

Chapitre 0, Troisième partie : Produit vectoriel, Produit mixte

On appelle \mathcal{V} l'ensemble des vecteurs de l'espace. On rappelle que deux vecteurs non-colinéaires définissent un plan vectoriel et que trois vecteurs non-coplanaires forment une base de \mathcal{V} , ou trièdre. Rappelons que si \mathcal{P} est un plan, le plan vectoriel $\vec{\mathcal{P}} = \{\overrightarrow{AB} | A, B \in \mathcal{P}\}$. Trois vecteurs sont coplanaires ssi ils appartiennent à un même $\vec{\mathcal{P}}$.

On admet que les bases peuvent appartenir à deux classes distinctes : celle des bases directes, définie par la règle de la main droite, et celle des bases indirectes.

1 Produit vectoriel : définition

Notation : On note $\mathcal{A}(\vec{u}, \vec{v})$ l'aire du parallélogramme construit sur les vecteurs \vec{u} et \vec{v} .

Rappel : cette aire vaut $\|\vec{u}\| \|\vec{v}\| |\sin(\theta)|$ où θ est l'angle (\vec{u}, \vec{v}) .

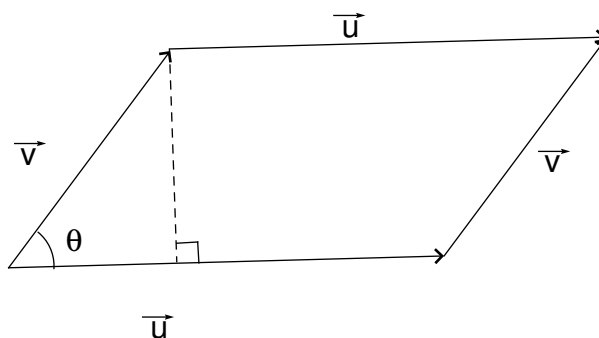


Fig. 1

Définition 1.1 Soient $\vec{u}, \vec{v} \in \mathcal{V}$. Si \vec{u} col \vec{v} on pose $\vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{0}$. Sinon, $\vec{u} \wedge \vec{v}$ est l'unique vecteur tel que :

1. $\vec{u} \wedge \vec{v} \perp \vec{u}$,
2. $\vec{u} \wedge \vec{v} \perp \vec{v}$,
3. $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{u} \wedge \vec{v})$ est un trièdre direct,
4. $\|\vec{u} \wedge \vec{v}\| = \mathcal{A}(\vec{u}, \vec{v})$.

Les propriétés suivantes sont immédiates d'après la définition :

- Propriété 1.1**
1. $\vec{u} \wedge \vec{u} = \vec{0}$ (alternance)
 2. $\vec{u} \wedge \vec{v} = -\vec{v} \wedge \vec{u}$ (antisymétrie)
 3. $\forall \lambda \in \mathbb{R}, (\lambda \vec{u}) \wedge \vec{v} = \vec{u} \wedge (\lambda \vec{v}) = \lambda \vec{u} \wedge \vec{v}$
 4. $\vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{0}$ ssi \vec{u} col \vec{v} .

Démonstration :

Laissée en exercice.

2 Produit mixte : définition

On notera $\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle$ le produit scalaire.

Définition 2.1 Soient $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in \mathcal{V}$. On appelle produit mixte de $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ le réel $[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}] := \langle \vec{u} \wedge \vec{v}, \vec{w} \rangle$.

Ce nombre est aussi appelé le « déterminant en BOND » des trois vecteurs, et se note alors $\det(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$.

Notation : On note $\text{vol}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$ le volume du parallélépipède \mathcal{P} construit sur les vecteurs $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$.

