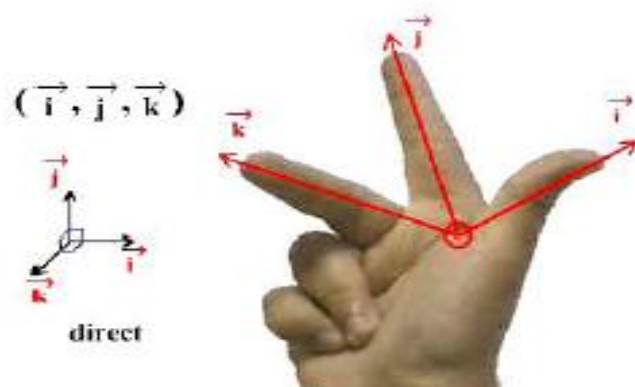


**1<sup>ERE</sup> ANNEE LMD-M ET MI**  
**COURS DE MECANIQUE**  
**DU POINT MATERIEL**

***Chapitre II : Analyse vectorielle***

---

Préparé par : Mme Hadjou Belaid Zakia et Mme Nadia Bachir Née Dahmani



# Chapitre II : Analyse vectorielle

## 1. Introduction

En physique, on utilise deux types de grandeurs : les grandeurs scalaires et les grandeurs vectorielles :

- Grandeur scalaire *المقدار السلمي*: définie par un nombre (un scalaire) et une unité appropriée comme : le volume, la masse, la température, le temps ...
- Grandeur vectorielle *المقدار الشعاعي*: c'est une quantité définie par un scalaire, une unité et une direction comme : Le vecteur de déplacement, la vitesse  $\vec{v}$ , le poids  $\vec{p}$ , le champ électrique ...

## 2. Définition d'un vecteur

Un vecteur (شعاع) est un segment de droite orienté qui a les caractères suivants :

- Origine (المبدأ) : représente le point d'application « A »
- Support (الحامل) : la droite qui porte le vecteur ( $\Delta$ )
- Direction (الاتجاه) : c'est le sens du vecteur (de A vers B)
- Le module (الطويلة) : il donne la valeur algébrique du vecteur  $\vec{AB}$  notée :

$$\|\vec{AB}\| = |\vec{AB}| = AB$$

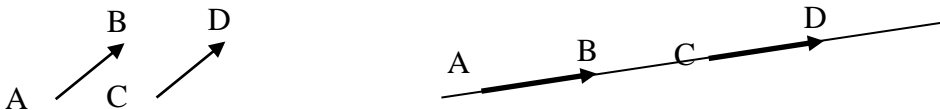
## 3. Propriétés

**Vecteur libre** : l'origine n'est pas fixe

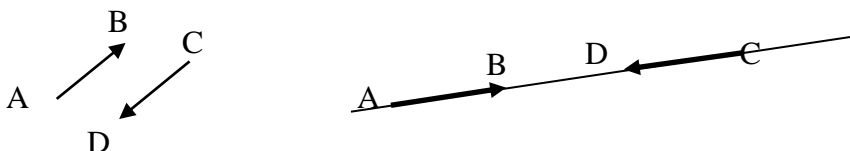
**Vecteur glissant**: le support est fixe par contre l'origine n'est pas fixe

**Vecteur lié** : l'origine est fixe

**Vecteurs égaux** : s'ils ont la même direction, le même support ou des supports parallèles et le même module.



**Vecteurs opposés** : s'ils le même support ou des supports parallèles, le même module mais le sens (la direction) est opposés.

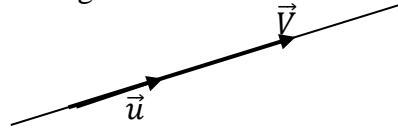


## Chapitre II : Analyse vectorielle

### 4. Vecteur unitaire شعاع الوحدة:

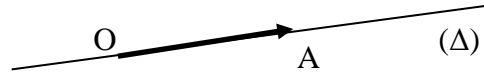
Un vecteur est dit unitaire si son module est égal à 1.

