

g  m  trie dans l'espace

Fondement de la g  m  trie dans l'espace :

Définition : Soient Ox, Oy, Oz les axes de coordonnées. Les trois axes déterminent les trois plans de coordonnées : le plan Oxy est le plan des axes Ox et Oy .

Le plan Oxz est le plan des axes Ox et Oz .
Le plan Oyz est le plan des axes Oy et Oz .

Soit P un point de $\mathbb{R}^3$, le point est identifié par la triplet (a, b, c) . Les nombres a, b, c sont appelés les coordonnées cartesiennes de P .
et c la cote.

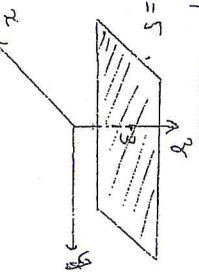
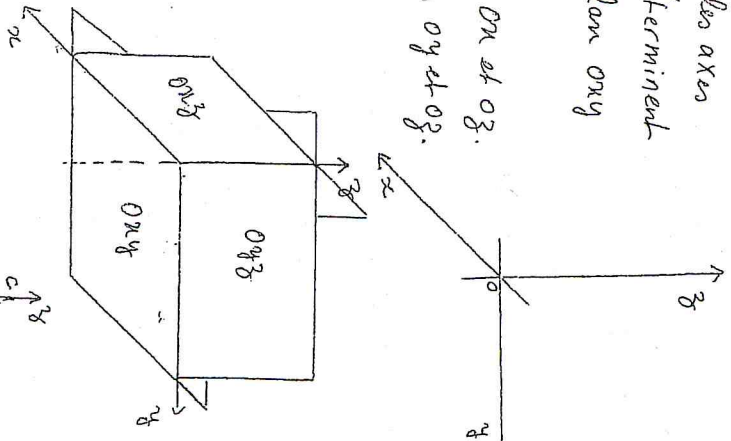
En g  m  trie analytique de dimension 2. Le graphique d'une équation qui comporte x et y est une courbe de $\mathbb{R}^2$, mais en dimension 3, une équation en x, y et z représente une surface dans $\mathbb{R}^3$.

Exemples : 1) Quelles sont les surfaces de $\mathbb{R}^3$ repr  sent  es

par les équations suivantes : 1) $z = 3$; 2) $y = 5$

Réponse : l'équation $z = 3$ représente

l'ensemble $\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid z = 3\}$ qui est l'ensemble de tous les points de $\mathbb{R}^3$ dont la coordonn  e $z = 3$.



$\{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid y = 5\}$ qui est l'ensemble de tous les points de $\mathbb{R}^3$ dont l'ordonn  e est 5.

2) Décrire et désigner la surface F de $\mathbb{R}^3$ repr  sent  e par l'équation $z = x$.

Réponse : $F = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x = y\}$
 $= \{(x, x, z) \mid x, z \in \mathbb{R}\}$.

2) Distance :
Définition : Soient $P_1(x_1, y_1, z_1)$ et $P_2(x_2, y_2, z_2)$ deux points de $\mathbb{R}^3$.

$$d(P_1, P_2) = |P_1 P_2| = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}$$

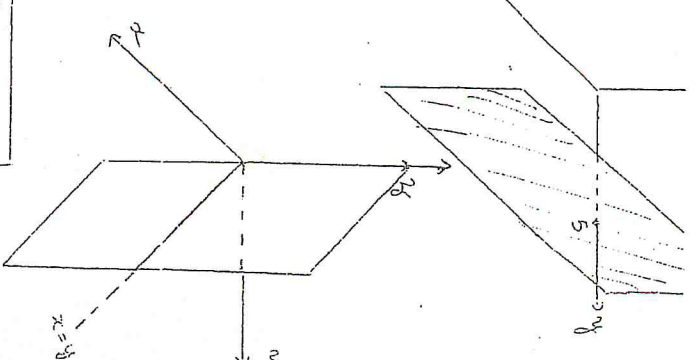
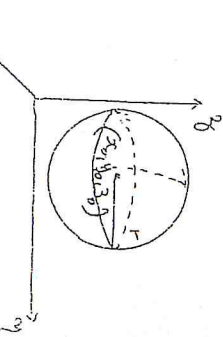
Exemple : la distance entre $P(2, -1, 7)$ et $Q(1, -3, 5)$

