

Chapitre 17 : Le produit vectoriel dans l'espace

1ere BIOF SM S. EL JAAFARI

Table des matières

I- Orientation de l'espace

I-1- Trièdre

I-2- Repère orienté de l'espace

II- Produit vectoriel de deux vecteurs

II-1- Définition

II-2- Interprétation géométrique du produit vectoriel

III- Propriétés du produit vectoriel

III-1- Antisymétrie du produit vectoriel

III-2- Bilinearité du produit vectoriel

III-3- Expression analytique du produit vectoriel

IV- Applications du produit vectoriel

IV-1- Aire d'un triangle

IV-2- Equation d'un plan défini par trois points de l'espace

IV-3- Intersection de deux plans de l'espace

IV-4- Distance d'un point à une droite

I- ORIENTATION DE L'ESPACE

I-1- TRIEDRE

DEFINITION

Un **trèdre** est une figure géométrique formée par trois demi-droites non coplanaires $[Ox); [Oy); [Oz)$ de même origine O . On le note (Ox, Oy, Oz) . Les demi-droites $[Ox); [Oy); [Oz)$ s'appellent **les arêtes** du trièdre (Ox, Oy, Oz) et les plans $xOy; yOz$ et zOx sont appelés **les faces** du trièdre.

I-2- REPERE ORIENTE DE L'ESPACE

DEFINITION 1

Soient O, I, J et K quatre points non coplanaires de l'espace.

- ★ Le **bonhomme d'Ampère** lié au trièdre $([OI), [OJ), [OK))$ est un personnage imaginaire debout sur la demi-droite $[OK)$ en ayant les pieds à l'origine O et regarde vers le point I .
- ★ Si le **bonhomme d'Ampère** a le point J à sa droite, on dit que le trièdre $([OI), [OJ), [OK))$ est **indirect**.
- ★ Si le **bonhomme d'Ampère** a le point J à sa gauche, on dit que le trièdre $([OI), [OJ), [OK))$ est **direct**.

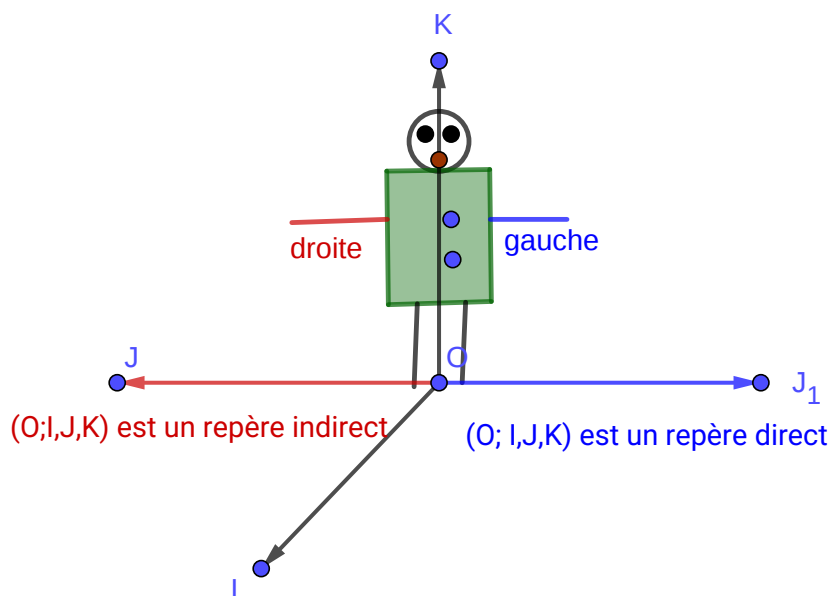


FIGURE 1 – bonhomme d'Ampère

DEFINITION 2

L'espace $\mathcal{E}$ est rapporté à un repère $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$. On pose $\overrightarrow{OI} = \vec{i}; \overrightarrow{OJ} = \vec{j}; \overrightarrow{OK} = \vec{k}$.