On écrit :  $|\vec{u}|=1$  et  $\vec{V} = |\vec{V}| \vec{u}$



### 5. Mesure algébrique :

Soit un axe ( $\Delta$ ) portant les points O et A. O est l'origine, l'abscisse du point A est la mesure algébrique du vecteur  $\overrightarrow{OA}$ .

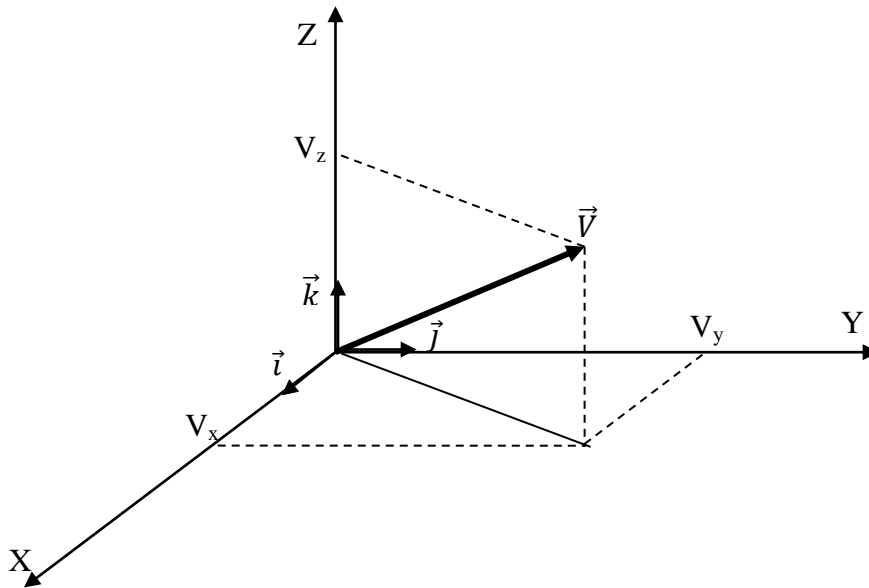


### 6. Composantes d'un vecteur : مركبات شعاع:

Les coordonnées d'un vecteur dans l'espace, représenté dans un repère de base orthonormé

$R(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  sont :  $V_x$ ,  $V_y$  et  $V_z$  tel que :

$$\vec{V} = V_x \vec{i} + V_y \vec{j} + V_z \vec{k}$$



Le module du vecteur  $\vec{V}$  est :  $V = \sqrt{V_x^2 + V_y^2 + V_z^2}$

En coordonnées cartésienne un vecteur s'écrit par:

$$\vec{V} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k} \Rightarrow V = \|\vec{V}\| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

## Chapitre II : Analyse vectorielle

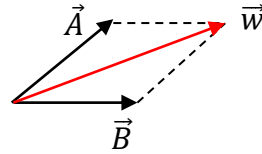
---

### 7. Opérations élémentaires sur les vecteurs

#### 7.1. Addition vectorielle

La somme de deux vecteurs  $\vec{A}$  et  $\vec{B}$  est  $\vec{w}$ , obtenue en utilisant le parallélogramme :

$$\vec{A} + \vec{B} = \vec{w}$$

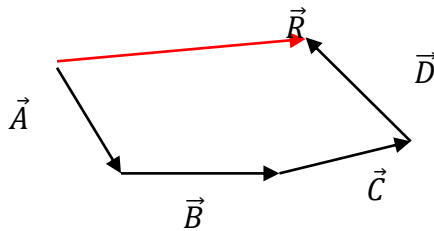


Soit deux vecteurs  $\vec{A}$  et  $\vec{B}$ ,  $\vec{A} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$  et  $\vec{B} = x'\vec{i} + y'\vec{j} + z'\vec{k}$