$$\text{soit } |PQ| = \sqrt{(1-2)^2 + (-3+1)^2 + (5-7)^2} = \sqrt{1+4+4} = 3.$$

3) L'équation d'une sphère : Soit la sphère de centre (x_0, y_0, z_0) et de rayon r , son équation est :

$$(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 + (z - z_0)^2 = r^2$$

En particulier, si le centre est o , alors l'équation est $x^2 + y^2 + z^2 = r^2$.



Exemple: Montre que $x^2 + y^2 + z^2 + 4x - 6y + 2z + 6 = 0$.

est l'équation d'une sphère et détermine son centre et son rayon.

Réponse: $x^2 + y^2 + z^2 + 4x - 6y + 2z + 6 = (x+2)^2 + (y-3)^2 + (z+1)^2 - 8$

ainsi $x^2 + y^2 + z^2 + 4x - 6y + 2z + 6 = 0 \Leftrightarrow$

$(x+2)^2 + (y-3)^2 + (z+1)^2 - 8 = 0 \Leftrightarrow (x+2)^2 + (y-3)^2 + (z+1)^2 = 8$.

c'est l'équation d'une sphère de centre $(-2, 3, -1)$ et de rayon $r = \sqrt{8}$.

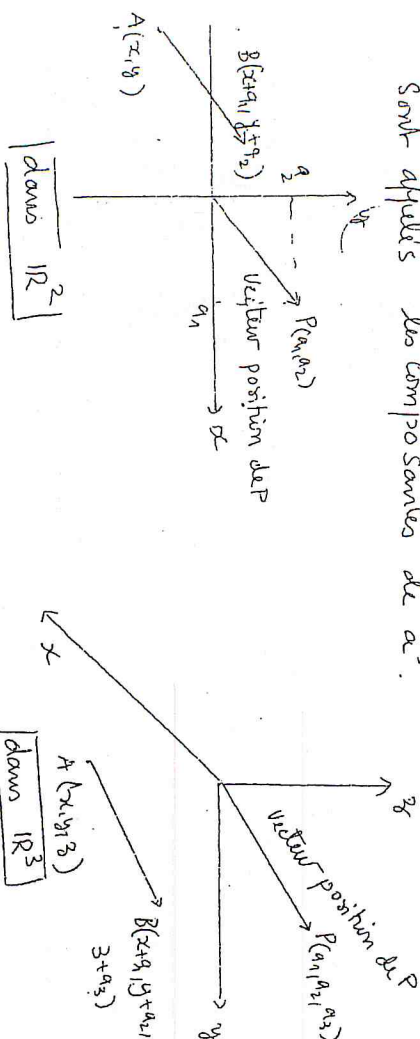
4) Vecteurs :

Définition: un vecteur de dimension 2, est un couple $\vec{a} = (a_1, a_2)$ de nombres réels.

Un vecteur de dimension trois est un triplet

$\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$ de nombres réels. a_1, a_2, a_3

sont appelés les composantes de $\vec{a}$.



Définition: E tout donné les points $A(x_1, y_1, z_1)$ et

$B(x_2, y_2, z_2)$ le vecteur $\vec{AB}$ est

$$\vec{AB} = (x_2 - x_1, y_2 - y_1, z_2 - z_1).$$

exemple: déterminer le centre et l'extrémité $B(-2, 1, 1)$

Réponse: $\vec{AB} = (-2-2, 1+3, 1-4) = (-4, 4, -3)$.

* La longueur d'un vecteur de dimension deux $\vec{a}(a_1, a_2)$ est égale à $\|\vec{a}\| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2}$.