- ★ On dit que le repère $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ est **direct** si le trièdre $([OI), [OJ), [OK))$ est direct. Dans ce cas on dit aussi que la base $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ est directe.
- ★ On dit que le repère $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ est **indirect** si le trièdre $([OI), [OJ), [OK))$ est indirect. Dans ce cas on dit aussi que la base $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ est indirecte.
- ★ On dit que l'espace $\mathcal{E}$ est **orienté positivement** lorsqu'il est muni d'un repère direct.

PROPOSITION

Si le repère $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ est orthonormal direct, alors :

- ★ Les repères $(O, \vec{j}, \vec{k}, \vec{i})$ et $(O, \vec{k}, \vec{i}, \vec{j})$ sont directs.
- ★ Les repères $(O, \vec{i}, \vec{k}, \vec{j})$, $(O, \vec{j}, \vec{i}, \vec{k})$ et $(O, \vec{k}, \vec{j}, \vec{i})$ sont indirects.
- ★ Les repères $(O, -\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$, $(O, \vec{i}, -\vec{j}, \vec{k})$ et $(O, \vec{i}, \vec{j}, -\vec{k})$ sont indirects.

REMARQUE :

Soit O un point quelconque de l'espace $\mathcal{E}$, alors : $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ est un repère direct $\Leftrightarrow$ la base $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ est directe.

II- PRODUIT VECTORIEL DE L'ESPACE

II-1- DEFINITION

DEFINITION

Soient $\vec{u}$ et $\vec{v}$ deux vecteurs de l'espace orienté tels que : $\vec{u} = \overrightarrow{OA}$ et $\vec{v} = \overrightarrow{OB}$.

- ♣ Si $\vec{u}$ et $\vec{v}$ ne sont pas colinéaires, alors le **produit vectoriel** des vecteurs $\vec{u}$ et $\vec{v}$, dans cet ordre, noté $\vec{u} \wedge \vec{v}$, est le vecteur $\vec{w} = \overrightarrow{OC}$ défini par :
 - ▶ La droite (OC) est perpendiculaire au plan (OAB) .
 - ▶ Le trièdre $([OA], [OB], [OC])$ est direct.
 - ▶ $\|\overrightarrow{OC}\| = \|\overrightarrow{OA}\| \times \|\overrightarrow{OB}\| \times \sin(\widehat{AOB})$.
- ♣ Si $\vec{u}$ et $\vec{v}$ sont colinéaires, alors : $\vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{0}$

REMARQUE :

Le produit vectoriel des deux vecteurs $\vec{u}$ et $\vec{v}$ est indépendant du choix du point O.

PROPOSITION

- ★ Pour tout vecteur $\vec{u}$ de $\mathcal{V}_3$ on a : $\vec{u} \wedge \vec{u} = \vec{0}$ et $\vec{u} \wedge \vec{0} = \vec{0}$
- ★ Si $\vec{w} = \vec{u} \wedge \vec{v}$, alors : $\vec{w} \perp \vec{u}$ et $\vec{w} \perp \vec{v}$ et $\|\vec{u} \wedge \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \times \|\vec{v}\| \times |\sin(\widehat{\vec{u}; \vec{v}})|$
- ★ Si $\vec{w} = \vec{u} \wedge \vec{v}$, alors : la base $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$ est directe.
- ★ Les points A, B et C sont alignés si, et seulement si $\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AC} = \vec{0}$.

II-2- INTERPRETATION GEOMETRIQUE DU PRODUIT VECTORIEL

Soient $\vec{u}$ et $\vec{v}$ deux vecteurs de l'espace orienté tels que : $\vec{u} = \overrightarrow{OA}$, $\vec{v} = \overrightarrow{OB}$ et $\vec{w} = \vec{u} \wedge \vec{v}$. Le réel $\|\vec{w}\| = \|\vec{u} \wedge \vec{v}\|$ est l'aire du parallélogramme construit avec les trois points O, A, B.

