

# Physique — Leçon 1 : Mesures et unités & Vecteurs et opérations

Unités SI, ordres de grandeur, analyse dimensionnelle & vecteurs, produits scalaire et vectoriel

Antonio Falcó

# Objectifs de la section

- ▶ Comprendre ce qu'est une **mesure physique** : valeur numérique, unité, incertitude.
- ▶ Différencier les **grandeurs scalaires et vectorielles**.
- ▶ Connaître les **unités de base du SI** et les principales unités dérivées.
- ▶ Savoir utiliser les **ordres de grandeur** et la notation scientifique.
- ▶ Reconnaître et estimer les **erreurs expérimentales** (aléatoires et systématiques).
- ▶ Appliquer les règles de **propagation des erreurs**.
- ▶ Vérifier la cohérence d'une relation par l'**analyse dimensionnelle**.

# Pourquoi mesurer ?

- ▶ En physique, **mesurer** signifie comparer une grandeur à une unité de référence.
- ▶ Toute mesure doit fournir :
  1. une **valeur numérique**,
  2. une **unité**,
  3. une **incertitude**.

# Grandeurs physiques

- ▶ **Scalars** : masse, température, énergie.
- ▶ **Vecteurs** : vitesse, force, accélération.
- ▶ **Dimension** : nature de la grandeur (longueur, masse, temps...).
- ▶ **Unité** : valeur de référence fixée par convention.

# Système international d'unités (SI)

- ▶ **Longueur** : mètre (m).
- ▶ **Masse** : kilogramme (kg).
- ▶ **Temps** : seconde (s).
- ▶ **Courant électrique** : ampère (A).
- ▶ **Température** : kelvin (K).
- ▶ **Quantité de matière** : mole (mol).
- ▶ **Intensité lumineuse** : candela (cd).

# Unités dérivées

- ▶ Vitesse :  $\text{m/s}$ .
- ▶ Accélération :  $\text{m/s}^2$ .
- ▶ Force : newton ( $\text{N} = \text{kg}\cdot\text{m/s}^2$ ).
- ▶ Pression : pascal ( $\text{Pa} = \text{N/m}^2$ ).
- ▶ Énergie : joule ( $\text{J} = \text{N}\cdot\text{m}$ ).

# Ordres de grandeur

- ▶ Utiliser la **notation scientifique** :  $a \times 10^n$ .
- ▶ Exemples :
  - ▶ Taille d'un atome :  $10^{-10}$  m.
  - ▶ Rayon de la Terre :  $6.4 \times 10^6$  m.
  - ▶ Vitesse de la lumière :  $3.0 \times 10^8$  m/s.

# Conversions d'unités

Exemple : convertir 90 km/h en m/s.

$$90 \text{ km/h} = 90 \times \frac{1000 \text{ m}}{3600 \text{ s}} = 25 \text{ m/s}.$$



# Erreurs expérimentales

- ▶ **Aléatoires** : dues aux fluctuations imprévisibles.
- ▶ **Systématiques** : biais de l'appareil ou méthode.
- ▶ Toujours donner l'incertitude :

$$g = 9.81 \pm 0.01 \text{ m/s}^2.$$

# Chiffres significatifs

- ▶ Une mesure ne doit pas afficher plus de précision que l'incertitude.
- ▶ Exemple :  $L = 12.3 \pm 0.1$  cm (3 chiffres significatifs).

# Analyse dimensionnelle

- ▶ Vérifier la cohérence d'une équation physique en comparant les dimensions.
- ▶ Exemple : énergie cinétique  $E = \frac{1}{2}mv^2$ .

$$[E] = [m][v]^2 = M(LT^{-1})^2 = ML^2T^{-2}.$$

## À retenir (mesures)

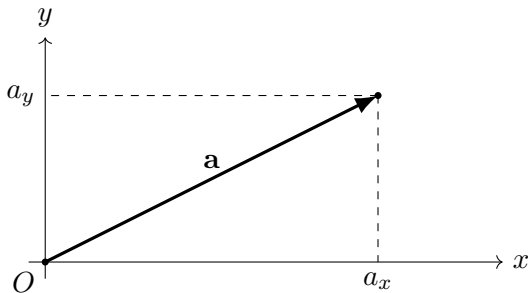
- ▶ Toujours préciser unité + incertitude.
- ▶ Vérifier les dimensions pour éviter les erreurs.
- ▶ Utiliser les ordres de grandeur pour estimer la validité d'un résultat.