* La longueur d'un vecteur de dimension trois $\vec{a}(a_1, a_2, a_3)$ est égale à $\|\vec{a}\| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}$.

* le seul vecteur de longueur 0 est le vecteur $\vec{0} = (0, 0)$ ou bien $(0, 0, 0)$.

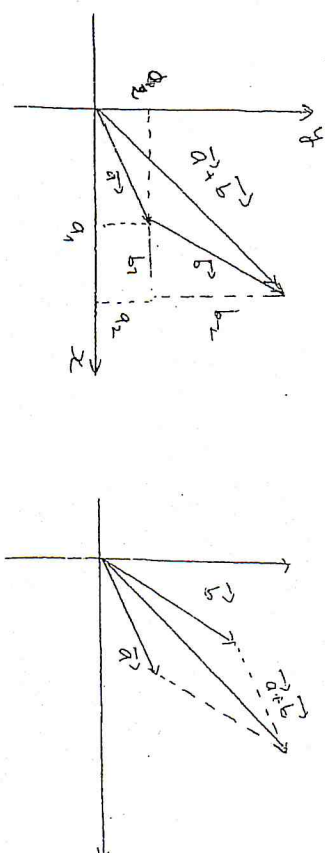
5) Opérations sur les vecteurs :

* Addition des vecteurs: Soient $\vec{a} = (a_1, a_2)$ et $\vec{b} = (b_1, b_2)$

le vecteur $\vec{a} + \vec{b} = (a_1 + b_1, a_2 + b_2)$.

de même pour les vecteurs de dimension trois :

$$(a_1, a_2, a_3) + (b_1, b_2, b_3) = (a_1 + b_1, a_2 + b_2, a_3 + b_3).$$



* Multiplication d'un vecteur par un scalaire:

Soient (a_1, a_2) un vecteur de $\mathbb{R}^2$ et c un scalaire

alors :

$$c\vec{a} = (ca_1, ca_2)$$

$$u(u_1, u_2, u_3) = (cu_1, cu_2, cu_3)$$

Normes:

$$\|cu\| = \sqrt{(cu_1)^2 + (cu_2)^2} = \sqrt{c^2(u_1^2 + u_2^2)} = |c| \sqrt{u_1^2 + u_2^2} = |c| \|u\|$$

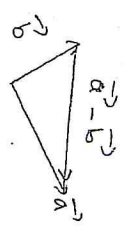
Si $c > 0$ et $c < 0$ sont de même sens, mais si $c < 0$ $\vec{a}$ et $c\vec{a}$ sont de sens opposés.

* la pente d'un vecteur $\vec{a}$ est $\frac{a_2}{a_1}$ (condition que $a_1 \neq 0$)
Si $c \neq 0$ la pente de $c\vec{a}$ est $\frac{ca_2}{ca_1}$ (la même que celle de $\vec{a}$).

* deux vecteurs non nuls $\vec{a}$ et $\vec{b}$ sont dits parallèles si : $\exists c$ scalaire $\vec{b} = c \cdot \vec{a}$.

* le vecteur $\vec{a} - \vec{b} = \vec{a} + (-\vec{b})$ d'où

$$\text{Si } \vec{a} = (a_1, a_2) \text{ et } \vec{b} = (b_1, b_2) \\ \vec{a} - \vec{b} = (a_1 - b_1, a_2 - b_2)$$



Exemple : Soient $\vec{a} = (4, 0, 3)$ et $\vec{b} = (-2, 1, 5)$

Calculer : $\vec{a} + \vec{b}$, $\vec{a} - \vec{b}$, $3\vec{b}$ et $2\vec{a} + 5\vec{b}$.