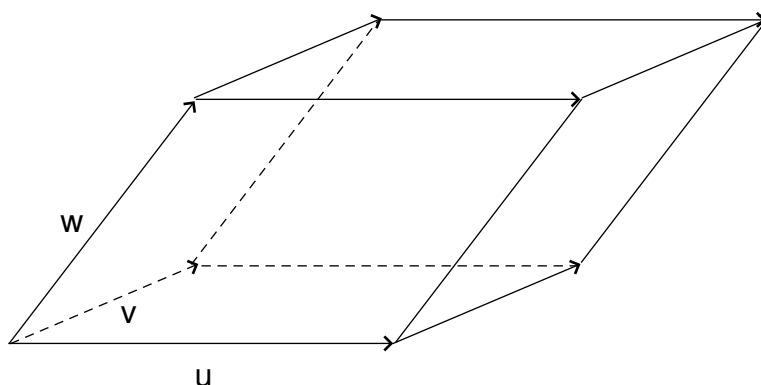


Fig. 2

Rappel : $\mathcal{P} = \{x\vec{u} + y\vec{v} + z\vec{w} \mid x, y, z \in [0; 1]\}$.

Théorème 2.1 $[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}] = \pm \text{vol}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$.

De plus, le signe est + si le trièdre $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$ est direct, et il est - dans le cas contraire.

Démonstration: Premier cas : les trois vecteurs sont coplanaires. Alors le volume est nul. Quant au produit mixte il est également nul d'après les propriétés 1 et 2 du produit vectoriel, ajouté au fait qu'un produit scalaire entre deux vecteurs orthogonaux est nul.

Second cas : les trois vecteurs forment un trièdre direct.

Alors on sait que le volume du parallélépipède est égal à l'aire de la base fois la hauteur correspondante. On obtient donc (voir figure 3) :

$$\text{vol}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) = \mathcal{A}(\vec{u}, \vec{v}) \times h \quad (1)$$

d'où

$$\begin{aligned} \text{vol}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) &= \mathcal{A}(\vec{u}, \vec{v}) \times \cos((\vec{u} \wedge \vec{v}, \vec{w})) \|\vec{w}\| \\ &= \langle \vec{u} \wedge \vec{v}, \vec{w} \rangle \\ &= [\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}] \end{aligned} \quad (2)$$

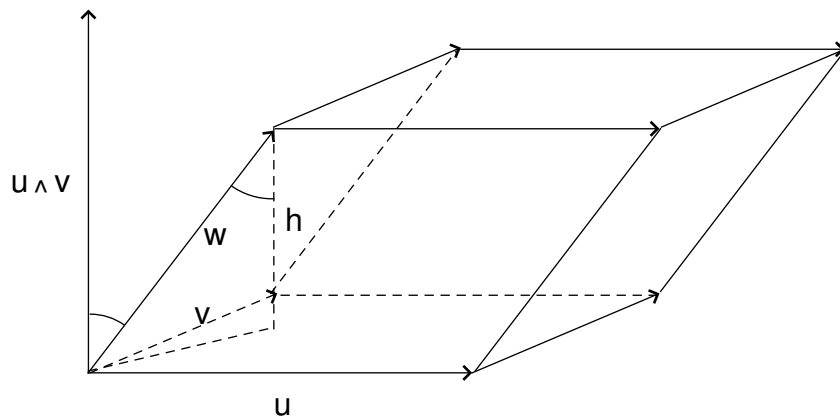


Fig. 3

Troisième cas : les vecteurs forment un trièdre indirect. À la ligne (2) le cosinus (négatif) est précédé d'un signe moins. ¶

Un corollaire important du théorème précédent est que le produit mixte de trois vecteurs est nul ssi ceux-ci sont coplanaires, ou encore, le produit mixte est non-nul ssi les trois vecteurs forment une base de l'espace.

Corollaire 2.2 *Le produit mixte est inchangé par permutation circulaire de ses arguments, i.e. :*

$$[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}] = [\vec{w}, \vec{u}, \vec{v}] = [\vec{v}, \vec{w}, \vec{u}]$$

Le produit mixte change de signe quand on transpose deux de ses arguments, par exemple :

$$[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}] = -[\vec{v}, \vec{u}, \vec{w}]$$

Démonstration: Les volumes étant manifestement égaux, il s'agit simplement d'appliquer la règle de la main droite! ¶

3 Produit vectoriel et produit mixte : propriétés de linéarité

Propriété 3.1 *(distributivité du produit vectoriel par rapport à l'addition)*

$\forall \vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in \mathcal{V}$,

1. $\vec{u} \wedge (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \wedge \vec{v} + \vec{u} \wedge \vec{w}$
2. $(\vec{v} + \vec{w}) \wedge \vec{u} = \vec{v} \wedge \vec{u} + \vec{w} \wedge \vec{u}$

Démonstration: 1) On va montrer que $\vec{r} = \vec{u} \wedge (\vec{v} + \vec{w}) - \vec{u} \wedge \vec{v} - \vec{u} \wedge \vec{w} = \vec{0}$.

