

Géométrie : Vecteurs et Coordonnées

(4)

1 Déterminant de trois vecteurs dans l'espace

2 Produit vectoriel dans l'espace

Plan

1 Déterminant de trois vecteurs dans l'espace

2 Produit vectoriel dans l'espace

\mathcal{B} une base de l'espace. $\vec{u}(x, y, z)$, $\vec{v}(x', y', z')$ et $\vec{w}(x'', y'', z'')$ des vecteurs

Définition

Le **déterminant** de \vec{u} , \vec{v} et \vec{w} dans la base \mathcal{B} est le nombre

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

$$= xy'z'' + yz'x'' + zx'y'' - x''y'z - y''z'x - z''x'y.$$

(Règle de Sarrus)

Technique du développement en ligne ou en colonne :

On choisit **une** ligne **ou** **une** colonne (entourez-la !). Ensuite, on suit la ligne choisie, coefficient par coefficient

$$\det = (*1)(*2)(*3) + (*1)(*2)(*3) + (*1)(*2)(*3) + \dots$$

① un signe + ou -

$$\begin{vmatrix} (+) & (-) & (+) \\ (-) & (+) & (-) \\ (+) & (-) & (+) \end{vmatrix}$$

② le coefficient

③ le déterminant de départ où on a enlevé la ligne et la colonne du coefficient.

$$\det(A) = \begin{vmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & k \end{vmatrix}$$

$$\det(A) = a \begin{vmatrix} e & f \\ h & k \end{vmatrix} - d \begin{vmatrix} b & c \\ h & k \end{vmatrix} + g \begin{vmatrix} b & c \\ e & f \end{vmatrix} \quad (\text{première colonne})$$

$$\det(A) = -b \begin{vmatrix} d & f \\ g & k \end{vmatrix} + e \begin{vmatrix} a & c \\ g & k \end{vmatrix} - h \begin{vmatrix} a & c \\ d & f \end{vmatrix} \quad (\text{deuxième colonne})$$

$$\det(A) = c \begin{vmatrix} d & e \\ g & h \end{vmatrix} - f \begin{vmatrix} a & b \\ g & h \end{vmatrix} + k \begin{vmatrix} a & b \\ d & e \end{vmatrix} \quad (\text{troisième colonne})$$

$$\det(A) = a \begin{vmatrix} e & f \\ h & k \end{vmatrix} - b \begin{vmatrix} d & f \\ g & k \end{vmatrix} + c \begin{vmatrix} d & e \\ g & h \end{vmatrix} \quad (\text{choix de la première ligne})$$

$$\det(A) = -d \begin{vmatrix} b & c \\ h & k \end{vmatrix} + e \begin{vmatrix} a & c \\ g & k \end{vmatrix} - f \begin{vmatrix} a & b \\ g & h \end{vmatrix} \quad (\text{choix de la deuxième ligne})$$

$$\det(A) = g \begin{vmatrix} b & c \\ e & f \end{vmatrix} - h \begin{vmatrix} a & c \\ d & f \end{vmatrix} + k \begin{vmatrix} a & b \\ d & e \end{vmatrix} \quad (\text{choix de la troisième ligne})$$

Exemple : Calculer

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 2 & 3 & -1 \\ 4 & 5 & -3 \end{vmatrix}$$

Exercice

(TD) Développer le déterminant suivant selon la deuxième colonne :

$$\begin{vmatrix} 1 & 4 & -2 \\ 9 & -1 & 0 \\ -3 & 2 & 2 \end{vmatrix}$$

Notion. Ensuite, on suit la colonne, coefficient par coefficient. A chaque fois, on ajoute un terme contenant trois facteurs :

- ① un signe $+$ ou $-$, en sachant que le tout premier signe en haut à gauche de la matrice est toujours un $+$ et que les signes sont disposés en damier.
- ② le coefficient
- ③ le déterminant de départ où on a enlevé la ligne et la colonne du coefficient.

Propriétés du déterminant

Propriété. antisymétrique

$$\begin{aligned} & \det_{\mathcal{B}}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) \\ &= -\det_{\mathcal{B}}(\vec{v}, \vec{u}, \vec{w}) = -\det_{\mathcal{B}}(\vec{u}, \vec{w}, \vec{v}) = -\det_{\mathcal{B}}(\vec{w}, \vec{v}, \vec{u}). \end{aligned}$$

Corollaire. cyclique

$$\det_{\mathcal{B}}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) = \det_{\mathcal{B}}(\vec{v}, \vec{w}, \vec{u}) = \det_{\mathcal{B}}(\vec{w}, \vec{u}, \vec{v}).$$

Propriété. trilinéaire

$$\det_{\mathcal{B}}(\lambda \vec{u} + \mu \vec{r}, \vec{v}, \vec{w}) = \lambda \det_{\mathcal{B}}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) + \mu \det_{\mathcal{B}}(\vec{r}, \vec{v}, \vec{w})$$

$$\det_{\mathcal{B}}(\vec{u}, \lambda \vec{v} + \mu \vec{r}, \vec{w}) = \lambda \det_{\mathcal{B}}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) + \mu \det_{\mathcal{B}}(\vec{u}, \vec{r}, \vec{w})$$

$$\det_{\mathcal{B}}(\vec{u}, \vec{v}, \lambda \vec{w} + \mu \vec{r}) = \lambda \det_{\mathcal{B}}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) + \mu \det_{\mathcal{B}}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{r})$$

Utilisation du déterminant dans l'espace

Propriété.

$$\det_{\mathcal{B}}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) = 0 \iff \vec{u}, \vec{v}, \vec{w} \text{ sont coplanaires.}$$

Corollaire.

$$(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) \text{ est une base de } E \iff \det_{\mathcal{B}}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) \neq 0.$$

Propriété.

