

Produit scalaire en dimension 3

■ Liens hypertextes

Produit vectoriel et déterminant:

<http://www.deleze.name/marcel/sec2/cours/Geom3D/ProduitVectoriel-Determinant.pdf>

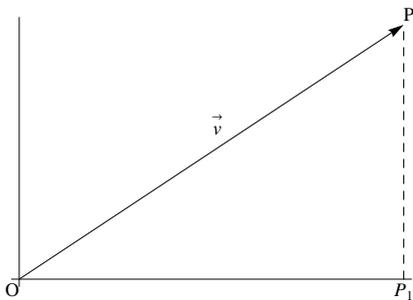
Supports de cours de mathématiques, niveau secondaire II (page mère):

<http://www.deleze.name/marcel/sec2/cours/index.html>

Norme d'un vecteur en dim. 2 (révision)

Par rapport à une base orthonormée, considérons le vecteur

$$\overrightarrow{OP} = \vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$$



Le triangle OP_1P étant rectangle en $P_1(v_1; 0)$, d'après le théorème de Pythagore, on a

$$\|\vec{v}\|^2 = \|\overrightarrow{OP}\|^2 = \|\overrightarrow{OP_1}\|^2 + \|\overrightarrow{P_1P}\|^2 = v_1^2 + v_2^2$$

$$\boxed{\|\vec{v}\| = \sqrt{v_1^2 + v_2^2}}$$

Par exemple, calculons la norme de la différence de deux vecteurs $\vec{u} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$:

$$\|\vec{u} - \vec{v}\| = \left\| \begin{pmatrix} u_1 - v_1 \\ u_2 - v_2 \end{pmatrix} \right\| = \sqrt{(u_1 - v_1)^2 + (u_2 - v_2)^2} = \sqrt{u_1^2 - 2u_1v_1 + v_1^2 + u_2^2 - 2u_2v_2 + v_2^2}$$

Cette expression ne doit pas être confondue avec la différence des normes

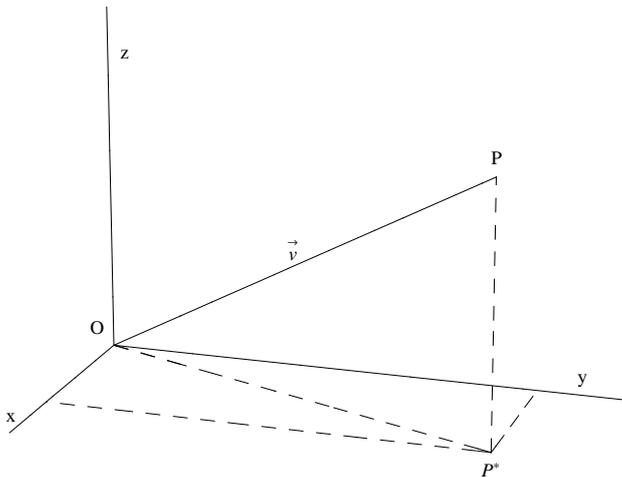
$$\|\vec{u}\| - \|\vec{v}\| = \sqrt{u_1^2 + u_2^2} - \sqrt{v_1^2 + v_2^2}$$

Norme d'un vecteur en dim. 3

Par rapport à une base orthonormée, considérons le vecteur

$$\overrightarrow{OP} = \vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix}$$

Notons P^* ($v_1 ; v_2 ; 0$) la projection orthogonale de P sur le plan horizontal Oxy.



Le triangle OP^*P étant rectangle en P^* , d'après le théorème de Pythagore, on a

$$\|\vec{v}\|^2 = \|\overrightarrow{OP}\|^2 = \|\overrightarrow{OP^*}\|^2 + \|\overrightarrow{P^*P}\|^2 = (v_1^2 + v_2^2) + v_3^2$$

$$\boxed{\|\vec{v}\| = \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + v_3^2}}$$

Par exemple, calculons la norme de la différence de deux vecteurs $\vec{u} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix}$, $\vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix}$:

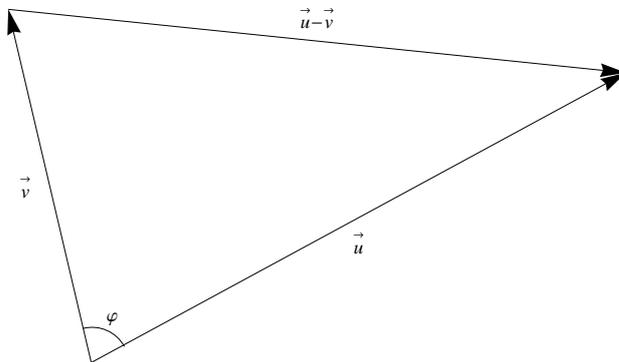
$$\begin{aligned} \|\vec{u} - \vec{v}\| &= \left\| \begin{pmatrix} u_1 - v_1 \\ u_2 - v_2 \\ u_3 - v_3 \end{pmatrix} \right\| = \sqrt{(u_1 - v_1)^2 + (u_2 - v_2)^2 + (u_3 - v_3)^2} \\ &= \sqrt{u_1^2 - 2u_1v_1 + v_1^2 + u_2^2 - 2u_2v_2 + v_2^2 + u_3^2 - 2u_3v_3 + v_3^2} \end{aligned}$$

Cette expression ne doit pas être confondue avec la différence des normes

$$\|\vec{u}\| - \|\vec{v}\| = \sqrt{u_1^2 + u_2^2 + u_3^2} - \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + v_3^2}$$

Version vectorielle du théorème du cosinus (révision)

Considérons deux vecteurs \vec{u}, \vec{v} et notons φ l'angle entre les deux vecteurs.