Premier cas : $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \in \mathcal{V}$ sont non-coplanaires.

Pour montrer que $\vec{r} = \vec{0}$, il suffit de montrer que $\langle \vec{r}, \vec{t} \rangle = 0$ pour tout vecteur \vec{t} (en effet le seul vecteur orthogonal à tous les autres est le vecteur nul). Mais grâce à la linéarité du

produit scalaire par rapport à la seconde variable, il suffit de vérifier cette dernière propriété pour trois vecteurs d'une base, il suffit donc de vérifier que $\langle \vec{r}, \vec{u} \rangle = \langle \vec{r}, \vec{v} \rangle = \langle \vec{r}, \vec{w} \rangle = 0$. Or $\langle \vec{r}, \vec{u} \rangle = \langle \vec{u} \wedge (\vec{v} + \vec{w}), \vec{u} \rangle - \langle \vec{u} \wedge \vec{v}, \vec{u} \rangle - \langle \vec{u} \wedge \vec{w}, \vec{u} \rangle$. Or par définition, le produit vectoriel de n'importe quel vecteur avec \vec{u} est orthogonal à \vec{u} . Les trois termes du second membre sont donc nuls. Donc $\langle \vec{r}, \vec{u} \rangle = 0$.

Calculons $\langle \vec{r}, \vec{v} \rangle$:

$$\langle \vec{r}, \vec{v} \rangle = \langle \vec{u} \wedge (\vec{v} + \vec{w}), \vec{v} \rangle - \underbrace{\langle \vec{u} \wedge \vec{v}, \vec{v} \rangle}_0 - \langle \vec{u} \wedge \vec{w}, \vec{v} \rangle \quad (3)$$

$$= [\vec{u}, \vec{v} + \vec{w}, \vec{v}] - [\vec{u}, \vec{w}, \vec{v}] \quad (4)$$

Or $\text{vol}(\vec{u}, \vec{v} + \vec{w}, \vec{v}) = \text{vol}(\vec{u}, \vec{w}, \vec{v})$. En effet ces deux parallélépipèdes ont la même hauteur et $\mathcal{A}(\vec{v} + \vec{w}, \vec{v}) = \mathcal{A}(\vec{w}, \vec{v})$ car ces deux parallélogrammes ont la même hauteur et une base commune.

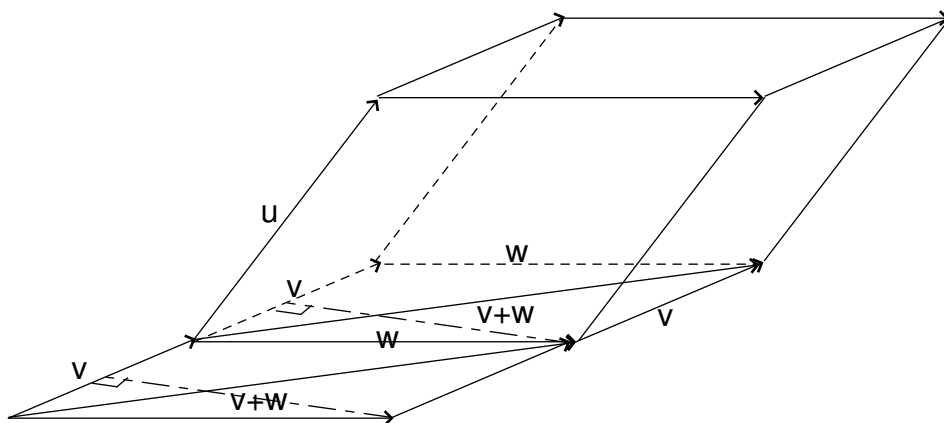


Fig. 4

De plus, $(\vec{u}, \vec{v} + \vec{w}, \vec{v})$ et $(\vec{u}, \vec{w}, \vec{v})$ ont la même orientation. Donc $\det(\vec{u}, \vec{v} + \vec{w}, \vec{v}) = \det(\vec{u}, \vec{w}, \vec{v})$ et donc $\langle \vec{r}, \vec{v} \rangle = 0$.

