

## I Produit scalaire

Pour deux vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ , on définit le produit scalaire  $\vec{u} \cdot \vec{v}$  :

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \times \|\vec{v}\| \times \cos(\theta)$$

où  $\theta$  est l'angle formé par les vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ .

En particulier, si  $\vec{u} = \vec{v}$ ,  $\theta = 0$  d'où :

$$\vec{u} \cdot \vec{u} = \|\vec{u}\|^2$$

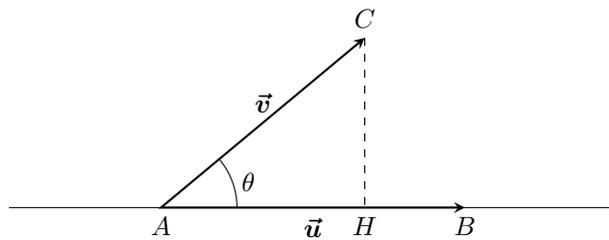
Propriété générale : le produit scalaire est une application de  $\mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$

- **bilinéaire** :  $(a_1\vec{u}_1 + a_2\vec{u}_2) \cdot (b_1\vec{v}_1 + b_2\vec{v}_2) = a_1b_1\vec{u}_1 \cdot \vec{v}_1 + a_1b_2\vec{u}_1 \cdot \vec{v}_2 + a_2b_1\vec{u}_2 \cdot \vec{v}_1 + a_2b_2\vec{u}_2 \cdot \vec{v}_2$  ;
- et **symétrique** :  $\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{v} \cdot \vec{u}$ .

Propriété géométrique : le produit scalaire est obtenu par projection orthogonale. Soit  $\vec{u} = \overrightarrow{AB}$  et  $\vec{v} = \overrightarrow{AC}$  et  $H$  le projeté orthogonal de  $C$  sur la droite  $(AB)$  :

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

où  $\overrightarrow{AB}$  et  $\overrightarrow{AH}$  sont les distances algébriques sur la droite  $(AB)$  orientée.



En particulier, le produit scalaire d'un vecteur sur une base orthonormée  $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$  donne les coordonnées du vecteur dans la base :

$$\vec{u} = u_1\vec{e}_1 + u_2\vec{e}_2 + u_3\vec{e}_3 \quad \text{avec} \quad u_i = \vec{u} \cdot \vec{e}_i$$

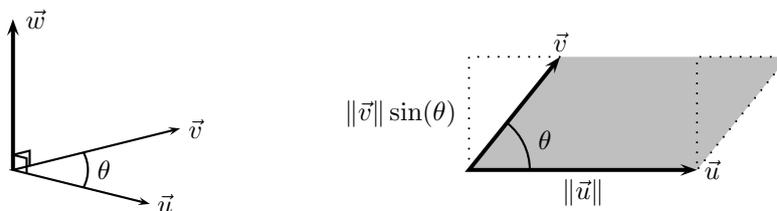
## II Produit vectoriel

Pour deux vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ , on définit le produit vectoriel  $\vec{w} = \vec{u} \wedge \vec{v}$  qui est un vecteur :

- dirigé **perpendiculairement** aux vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$  ;
- de sens tel que  $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$  forme un **trièdre direct** (règle de la main droite) ;
- de norme  $\|\vec{w}\| = \|\vec{u}\| \times \|\vec{v}\| \times \sin(\theta)$  où  $\theta$  est l'angle formé par les vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ . Cette norme est égale à l'aire du parallélogramme construit à partir des vecteurs  $\vec{u}$  et  $\vec{v}$ .

Propriété générale : le produit vectoriel est une application de  $\mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$

- **bilinéaire** :  $(a_1\vec{u}_1 + a_2\vec{u}_2) \wedge (b_1\vec{v}_1 + b_2\vec{v}_2) = a_1b_1\vec{u}_1 \wedge \vec{v}_1 + a_1b_2\vec{u}_1 \wedge \vec{v}_2 + a_2b_1\vec{u}_2 \wedge \vec{v}_1 + a_2b_2\vec{u}_2 \wedge \vec{v}_2$  ;
- et **antisymétrique** :  $\vec{v} \wedge \vec{u} = -\vec{u} \wedge \vec{v}$ .



Pour calculer un produit vectoriel dans une base orthonormée directe  $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$ , il suffit (grâce à la bilinéarité) de connaître les produits scalaires des vecteurs de base :

$$\begin{array}{|l|} \hline \vec{e}_1 \wedge \vec{e}_2 = \vec{e}_3 \quad \vec{e}_2 \wedge \vec{e}_3 = \vec{e}_1 \quad \vec{e}_3 \wedge \vec{e}_1 = \vec{e}_2 \\ \vec{e}_1 \wedge \vec{e}_3 = -\vec{e}_2 \quad \vec{e}_2 \wedge \vec{e}_1 = -\vec{e}_3 \quad \vec{e}_3 \wedge \vec{e}_2 = -\vec{e}_1 \\ \vec{e}_1 \wedge \vec{e}_1 = \vec{0} \quad \vec{e}_2 \wedge \vec{e}_2 = \vec{0} \quad \vec{e}_3 \wedge \vec{e}_3 = \vec{0} \\ \hline \end{array}$$