Appliqué à cette situation, le théorème du cosinus s'écrit

$$\|\vec{u} - \vec{v}\|^2 = \|\vec{u}\|^2 + \|\vec{v}\|^2 - 2 \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos(\varphi)$$

Dans le cas particulier où l'angle φ est droit, le terme $-2 \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos(\varphi)$ est nul. Ce terme représente la correction à apporter au théorème de Pythagore pour le généraliser au triangle quelconque. En isolant ce terme (au facteur -2 près), on obtient la version vectorielle du théorème du cosinus :

$$\|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos(\varphi) = \frac{1}{2} \left(\|\vec{u}\|^2 + \|\vec{v}\|^2 - \|\vec{u} - \vec{v}\|^2 \right)$$

Produit scalaire de deux vecteurs en dim. 2 (révision)

Par rapport à une base orthonormée, considérons les vecteurs

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \end{pmatrix}, \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \end{pmatrix}$$

On peut alors simplifier l'expression du théorème du cosinus:

$$\begin{aligned} \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos(\varphi) &= \frac{1}{2} \left(\|\vec{u}\|^2 + \|\vec{v}\|^2 - \|\vec{u} - \vec{v}\|^2 \right) \\ &= \frac{1}{2} \left(u_1^2 + u_2^2 + v_1^2 + v_2^2 - (u_1 - v_1)^2 - (u_2 - v_2)^2 \right) \\ &= \frac{1}{2} \left(u_1^2 + u_2^2 + v_1^2 + v_2^2 - u_1^2 + 2 u_1 v_1 - v_1^2 - u_2^2 + 2 u_2 v_2 - v_2^2 \right) \\ &= \frac{1}{2} (2 u_1 v_1 + 2 u_2 v_2) = u_1 v_1 + u_2 v_2 \end{aligned}$$

Cette grandeur est appelée "produit scalaire des vecteurs \vec{u}, \vec{v} " et est notée $\vec{u} \cdot \vec{v}$.

On obtient donc deux façons d'exprimer le produit scalaire dans le plan :

$$\begin{aligned} \vec{u} \cdot \vec{v} &= \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos(\varphi) \\ \vec{u} \cdot \vec{v} &= u_1 v_1 + u_2 v_2 \end{aligned}$$

Produit scalaire de deux vecteurs en dim. 3

Par rapport à une base orthonormée, considérons les vecteurs

$$\vec{u} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix}, \quad \vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix}$$

Ces deux vecteurs de l'espace sont nécessairement dans un même plan. On peut donc leur appliquer le théorème du cosinus :

$$\begin{aligned} \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos(\varphi) &= \frac{1}{2} \left(\|\vec{u}\|^2 + \|\vec{v}\|^2 - \|\vec{u} - \vec{v}\|^2 \right) \\ &= \frac{1}{2} \left(u_1^2 + u_2^2 + u_3^2 + v_1^2 + v_2^2 + v_3^2 - (u_1 - v_1)^2 - (u_2 - v_2)^2 - (u_3 - v_3)^2 \right) \\ &= \\ \frac{1}{2} \left(u_1^2 + u_2^2 + u_3^2 + v_1^2 + v_2^2 + v_3^2 - u_1^2 - 2u_1v_1 - v_1^2 - u_2^2 + 2u_2v_2 - v_2^2 - u_3^2 + 2u_3v_3 - v_3^2 \right) \\ &= \frac{1}{2} (2u_1v_1 + 2u_2v_2 + 2u_3v_3) = u_1v_1 + u_2v_2 + u_3v_3 \end{aligned}$$

Cette grandeur est appelée "produit scalaire des vecteurs \vec{u}, \vec{v} " et est notée $\vec{u} \cdot \vec{v}$.

On obtient donc deux façons d'exprimer le produit scalaire dans l'espace :

$$\boxed{\begin{aligned} \vec{u} \cdot \vec{v} &= \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos(\varphi) \\ \vec{u} \cdot \vec{v} &= u_1v_1 + u_2v_2 + u_3v_3 \end{aligned}}$$

Les propriétés suivantes du produit scalaire sont les mêmes en dimensions 2 et 3 :

$$\boxed{\begin{aligned} (\vec{u} + \vec{v}) \cdot \vec{w} &= \vec{u} \cdot \vec{w} + \vec{v} \cdot \vec{w} \\ (\lambda \vec{u}) \cdot \vec{v} &= \lambda (\vec{u} \cdot \vec{v}) \\ \vec{u} \cdot \vec{v} &= \vec{v} \cdot \vec{u} \\ \vec{u} \cdot \vec{u} &= \|\vec{u}\|^2 \end{aligned}}$$

Démontrons la première propriété en développant par rapport à une base orthonormée de l'espace.