En faisant un raisonnement tout-à-fait analogue, on trouve $\langle \vec{r}, \vec{w} \rangle = 0$. D'où le résultat.

Second cas : Si $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ sont coplanaires. On peut alors exprimer un vecteur en fonction des deux autres. La démonstration est laissée en exercice.

2) Il suffit d'utiliser l'anti-symétrie du produit vectoriel pour se ramener au cas précédent. ¶

Corollaire 3.1 (additivité du produit mixte par rapport à la deuxième variable)

$$[\vec{u}, \vec{v} + \vec{v}', \vec{w}] = [\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}] + [\vec{u}, \vec{v}', \vec{w}]$$

Le corollaire est une application immédiate du théorème précédent. En faisant une permutation circulaire des variables on voit que le produit mixte est aussi additif par rapport à la première et à la troisième variable. En utilisant le 3) de la propriété 1 du produit vectoriel, on montre facilement le

Propriété 3.2 *Le produit mixte est linéaire en chacune de ses variables. C'est-à-dire :*

$$\forall \lambda, \mu \in \mathbb{R}, \forall \vec{u}, \vec{u}', \vec{v}, \vec{w}, \quad [\lambda \vec{u} + \mu \vec{u}', \vec{v}, \vec{w}] = \lambda [\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}] + \mu [\vec{u}', \vec{v}, \vec{w}] \quad (5)$$

et de même par rapport aux deuxièmes et troisièmes variables.

Grâce à cette propriété nous allons pouvoir donner une formule pour le produit vectoriel en base orthonormée directe (BOND).

Théorème 3.2 *Soient $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ une BOND, et $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$, $\vec{v} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$ dans cette base. Alors :*

$$\vec{u} \wedge \vec{v} \begin{pmatrix} yz' - zy' \\ zx' - xz' \\ xy' - yx' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \left| \begin{array}{cc} y & y' \\ z & z' \end{array} \right| \\ \left| \begin{array}{cc} z & z' \\ x & x' \end{array} \right| \\ \left| \begin{array}{cc} x & x' \\ y & y' \end{array} \right| \end{pmatrix} \quad (6)$$

où l'on a posé $\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = ad - bc$.

Démonstration: Pour démontrer ce théorème on a d'abord besoin d'un lemme :

Lemme 3.3 Avec les notations du théorème précédent on a :

$$\vec{i} \wedge \vec{j} = \vec{k}, \quad \vec{j} \wedge \vec{k} = \vec{i}, \quad \vec{k} \wedge \vec{i} = \vec{j} \quad (7)$$

Preuve du Lemme: C'est une simple application de la règle de la main droite, sachant que le volume d'un cube unité est égal à 1. ♣

On a :

$$\begin{aligned} \vec{u} \wedge \vec{v} &= (x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}) \wedge (x'\vec{i} + y'\vec{j} + z'\vec{k}) \\ &= xx' \underbrace{\vec{i} \wedge \vec{i}}_{\vec{0}} + xy' \underbrace{\vec{i} \wedge \vec{j}}_{\vec{k}} + \dots \\ &= (yz' - zy')\vec{i} + (zx' - xz')\vec{j} + (xy' - yx')\vec{k} \end{aligned} \quad (8)$$

Le détail des calculs étant laissé en exercice. ¶

Nous obtenons comme corollaire la

Propriété 3.3 (*Règle de Sarrus*)

Soient $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$, $\vec{v} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$, $\vec{w} \begin{pmatrix} x'' \\ y'' \\ z'' \end{pmatrix}$ dans une BOND. Alors la quantité

$$\begin{vmatrix} x & x' & x'' \\ y & y' & y'' \\ z & z' & z'' \end{vmatrix} := xy'z'' + yz'x'' + zx'y'' - zy'x'' - xz'y'' - yx'z'' \quad (9)$$

est égale à $[\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}]$.