Réponse :

$$\vec{a} + \vec{b} = (2, 1, 8) \\ \vec{a} - \vec{b} = (6, -1, -2) \\ 3\vec{b} = (-6, 3, 15) \\ 2\vec{a} + 5\vec{b} = (-2, 5, 31)$$

Définition : Nous désignons par V_2 l'ensemble de tous les vecteurs de dimension 2 et V_3 l'ensemble de tous les vecteurs de dimension 3.

vecteurs de V_2 ou bien des vecteurs de V_3 . α, β des scalaires

$$\begin{aligned} * \vec{a} + \vec{b} &= \vec{b} + \vec{a} & * \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c}) &= (\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} \\ * \vec{a} + \vec{0} &= \vec{a} & * \vec{a} + (-\vec{a}) &= \vec{0} \\ * \alpha(\vec{a} + \vec{b}) &= \alpha\vec{a} + \alpha\vec{b} & * (\alpha + \beta)\vec{a} &= \alpha\vec{a} + \beta\vec{a} \\ * (\alpha\beta) \cdot \vec{a} &= \alpha(\beta\vec{a}) & * 1 \cdot \vec{a} &= \vec{a} \end{aligned}$$

Définition : Soient $\vec{i} = (1, 0)$, $\vec{j} = (0, 1)$ les vecteurs de la base canonique de V_2 . Un vecteur $\vec{a} = (a_1, a_2)$ peut s'écrire $\vec{a} = (a_1, a_2) = a_1(1, 0) + a_2(0, 1)$

$$= a_1\vec{i} + a_2\vec{j}$$

de même dans V_3 $\vec{i} = (1, 0, 0)$; $\vec{j} = (0, 1, 0)$ et $\vec{k} = (0, 0, 1)$ les vecteurs de la base canonique de V_3 . Un vecteur

$$\vec{a} = (a_1, a_2, a_3) = a_1(1, 0, 0) + a_2(0, 1, 0) + a_3(0, 0, 1) \\ = a_1\vec{i} + a_2\vec{j} + a_3\vec{k}$$

⇒ Produit Scalaire :

Définition : * le produit scalaire de deux vecteurs non nuls $\vec{a}$ et $\vec{b}$ est le nombre.

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = \|\vec{a}\| \cdot \|\vec{b}\| \cdot \cos \theta$$

où θ est l'angle entre $\vec{a}$ et $\vec{b}$ $0 \leq \theta \leq \pi$.

* Deux vecteurs non nuls $\vec{a}$ et $\vec{b}$ sont dits perpendiculaires ou orthogonaux si et seulement si :

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = 0$$

Remarques : 1) On a aussi $\vec{a} = (a_1, a_2)$ et $\vec{b} = (b_1, b_2)$
 $\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1b_1 + a_2b_2$.

2) Dans V_3 . $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$ et $\vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = (a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3).$$

Exemple: Quel angle font entre eux les vecteurs:

$$\vec{a} = (2, 2, -1) \text{ et } \vec{b} = (5, -3, 2).$$

Réponse: $\vec{a} \cdot \vec{b} = (10 - 6 - 2) = 2$.

de si nous pour θ l'angle cherché:

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = \|\vec{a}\| \cdot \|\vec{b}\| \cdot \cos \theta.$$

$$\|\vec{a}\| = 3; \quad \|\vec{b}\| = \sqrt{38}$$

$$\text{donc } 2 = 3 \cdot \sqrt{38} \cdot \cos \theta \Rightarrow \cos \theta = \frac{2}{3\sqrt{38}}$$

l'angle entre $\vec{a}$ et $\vec{b}$ mesure:

$$\theta = \arccos\left(\frac{2}{3\sqrt{38}}\right) \approx 1,46 \text{ (} \approx 84^\circ \text{)}.$$

8) Propriétés du Produit Scalaire: si $\vec{a}, \vec{b}$ et $\vec{c}$ des vecteurs de V_3 et α un scalaire, alors:

$$1) \vec{a} \cdot \vec{a} = \|\vec{a}\|^2. \quad 2) \vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{b} \cdot \vec{a}.$$

$$3) \vec{a} \cdot (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{a} \cdot \vec{c} \quad 4) (\alpha \vec{a}) \cdot \vec{b} = \alpha(\vec{a} \cdot \vec{b}) = \vec{a} \cdot (\alpha \vec{b}).$$

$$5) 0 \cdot \vec{a} = 0.$$

9) Produit Vectoriel:

