vaut alors :

$$\frac{\|\vec{w}\|}{\|\vec{u}\| \times \|\vec{v}\|}$$

En faisant le rapport, on trouve le sinus de l'angle, puis en appliquant \sin^{-1} au rapport, l'angle, noté α . Cependant, la valeur de α peut aussi être : $\pi - \alpha$, $-\alpha$, $\alpha - \pi$.

4.4 Formules trigonométriques

4.4.1 Équivalences

- $\cos(-a) = \cos(a)$
- $\cos(\pi - a) = -\cos(a)$
- $\cos\left(\frac{\pi}{2} - a\right) = \sin(a)$
- $\sin(-a) = -\sin(a)$
- $\sin(\pi - a) = \sin(a)$
- $\sin\left(\frac{\pi}{2} - a\right) = \cos(a)$

4.4.2 Sommes

- $\cos(a + b) = \cos(a)\cos(b) - \sin(a)\sin(b)$
- $\cos(a - b) = \cos(a)\cos(b) + \sin(a)\sin(b)$
- $\cos(2a) = \cos^2(a) - \sin^2(a) = 2\cos^2(a) - 1 = 1 - 2\sin^2(a)$
- $\sin(a + b) = \sin(a)\cos(b) + \cos(a)\sin(b)$
- $\sin(a - b) = \sin(a)\cos(b) - \cos(a)\sin(b)$
- $\sin(2a) = 2\sin(a)\cos(a)$

4.4.3 Linéarisation

- $\cos(a)\cos(b) = \frac{1}{2}(\cos(a + b) + \cos(a - b))$
- $\sin(a)\sin(b) = \frac{1}{2}(\cos(a - b) - \cos(a + b))$
- $\sin(a)\cos(b) = \frac{1}{2}(\sin(a + b) + \sin(a - b))$