Démonstration: C'est juste un calcul... Exercice!!



Remarque importante : Le produit vectoriel n'est pas associatif, i.e. il ne vérifie pas en général $(\vec{u} \wedge \vec{v}) \wedge \vec{w} = \vec{u} \wedge (\vec{v} \wedge \vec{w})$. Pour s'en rendre compte, il suffit de considérer une BOND $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ et de calculer $(\vec{i} \wedge \vec{i}) \wedge \vec{j} = \vec{0}$ et $\vec{i} \wedge (\vec{i} \wedge \vec{j}) = \vec{i} \wedge \vec{k} = -\vec{j}$.

Remarque très importante : On définit d'une manière générale le déterminant des vecteurs $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ dans une base quelconque \mathcal{B} par la formule :

$$\det_{\mathcal{B}}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) = \begin{vmatrix} x & x' & x'' \\ y & y' & y'' \\ z & z' & z'' \end{vmatrix}$$

où les entrées du déterminant sont les coordonnées des vecteurs dans la base \mathcal{B} . Ce nombre **dépend** de la base. Ce que nous avons appelé produit mixte dans ce cours est en fait le déterminant **pris dans une base orthonormée directe**. En effet la propriété précédente montre que, pourvu que \mathcal{B} soit une BOND, le déterminant a toujours la même valeur et est égal au produit mixte. Donc il faut retenir que le produit mixte est en fait le déterminant en base orthonormée directe.

4 Applications

Les formules précédentes peuvent avant tout servir à calculer des sinus, des aires et des volumes en BOND. Le produit vectoriel permet aussi de trouver facilement des BOND ou un vecteur normal à un plan, ce qui en BOND, permet de trouver une équation du plan. Des exemples seront proposés en TD. Voyons une autre application : la résolution de systèmes 3×3 .

Soit à résoudre le système $(S) : \begin{cases} ax + by + cz = d \\ a'x + b'y + c'z = d' \\ a''x + b''y + c''z = d'' \end{cases}$

On introduit une BOND de l'espace, et les vecteurs $\vec{A} \begin{pmatrix} a \\ a' \\ a'' \end{pmatrix}$, $\vec{B} \begin{pmatrix} b \\ b' \\ b'' \end{pmatrix}$, $\vec{C} \begin{pmatrix} c \\ c' \\ c'' \end{pmatrix}$, et $\vec{D} \begin{pmatrix} d \\ d' \\ d'' \end{pmatrix}$.

Alors

$$(S) \Leftrightarrow x\vec{A} + y\vec{B} + z\vec{C} = \vec{D}$$

En prenant le produit vectoriel de chaque côté par \vec{A} on obtient :

$$y\vec{B} \wedge \vec{A} + z\vec{C} \wedge \vec{A} = \vec{D} \wedge \vec{A}$$

Puis en faisant le produit scalaire avec \vec{B} :

$$z\langle \vec{C} \wedge \vec{A}, \vec{B} \rangle = \langle \vec{D} \wedge \vec{A}, \vec{B} \rangle$$

D'où, si $\det(\vec{A}, \vec{B}, \vec{C})$ (qu'on appelle déterminant du système) est non-nul :

$$z = \frac{\det(\vec{A}, \vec{B}, \vec{D})}{\det(\vec{A}, \vec{B}, \vec{C})} = \frac{\begin{vmatrix} a & b & d \\ a' & b' & d' \\ a'' & b'' & d'' \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} a & b & c \\ a' & b' & c' \\ a'' & b'' & c'' \end{vmatrix}}$$

On a par permutation circulaire des formules similaires pour y et x , appelées formules de Cramer. Notre raisonnement montre que si un triplet solution (x, y, z) existe dans le cas où $\det(\vec{A}, \vec{B}, \vec{C}) \neq 0$, alors il est donné par ces formules.

Exercice 4.1 Montrer que ces formules définissent bien un triplet solution lorsque le déterminant du système est non-nul, et que le système soit n'a pas de solutions, soit en a une infinité lorsque le déterminant est nul.