Si \mathcal{B} est orthonormée, $|\det_{\mathcal{B}}(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})|$ est le volume du parallélépipède construit sur $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$.

Plan

1 Déterminant de trois vecteurs dans l'espace

2 Produit vectoriel dans l'espace

Produit vectoriel dans l'espace

Définition

\vec{u} et \vec{v} dans un plan \mathcal{P} . On oriente ce plan par un vecteur unitaire \vec{n} :

- \vec{n} est orthogonal à \mathcal{P} (donc à \vec{u} et \vec{v})
- \vec{n} de longueur 1
- on lit l'angle entre \vec{u} et \vec{v} du côté de \vec{n}

Le **produit vectoriel** de \vec{u} et \vec{v} est le **vecteur**

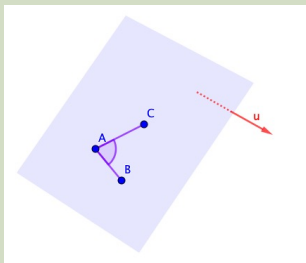
$$\vec{u} \wedge \vec{v} = \underbrace{\left(\|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin(\vec{u}, \vec{v}) \right)}_{\text{nombre} \times \text{vecteur}} \times \vec{n}$$

si $\vec{u} \neq \vec{0}$ et $\vec{v} \neq \vec{0}$.

Sinon $\vec{u} \wedge \vec{v} = 0$.

Exercice

Dans l'espace, on considère le plan (ABC) ci-dessous, orienté par \vec{u} qu'on considère unitaire. L'angle \widehat{BAC} est de 60° , la longueur AB vaut $\frac{1}{3}$ et la longueur AC vaut $\frac{1}{2}$. Déterminer $\vec{AB} \wedge \vec{AC}$.



Notion. avec \vec{n} orientant le plan contenant (\vec{u}, \vec{v}) :

$$\vec{u} \wedge \vec{v} = \left(\|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin(\vec{u}, \vec{v}) \right) \times \vec{n}$$

Propriétés géométriques

Propriété.

Le vecteur $\vec{u} \wedge \vec{v}$ est orthogonal à \vec{u} et à \vec{v} .

$\vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{0} \iff \vec{u}$ et \vec{v} sont colinéaires.

Propriété.

si \vec{u} et \vec{v} sont orthogonaux et unitaires, alors $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{u} \wedge \vec{v})$ est une base orthonormale directe.

Antisymétrie et bilinéarité du produit vectoriel

Propriété.

$$\vec{u} \wedge \vec{v} = -\vec{v} \wedge \vec{u}$$

$$(\lambda \vec{u} + \mu \vec{v}) \wedge \vec{w} = \lambda(\vec{u} \wedge \vec{w}) + \mu(\vec{v} \wedge \vec{w})$$

$$\vec{u} \wedge (\lambda \vec{v} + \mu \vec{w}) = \lambda(\vec{u} \wedge \vec{v}) + \mu(\vec{u} \wedge \vec{w})$$

Attention, le produit vectoriel n'est **pas** associatif :

$$(\vec{u} \wedge \vec{v}) \wedge \vec{w} \neq \vec{u} \wedge (\vec{v} \wedge \vec{w}).$$

Propriété. Double produit vectoriel

$$(\vec{u} \wedge \vec{v}) \wedge \vec{w} = (\vec{u} \cdot \vec{w})\vec{v} - (\vec{v} \cdot \vec{w})\vec{u}$$

$$\vec{u} \wedge (\vec{v} \wedge \vec{w}) = (\vec{u} \cdot \vec{w})\vec{v} - (\vec{u} \cdot \vec{v})\vec{w}$$

Expression dans une b.o.n.d.

Propriété.

$\vec{u}(x, y, z)$ et $\vec{v}(x', y', z')$ dans une base orthonormale directe,
 $\vec{u} \wedge \vec{v}$ a pour coordonnées

$$\left(\begin{vmatrix} y & y' \\ z & z' \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} z & z' \\ x & x' \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x & x' \\ y & y' \end{vmatrix} \right)$$

Technique : à connaître.

Et il en reste quoi ?

$\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}$ sont des vecteurs de l'espace.

- ① Regrouper ensemble les expressions égales :

$$\vec{u} \cdot \vec{v}, \quad \det(\vec{u}, \vec{v}), \quad \vec{u} \wedge \vec{v}$$

$$\|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin(\vec{u}, \vec{v}), \quad \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos(\vec{u}, \vec{v}), \quad \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin(\vec{u}, \vec{v}) \vec{n}$$

Au fait, c'est quoi \vec{n} ?

- ② Si on développe le déterminant suivant selon la deuxième ligne, qu'est-ce que ça donne (faire JUSTE le développement) ?

$$\begin{vmatrix} a & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 2 & b & 0 \end{vmatrix}$$

- ③ si $\vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{0}$, que peut-on en déduire ?
- ④ Et si $\det(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) \neq 0$?

- ① les expressions égales :

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \cos(\vec{u}, \vec{v}), \quad \vec{u} \wedge \vec{v} = \|\vec{u}\| \|\vec{v}\| \sin(\vec{u}, \vec{v}) \vec{n}$$

Et \vec{n} est un vecteur de norme 1 orthogonal au plan contenant \vec{u} et \vec{v} .

②

$$\begin{vmatrix} a & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 2 \\ 2 & b & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a & -1 \\ 2 & 0 \end{vmatrix} - 2 \begin{vmatrix} a & 2 \\ 2 & b \end{vmatrix}$$

- ③ si $\vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{0}$, alors \vec{u} et \vec{v} sont colinéaires.
- ④ si $\det(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) \neq 0$, alors $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$ ne sont pas coplanaires, ils forment une base de l'espace.