## Objectifs de la section

- ▶ Définir un vecteur et ses composantes dans un repère orthonormé.
- ▶ Maîtriser addition, soustraction, multiplication par un scalaire.
- ▶ Comprendre et utiliser le **produit scalaire** et le **produit vectoriel**.
- ▶ Calculer avec les identités vectorielles classiques.

## Qu'est-ce qu'un vecteur ?

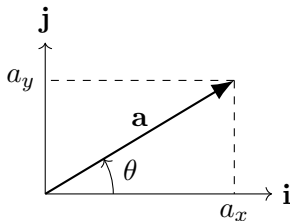
Un vecteur  $\mathbf{a}$  possède une **norme**  $\|\mathbf{a}\|$  et une **direction**. Il modélise un déplacement, une vitesse, une force, etc.



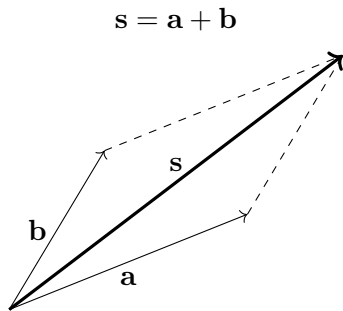
## Composantes & norme

Dans la base  $\{\mathbf{i}, \mathbf{j}\}$  du plan,

$$\mathbf{a} = a_x \mathbf{i} + a_y \mathbf{j}, \quad \|\mathbf{a}\| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2}, \quad \tan \theta = \frac{a_y}{a_x}.$$



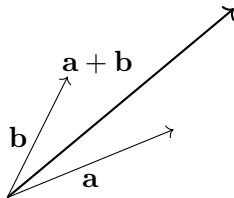
## Addition géométrique (parallélogramme)





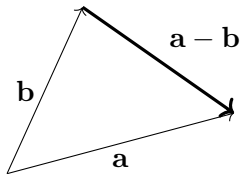
# Propriétés algébriques

- ▶ Commutativité :  $\mathbf{a} + \mathbf{b} = \mathbf{b} + \mathbf{a}$ .
- ▶ Associativité :  $(\mathbf{a} + \mathbf{b}) + \mathbf{c} = \mathbf{a} + (\mathbf{b} + \mathbf{c})$ .
- ▶ Neutre :  $\mathbf{a} + \mathbf{0} = \mathbf{a}$  ; opposé :  $\mathbf{a} + (-\mathbf{a}) = \mathbf{0}$ .
- ▶ Homogénéité :  $(k\ell)\mathbf{a} = k(\ell\mathbf{a})$  ;  $k(\mathbf{a} + \mathbf{b}) = k\mathbf{a} + k\mathbf{b}$ .



## Soustraction & triangle

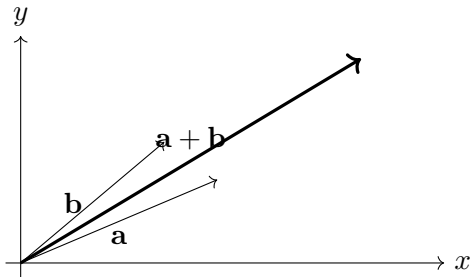
$$\mathbf{d} = \mathbf{a} - \mathbf{b} = \mathbf{a} + (-\mathbf{b})$$



## Coordonnées : somme composante par composante

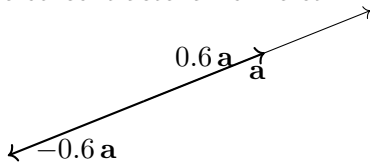
Si  $\mathbf{a} = (a_x, a_y, a_z)$  et  $\mathbf{b} = (b_x, b_y, b_z)$  alors

$$\mathbf{a} + \mathbf{b} = (a_x + b_x, a_y + b_y, a_z + b_z).$$



## Produit par un scalaire

Pour  $k \in \mathbb{R}$ ,  $\mathbf{r} = k \mathbf{a}$  étire ou contracte la norme et inverse la direction si  $k < 0$ .



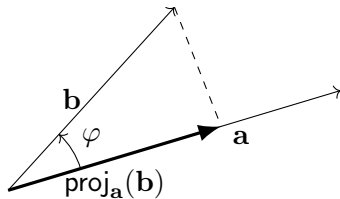
## Produit scalaire : définitions

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = \|\mathbf{a}\| \|\mathbf{b}\| \cos \varphi = a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z.$$

**Conséquences :** orthogonalité ( $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = 0$ ), norme ( $\|\mathbf{a}\| = \sqrt{\mathbf{a} \cdot \mathbf{a}}$ ), linéarité.