$\vec{A} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  et  $\vec{B} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$  donc  $\vec{A} + \vec{B} = \vec{w} = (x + x')\vec{i} + (y + y')\vec{j} + (z + z')\vec{k}$

**Remarque :**

1. Pour plusieurs vecteurs :  $\vec{A} + \vec{B} + \vec{C} + \vec{D} = \vec{R}$



2. Propriétés :

$$\vec{A} + \vec{B} = \vec{B} + \vec{A}, \quad (\vec{A} + \vec{B}) + \vec{C} = \vec{A} + (\vec{B} + \vec{C}), \quad \vec{A} - \vec{B} = \vec{A} + (-\vec{B})$$

3. Relation de Charles :

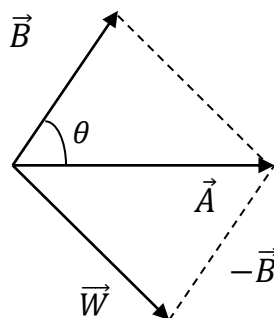
Soit les trois points A, B et C, on a :  $\vec{AB} + \vec{BC} = \vec{AC}$

#### 7.2. La soustraction de deux vecteurs

C'est une opération anticommutative tel que :  $\vec{W} = \vec{A} - \vec{B} = \vec{A} + (-\vec{B})$

Soit deux vecteurs  $\vec{A}$  et  $\vec{B}$ ,  $\vec{A} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$  et  $\vec{B} = x'\vec{i} + y'\vec{j} + z'\vec{k}$

$\vec{A} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  et  $\vec{B} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$  donc  $\vec{A} - \vec{B} = \vec{w} = (x - x')\vec{i} + (y - y')\vec{j} + (z - z')\vec{k}$



## Chapitre II : Analyse vectorielle

### 7.3. Produit d'un vecteur par un scalaire

Le produit d'un vecteur  $\vec{v}$  par un scalaire  $\alpha$  est le vecteur  $\alpha\vec{v}$ , ce vecteur a le même support que  $\vec{v}$ .

Les deux vecteurs ( $\vec{v}$  et  $\alpha\vec{v}$ ) ont le même sens si  $\alpha > 0$  et ils sont des supports opposés si  $\alpha < 0$ .

$$\alpha\vec{v} = \alpha \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \alpha x \vec{i} + \alpha y \vec{j} + \alpha z \vec{k}$$

Remarques :  $|\alpha\vec{v}| = |\alpha||\vec{v}|$ ,  $\alpha(\vec{u} + \vec{v}) = \alpha\vec{u} + \alpha\vec{v}$  et  $(\alpha + \beta)\vec{u} = \alpha\vec{u} + \beta\vec{u}$

### 8. Produits

#### 8.1. Produit scalaire الجداء السلمي

Soit deux vecteurs  $\vec{A}$  et  $\vec{B}$  faisant entre eux un angle  $\theta$ , le produit scalaire  $\vec{A} \cdot \vec{B} = m$  avec  $m$  est **un scalaire** tel que :

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = m = |\vec{A}| \cdot |\vec{B}| \cos(\widehat{\vec{A}, \vec{B}})$$

avec  $\widehat{(\vec{A}, \vec{B})} = \theta$

**Remarque :** les propriétés du produit scalaire sont :

- Le produit scalaire est commutatif  $\vec{A} \cdot \vec{B} = \vec{B} \cdot \vec{A}$
- le produit scalaire est non associatif  $\vec{V}_1 \cdot (\vec{V}_2 \cdot \vec{V}_3)$ , n'existe pas, car le résultat serait un vecteur.
- le produit scalaire est distributif.
- $\vec{A} \cdot \vec{B} = 0$  lorsque les deux vecteurs sont perpendiculaires ( $\vec{A} \perp \vec{B}$ ).
- Si  $\vec{A} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  et  $\vec{B} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$  alors  $\vec{A} \cdot \vec{B} = x \cdot x' + y \cdot y' + z \cdot z' = \text{un scalaire}$