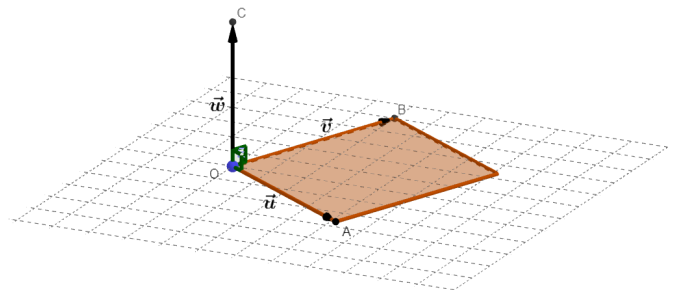


Figure2

III- PROPRIETES DU PRODUIT VECTORIEL

III-1- ANTYSYMETRIE DU PRUDUIT VECTORIEL

PROPOSITION

Pour tous vecteurs $\vec{u}$ et $\vec{v}$ de l'espace orienté et tout nombre réel α , on a : $\vec{v} \wedge \vec{u} = -\vec{u} \wedge \vec{v}$.
On dit que le produit vectoriel est **antisymétrique**.

III-2- BILINEARITE DU PRUDUIT VECTORIEL

PROPOSITION

Soient $\vec{u}$, $\vec{v}$ et $\vec{w}$ trois vecteurs de l'espace orienté et α un nombre réel. Alors :

- ♣ $\vec{u} \wedge (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \wedge \vec{v} + \vec{u} \wedge \vec{w}$
- ♣ $(\vec{u} + \vec{v}) \wedge \vec{w} = \vec{u} \wedge \vec{w} + \vec{v} \wedge \vec{w}$
- ♣ $\vec{u} \wedge (\alpha \vec{v}) = (\alpha \vec{u}) \wedge \vec{v} = \alpha(\vec{u} \wedge \vec{v})$

III-3- EXPRESSION ANALYTIQUE DU PRUDUIT VECTORIEL

PROPOSITION

L'espace $\mathcal{V}_3$ est rapporté à une base orthonormée directe $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$.
Soient $\vec{u}(x, y, z)$ et $\vec{v}(x', y', z')$ deux vecteurs de $\mathcal{V}_3$. Alors :

$$\vec{u} \wedge \vec{v} = \begin{vmatrix} y & y' \\ z & z' \end{vmatrix} \vec{i} - \begin{vmatrix} x & x' \\ z & z' \end{vmatrix} \vec{j} + \begin{vmatrix} x & x' \\ y & y' \end{vmatrix} \vec{k}$$

IV- APPLICATIONS DU PRODUIT VECTORIEL

IV-1- Aire d'un triangle

PROPOSITION

Soient A, B et C trois points non alignés de l'espace orienté $\mathcal{E}$.

L'aire du triangle ABC est : $S_{ABC} = \frac{1}{2} \|\vec{AB} \wedge \vec{AC}\|$

IV-2- Equation cartésienne d'un plan défini par trois points non alignés

PROPOSITION

Soient A, B et C trois points non alignés de l'espace orienté $\mathcal{E}$. On a :

$$M \in (ABC) \Leftrightarrow \vec{AM} \cdot (\vec{AB} \wedge \vec{AC}) = 0$$

REMARQUE :

Le vecteur $\vec{AB} \wedge \vec{AC}$ est un vecteur normal au plan (ABC).

IV-3- Intersection de deux plans de l'espace

PROPOSITION

Soient $\mathcal{P}$ et $\mathcal{P}'$ deux plans sécants suivant une droite $\mathcal{D}$ dans l'espace orienté $\mathcal{E}$.
Soit $\vec{n}$ un vecteur normal au plan $\mathcal{P}$ et $\vec{n}'$ un vecteur normal au plan $\mathcal{P}'$. Alors :
 $\vec{n} \wedge \vec{n}'$ est un vecteur directeur de la droite $\mathcal{D}$.

IV-4- DISTANCE D'UN POINT à UNE DROITE

PROPOSITION

L'espace $\mathcal{E}$ est rapporté à un repère orthonormé direct $(O; \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$.
Soit $\mathcal{D}$ une droite passant par un point A et dirigée par un vecteur non nul $\vec{u}$.
La distance d'un point M de l'espace à la droite $\mathcal{D}$ est donnée par :

$$d(M, (\mathcal{D})) = \frac{\|\overrightarrow{AM} \wedge \vec{u}\|}{\|\vec{u}\|}$$