## Produit scalaire : projection orthogonale

$$\text{proj}_{\mathbf{a}}(\mathbf{b}) = \frac{\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}}{\mathbf{a} \cdot \mathbf{a}} \mathbf{a}.$$



# Inégalités classiques

- ▶ **Cauchy–Schwarz** :  $\|\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}\| \leq \|\mathbf{a}\| \|\mathbf{b}\|$ .
- ▶ **Triangle** :  $\|\mathbf{a} + \mathbf{b}\| \leq \|\mathbf{a}\| + \|\mathbf{b}\|$ .
- ▶ **Parallélogramme** :  $\|\mathbf{a} + \mathbf{b}\|^2 + \|\mathbf{a} - \mathbf{b}\|^2 = 2(\|\mathbf{a}\|^2 + \|\mathbf{b}\|^2)$ .

## Produit vectoriel (3D) : définition

Pour  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathbb{R}^3$ ,

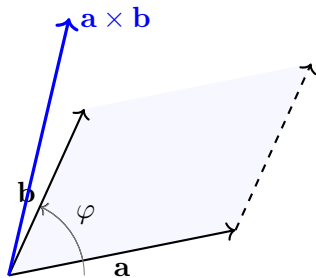
$$\mathbf{c} = \mathbf{a} \times \mathbf{b} \quad \text{tel que} \quad \begin{cases} \|\mathbf{c}\| = \|\mathbf{a}\| \|\mathbf{b}\| \sin \varphi, \\ \mathbf{c} \perp \mathbf{a}, \mathbf{c} \perp \mathbf{b}, \\ \text{orientation par la règle de la main droite.} \end{cases}$$



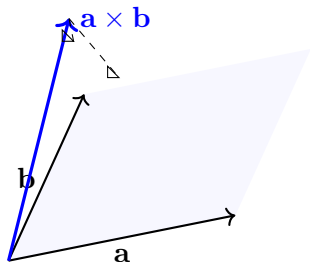
## Produit vectoriel : composantes

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \begin{pmatrix} a_y b_z - a_z b_y \\ a_z b_x - a_x b_z \\ a_x b_y - a_y b_x \end{pmatrix} .$$

## Règle de la main droite (schéma)



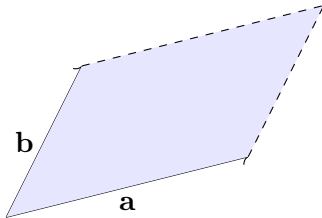
## Orthogonalité du produit vectoriel



Toujours  $(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{a} = 0$  et  $(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{b} = 0$ .

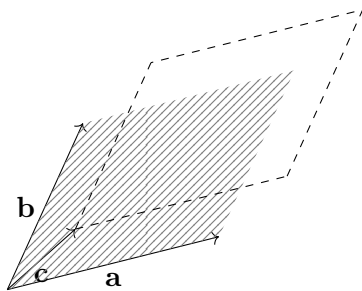
## Aire du parallélogramme

$$\text{Aire}(\mathbf{a}, \mathbf{b}) = |\mathbf{a} \times \mathbf{b}|.$$



## Produit mixte (triple scalaire)

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c} = \det[\mathbf{a} \ \mathbf{b} \ \mathbf{c}] \quad (\text{volume signé du parallélépipède}).$$



## Identités vectorielles (I)

$$\begin{aligned}\mathbf{a} \times \mathbf{b} &= -\mathbf{b} \times \mathbf{a}, \\ \mathbf{a} \times (\mathbf{b} + \mathbf{c}) &= \mathbf{a} \times \mathbf{b} + \mathbf{a} \times \mathbf{c}, \\ (\lambda \mathbf{a}) \times \mathbf{b} &= \lambda(\mathbf{a} \times \mathbf{b}).\end{aligned}$$

## Identités vectorielles (II) : BAC–CAB

$$\mathbf{a} \times (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = \mathbf{b}(\mathbf{a} \cdot \mathbf{c}) - \mathbf{c}(\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}).$$

*(utile pour simplifier des expressions dynamiques et électromagnétiques)*

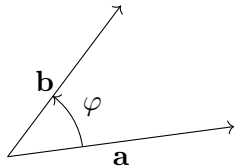
## Identités vectorielles (III) : produit double