#### 8.2. Produit vectoriel الجداء الشعاعي

Le produit vectoriel de deux vecteurs  $\vec{A}$  et  $\vec{B}$  est un vecteur  $\vec{C}$  et s'écrit par :

$$\vec{C} = \vec{A} \wedge \vec{B}$$

Pour calculer le produit vectoriel de deux vecteurs  $\vec{A} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$  et  $\vec{B} \begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix}$  on aura :

$$\vec{A} \wedge \vec{B} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x & y & z \\ x' & y' & z' \end{vmatrix} = \vec{i} \begin{vmatrix} y & z \\ y' & z' \end{vmatrix} - \vec{j} \begin{vmatrix} x & z \\ x' & z' \end{vmatrix} + \vec{k} \begin{vmatrix} x & y \\ x' & y' \end{vmatrix} = \vec{C} = \text{un vecteur}$$

## Chapitre II : Analyse vectorielle

---

$$\vec{A} \wedge \vec{B} = \vec{i}(yz' - zy') - \vec{j}(xz' - zx') + \vec{k}(xy' - yx') = \vec{C}$$

Donc le module du produit vectoriel peut être donné par une autre méthode tel que :

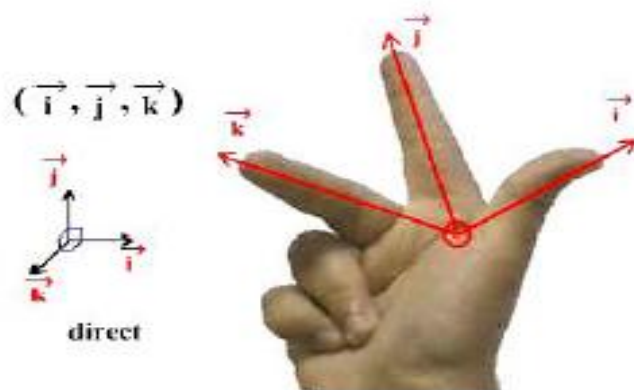
$$W = \sqrt{(yz' - zy')^2 + (xz' - zx')^2 + (xy' - yx')^2}$$

**Les caractéristiques du vecteur  $\vec{C}$  :**

**Le support :**  $\vec{C}$  est perpendiculaire au plan formé par les deux vecteurs  $\vec{A}$  et  $\vec{B}$ .

**Le sens :** les trois vecteurs  $\vec{A}$ ,  $\vec{B}$  et  $\vec{C}$  forment un trièdre direct.

Le sens est donné par la règle des trois doigts de la main droite.



**Le module :**  $|\vec{C}| = |\vec{A}| \cdot |\vec{B}| \sin(\vec{A}, \vec{B})$

Le module du produit vectoriel correspond à l'aire (la surface مساحة) du parallélogramme (متوازي الاضلاع) formé par les deux vecteurs  $\vec{A}$  et  $\vec{B}$ .

**Exemple :**

Dans une base orthonormée des coordonnées cartésiennes  $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  :

$$\vec{i} \wedge \vec{j} = \vec{k}, \vec{j} \wedge \vec{k} = \vec{i} \text{ et } \vec{k} \wedge \vec{i} = \vec{j} \text{ Par contre } \vec{i} \wedge \vec{k} = -\vec{j}$$