D'une part,

$$\begin{aligned} (\vec{u} + \vec{v}) \cdot \vec{w} &= \left(\begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} \right) \cdot \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_1 + v_1 \\ u_2 + v_2 \\ u_3 + v_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \end{pmatrix} \\ &= (u_1 + v_1)w_1 + (u_2 + v_2)w_2 + (u_3 + v_3)w_3 \\ &= u_1w_1 + v_1w_1 + u_2w_2 + v_2w_2 + u_3w_3 + v_3w_3 \end{aligned}$$

D'autre part,

$$\begin{aligned} \vec{u} \cdot \vec{w} + \vec{v} \cdot \vec{w} &= \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \end{pmatrix} \\ &= (u_1w_1 + u_2w_2 + u_3w_3) + (v_1w_1 + v_2w_2 + v_3w_3) \end{aligned}$$

On peut constater l'égalité des deux expressions.

Démontrons la deuxième propriété en développant par rapport à une base orthonormée de l'espace.

D'une part,

$$\begin{aligned} (\lambda \vec{u}) \cdot \vec{v} &= \lambda \begin{pmatrix} \mathbf{u}_1 \\ \mathbf{u}_2 \\ \mathbf{u}_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \mathbf{v}_1 \\ \mathbf{v}_2 \\ \mathbf{v}_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda \mathbf{u}_1 \\ \lambda \mathbf{u}_2 \\ \lambda \mathbf{u}_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \mathbf{v}_1 \\ \mathbf{v}_2 \\ \mathbf{v}_3 \end{pmatrix} \\ &= (\lambda \mathbf{u}_1) \mathbf{v}_1 + (\lambda \mathbf{u}_2) \mathbf{v}_2 + (\lambda \mathbf{u}_3) \mathbf{v}_3 = \lambda \mathbf{u}_1 \mathbf{v}_1 + \lambda \mathbf{u}_2 \mathbf{v}_2 + \lambda \mathbf{u}_3 \mathbf{v}_3 \end{aligned}$$

D'autre part,

$$\begin{aligned} \lambda (\vec{u} \cdot \vec{v}) &= \lambda \left(\begin{pmatrix} \mathbf{u}_1 \\ \mathbf{u}_2 \\ \mathbf{u}_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \mathbf{v}_1 \\ \mathbf{v}_2 \\ \mathbf{v}_3 \end{pmatrix} \right) \\ &= \lambda (\mathbf{u}_1 \mathbf{v}_1 + \mathbf{u}_2 \mathbf{v}_2 + \mathbf{u}_3 \mathbf{v}_3) = \lambda \mathbf{u}_1 \mathbf{v}_1 + \lambda \mathbf{u}_2 \mathbf{v}_2 + \lambda \mathbf{u}_3 \mathbf{v}_3 \end{aligned}$$

On peut constater l'égalité des deux expressions.

Démontrons la troisième propriété en développant par rapport à une base orthonormée de l'espace.

D'une part,

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \begin{pmatrix} \mathbf{u}_1 \\ \mathbf{u}_2 \\ \mathbf{u}_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \mathbf{v}_1 \\ \mathbf{v}_2 \\ \mathbf{v}_3 \end{pmatrix} = \mathbf{u}_1 \mathbf{v}_1 + \mathbf{u}_2 \mathbf{v}_2 + \mathbf{u}_3 \mathbf{v}_3$$

D'autre part,

$$\vec{v} \cdot \vec{u} = \begin{pmatrix} \mathbf{v}_1 \\ \mathbf{v}_2 \\ \mathbf{v}_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \mathbf{u}_1 \\ \mathbf{u}_2 \\ \mathbf{u}_3 \end{pmatrix} = \mathbf{v}_1 \mathbf{u}_1 + \mathbf{v}_2 \mathbf{u}_2 + \mathbf{v}_3 \mathbf{u}_3$$

On peut constater l'égalité des deux expressions.

Démontrons la quatrième propriété en développant par rapport à une base orthonormée de l'espace.

D'une part, le carré scalaire vaut

$$\vec{u}^2 = \vec{u} \cdot \vec{u} = \begin{pmatrix} \mathbf{u}_1 \\ \mathbf{u}_2 \\ \mathbf{u}_3 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \mathbf{u}_1 \\ \mathbf{u}_2 \\ \mathbf{u}_3 \end{pmatrix} = \mathbf{u}_1 \mathbf{u}_1 + \mathbf{u}_2 \mathbf{u}_2 + \mathbf{u}_3 \mathbf{u}_3 = \mathbf{u}_1^2 + \mathbf{u}_2^2 + \mathbf{u}_3^2$$

D'autre part, le carré de la norme vaut

$$\|\vec{u}\|^2 = \left(\sqrt{\mathbf{u}_1^2 + \mathbf{u}_2^2 + \mathbf{u}_3^2} \right)^2 = \mathbf{u}_1^2 + \mathbf{u}_2^2 + \mathbf{u}_3^2$$

On peut constater l'égalité des deux expressions.