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot (\mathbf{c} \times \mathbf{d}) = (\mathbf{a} \cdot \mathbf{c})(\mathbf{b} \cdot \mathbf{d}) - (\mathbf{a} \cdot \mathbf{d})(\mathbf{b} \cdot \mathbf{c}).$$



## Angles via produit scalaire

$$\cos \varphi = \frac{\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}}{\|\mathbf{a}\| \|\mathbf{b}\|}.$$



## Orthogonalisation (Gram–Schmidt) — idée

À partir de  $\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2$ , construire  $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2$  orthonormés :

$$\mathbf{e}_1 = \frac{\mathbf{u}_1}{\|\mathbf{u}_1\|}, \quad \tilde{\mathbf{u}}_2 = \mathbf{u}_2 - \text{proj}_{\mathbf{e}_1}(\mathbf{u}_2), \quad \mathbf{e}_2 = \frac{\tilde{\mathbf{u}}_2}{\|\tilde{\mathbf{u}}_2\|}.$$

## Exemple numérique (2D)

Soient  $\mathbf{a} = (3, 2)$ ,  $\mathbf{b} = (1, 4)$ .

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = 3 \cdot 1 + 2 \cdot 4 = 11, \quad \mathbf{a} \times \mathbf{b} = (0, 0, 3 \cdot 4 - 2 \cdot 1) = (0, 0, 10).$$

## Exemple numérique (3D)

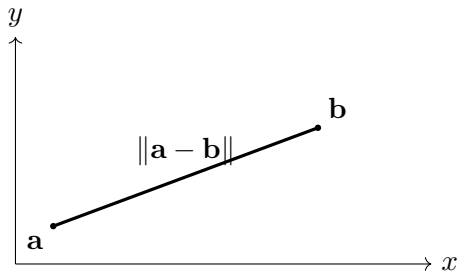
$$\mathbf{a} = (1, 2, 3), \mathbf{b} = (4, -1, 2).$$

$$\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = 1 \cdot 4 + 2(-1) + 3 \cdot 2 = 4 - 2 + 6 = 8.$$

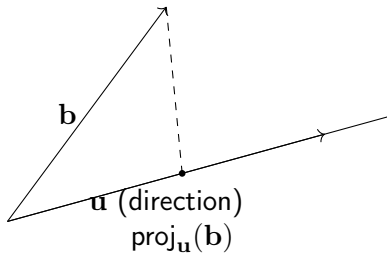
$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \begin{pmatrix} 2 \cdot 2 - 3(-1) \\ 3 \cdot 4 - 1 \cdot 2 \\ 1(-1) - 2 \cdot 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 + 3 \\ 12 - 2 \\ -1 - 8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7 \\ 10 \\ -9 \end{pmatrix}.$$

## Normes et distances

$$\|\mathbf{a}\|_2 = \sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}, \quad \text{distance } d(\mathbf{a}, \mathbf{b}) = \|\mathbf{a} - \mathbf{b}\|_2.$$

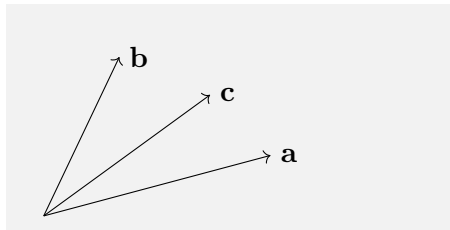


## Projection sur une droite (visualisation)



# Coplanarité

$$(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c} = 0 \iff \mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c} \text{ coplanaires.}$$



## Exercices rapides

1. Calculer l'angle entre  $\mathbf{a} = (2, 1, 2)$  et  $\mathbf{b} = (1, 0, 2)$ .
2. Trouver l'aire du parallélogramme défini par  $\mathbf{a} = (1, 3, 0)$  et  $\mathbf{b} = (2, 1, 1)$ .
3. Vérifier l'identité BAC–CAB pour  $\mathbf{a} = (1, 0, 1)$ ,  $\mathbf{b} = (0, 2, 1)$ ,  $\mathbf{c} = (1, 1, 0)$ .



## À retenir

- ▶ Produit scalaire  $\rightarrow$  angles, projections, orthogonalité.
- ▶ Produit vectoriel (3D)  $\rightarrow$  aires, orthogonalité, orientation.
- ▶ Identités (BAC–CAB, doubles produits) pour simplifier les calculs.