**Remarques :** Les propriétés du produit vectoriel sont :

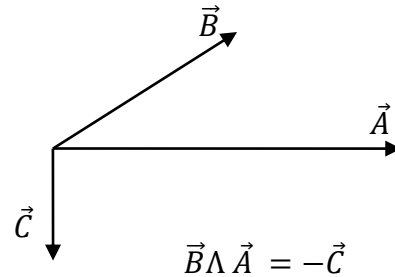
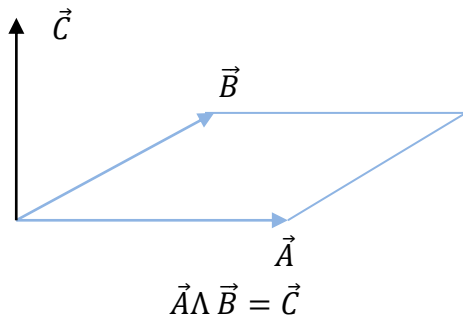
- Le produit vectoriel n'est pas commutatif (Anticommutatif).
- Non associatif :  $\vec{V}_1 \wedge (\vec{V}_2 \wedge \vec{V}_3) \neq (\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_2) \wedge \vec{V}_3$ .
- Distributif par rapport à la somme vectorielle:  $\vec{A} \wedge (\vec{B}_1 + \vec{B}_2) = \vec{A} \wedge \vec{B}_1 + \vec{A} \wedge \vec{B}_2$

Mais :

## Chapitre II : Analyse vectorielle

$$\vec{V}_1 \wedge (\vec{V}_2 + \vec{V}_3) \neq (\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_2) + (\vec{V}_1 \wedge \vec{V}_3)$$

- $\vec{A} \wedge \vec{B} = -\vec{B} \wedge \vec{A}$  car  $\sin(\vec{A}, \vec{B}) = -\sin(\vec{B}, \vec{A})$



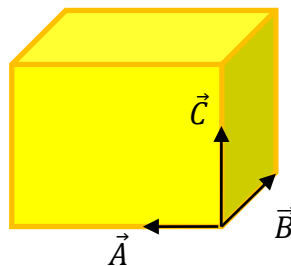
- $\vec{A} \wedge \vec{B} = \vec{0}$  lorsque les deux vecteurs sont parallèles ( $\vec{A} \parallel \vec{B}$ )

### 8.3. Produit mixte

On appelle produit mixte de trois vecteurs  $\vec{A}$ ,  $\vec{B}$  et  $\vec{C}$  une quantité scalaire  $m$  tel que :

$$m = (\vec{A} \wedge \vec{B}) \cdot \vec{C}$$

Avec  $m$  représente le volume du parallélépipède (حجم متوازي المستطيلات) construit par les trois vecteurs :



**Remarques :** Le produit mixte est commutatif,  $(\vec{A} \wedge \vec{B}) \cdot \vec{C} = \vec{A} \cdot (\vec{B} \wedge \vec{C}) = (\vec{C} \wedge \vec{A}) \cdot \vec{B}$

### 9. Dérivé d'un vecteur

Soit le vecteur  $\vec{A} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$  qui varie en fonction du temps :

Sa première dérivé par rapport au temps est :

$$\vec{A}' = \frac{d\vec{A}}{dt} = \frac{dx}{dt}\vec{i} + \frac{dy}{dt}\vec{j} + \frac{dz}{dt}\vec{k}$$

La deuxième dérivée est :

$$\vec{A}'' = \frac{d^2\vec{A}}{dt^2} = \frac{d^2x}{dt^2}\vec{i} + \frac{d^2y}{dt^2}\vec{j} + \frac{d^2z}{dt^2}\vec{k}$$

## Chapitre II : Analyse vectorielle

---

### Remarques :

- Dérivée d'un produit scalaire  $(\vec{A} \cdot \vec{B})' = \vec{A}' \cdot \vec{B} + \vec{A} \cdot \vec{B}'$
- Si  $\vec{B}$  est constant  $(\vec{A} \cdot \vec{B})' = \vec{A}' \cdot \vec{B}$
- $(\vec{A}^2)' = 0$  car  $(\vec{A}^2)' = 2\vec{A}' \cdot \vec{A} = 0$
- Le vecteur dérivé est perpendiculaire au vecteur.
- Un vecteur s'écrit  $\vec{A} = |\vec{A}|\vec{u} = A\vec{u}$ , si  $\vec{u}$  est un vecteur variable alors  $\vec{A}' = A'\vec{u} + A\vec{u}'$