

# Université de M'sila

Faculté de : Technologie

Socle commun

## Série de TD N° 01

### Exercice 01 :

Dans une base orthonormée  $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ , on donne les vecteurs  $\vec{A}$  et  $\vec{B}$  tel que :

$$\vec{A} = \vec{i} + \vec{j} - \vec{k} \quad \text{et} \quad \vec{B} = \vec{i} + \vec{j} + \vec{k}$$

1°/ Calculer :  $\vec{A} + \vec{B}$ ,  $\vec{A} - \vec{B}$ ,  $|3\vec{A} - 2\vec{B}|$ ,  $\vec{A} \circ \vec{B}$ ,  $\vec{A} \wedge \vec{B}$

2°/ Quel est l'angle  $\theta$  entre les vecteurs  $\vec{A}$  et  $\vec{B}$

Questions supplémentaires : Si  $\vec{A} + \vec{B} = 5\vec{i} - \vec{j}$  et  $\vec{B} - \vec{A} = \vec{i} + \vec{j}$

3°/ Que vaut les modules  $|\vec{A}|$  et  $|\vec{B}|$  ?

4°/ Donner les composantes de  $\vec{n}$  la normale au plan formé par les vecteurs  $\vec{A}$  et  $\vec{B}$

5°/ Quelles sont les composantes de  $\vec{A}$  et  $\vec{B}$  le long des directions  $\vec{u} = \vec{i} + \vec{j}$  et  $\vec{v} = \vec{i} - \vec{j}$  ?

### Exercice 02 :

Dans une base orthonormée  $(\vec{i}, \vec{j})$ , on donne le vecteur  $\vec{A}$  tel que :  $\vec{A} = \vec{i} + \sqrt{3}\vec{j}$

1°/ Ecrire le vecteur unitaire  $\vec{u}_A$  (vecteur unitaire de  $\vec{A}$ ) dans la base  $(\vec{i}, \vec{j})$ .

On prend ce vecteur unitaire  $\vec{u}_A$  comme un vecteur de la base polaire,  $\vec{u}_A = \vec{u}_\rho$

2°/ Donner l'expression (dans la base cartésienne) du second vecteur  $\vec{u}_\theta$  de cette base.

3°/ Ecrire le vecteur  $\vec{A}$  dans la base polaire.

On donne dans la base polaire le vecteur  $\vec{B} = \rho\vec{u}_\rho + \sin\theta\vec{u}_\theta$

4°/ Donner l'expression de  $\vec{B}$  dans la base cartésienne

### Exercice 03 :

On donne le vecteur  $\vec{A} = \vec{i} - \sqrt{3}\vec{j} - 2\vec{k}$

1°/ Donner les coordonnées sphériques de  $\vec{A}$  ?

2°/ Que vaut les expressions de la base sphérique  $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_\varphi)$ , dans la base cartésienne pour  $\vec{A}$

3°/ Refaire la même chose pour le vecteur  $\vec{A}$  dans la base cylindrique  $(\vec{u}_\rho, \vec{u}_\theta, \vec{k})$ .

### **Exercice 04 :**

Dans une base orthonormée  $(\vec{i}, \vec{j})$ , on donne le point  $M \begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ 1 \end{pmatrix}$  sur le cercle de rayon  $R = 2$  et de centre  $C(0, 0)$ :

1°/ Ecrire les vecteurs unitaires de la base polaire  $(\vec{u}_\rho, \vec{u}_\theta)$  dans la base cartésienne  $(\vec{i}, \vec{j})$ .

Donner  $\vec{u}_\rho$  et  $\vec{u}_\theta$  pour le point  $M \begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ 1 \end{pmatrix}$ .

2°/ Ecrire les dérivées  $\frac{d\vec{u}_\rho}{dt}$  et  $\frac{d\vec{u}_\theta}{dt}$  des vecteurs unitaires  $\vec{u}_\rho, \vec{u}_\theta$  dans la même base polaire si

$$\frac{d\theta}{dt} = \dot{\theta} = t .$$

3°/ Ecrire les vecteurs unitaires de la base intrinsèque  $(\vec{u}_T, \vec{u}_N)$  dans la base cartésienne  $(\vec{i}, \vec{j})$ .

Donner  $\vec{u}_T$  et  $\vec{u}_N$  pour le point  $M \begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ 1 \end{pmatrix}$ .

4°/ Ecrire les dérivées  $\frac{d\vec{u}_T}{dt}$  et  $\frac{d\vec{u}_N}{dt}$  des vecteurs unitaires  $\vec{u}_T, \vec{u}_N$  dans la même base intrinsèque.

5°/ Représenter les base polaire et intrinsèque au point  $M \begin{pmatrix} \sqrt{3} \\ 1 \end{pmatrix}$

### **Exercice 05 : (Supplémentaire)**

On donne le vecteur  $\vec{A} = 3\vec{i} + 2\vec{j} + \vec{k}$

1°/ Donner les coordonnées sphériques de  $\vec{A}$ ?

2°/ Ecrire les expressions de la base sphérique  $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_\varphi)$ , dans la base cartésienne

3°/ Refaire la même chose pour le vecteur  $\vec{A}$  dans la base cylindrique  $(\vec{u}_\rho, \vec{u}_\theta, \vec{k})$ .

### **Exercice 06 : (D.M)**

1°/ Ecrire la base cartésienne  $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  dans la base sphérique  $(\vec{u}_r, \vec{u}_\theta, \vec{u}_\varphi)$

2°/ Montrer que les vecteurs unitaires de la base sphérique s'écrivent comme suit :

$$\frac{d\vec{u}_r}{dt} = \vec{\Omega}_1 \wedge \vec{u}_r \quad \frac{d\vec{u}_\theta}{dt} = \vec{\Omega}_2 \wedge \vec{u}_\theta \quad \frac{d\vec{u}_\varphi}{dt} = \vec{\Omega}_3 \wedge \vec{u}_\varphi . \text{ Donner l'expression de } \vec{\Omega}_i$$