Définition: si $\vec{a}$ et $\vec{b}$ sont des vecteurs non nuls de V_3 . Le produit vectoriel de $\vec{a}$ et $\vec{b}$

est le vecteur:

$$\vec{a} \wedge \vec{b} = (\|\vec{a}\| \cdot \|\vec{b}\| \cdot \sin \theta) \cdot \vec{n}$$

où θ est l'angle entre $\vec{a}$ et $\vec{b}$, $0 < \theta \leq \pi$.

et $\vec{n}$ un vecteur unitaire perpendiculaire aux vecteurs $\vec{a}$ et $\vec{b}$.

* Si l'un des vecteurs $\vec{a}$ ou $\vec{b}$ est nul; alors par définition

$$\vec{a} \wedge \vec{b} = \vec{0}.$$

Remarque: Deux vecteurs non nuls

$\vec{a}$ et $\vec{b}$ sont parallèles si et seulement

$$\text{si } \vec{a} \wedge \vec{b} = \vec{0}.$$

10) Propriétés du produit vectoriel: si $\vec{a}$ et $\vec{b}$, $\vec{c}$ sont des vecteurs et α un scalaire alors:

$$1) \vec{a} \wedge \vec{b} = -\vec{b} \wedge \vec{a} \quad 2) (\alpha \vec{a}) \wedge \vec{b} = \alpha(\vec{a} \wedge \vec{b}) = \vec{a} \wedge (\alpha \vec{b})$$

$$3) \vec{a} \wedge (\vec{b} + \vec{c}) = \vec{a} \wedge \vec{b} + \vec{a} \wedge \vec{c} \quad 4) (\vec{a} + \vec{b}) \wedge \vec{c} = (\vec{a} \wedge \vec{c}) + \vec{b} \wedge \vec{c}.$$

Exemples: * Déterminer $\vec{i} \wedge \vec{j}$ et $\vec{j} \wedge \vec{i}$

$$\vec{i} \wedge \vec{j} = (\|\vec{i}\| \cdot \|\vec{j}\| \cdot \sin \frac{\pi}{2}) \cdot \vec{k} = \vec{k}.$$

$$\vec{j} \wedge \vec{i} = (\|\vec{j}\| \cdot \|\vec{i}\| \cdot \sin \frac{\pi}{2}) \cdot (-\vec{k}) = -\vec{k}.$$

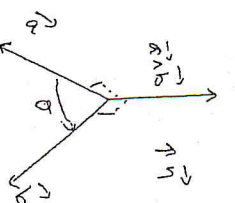
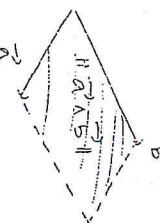
* Calculer $(\vec{i} \wedge \vec{j}) \wedge \vec{k}$ et $\vec{i} \wedge (\vec{j} \wedge \vec{k})$. Conclusion.

$$(\vec{i} \wedge \vec{j}) \wedge \vec{k} = \vec{0} \wedge \vec{k} = \vec{0}$$

$$\vec{i} \wedge (\vec{j} \wedge \vec{k}) = \vec{i} \wedge \vec{i} = -\vec{j}$$

Conclusion: le produit vectoriel n'est pas associatif.

Définition: la norme de $\vec{a} \wedge \vec{b}$ est égale à l'aire du parallélogramme déterminé par $\vec{a}$ et $\vec{b}$.



Soient $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$ et $\vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$.

alors $\vec{a} \wedge \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} = + \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} \vec{e}_1 -$

$$- \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ b_1 & b_3 \end{vmatrix} \vec{e}_2 + \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} \vec{e}_3$$

Exemple : 1) Soient $\vec{a} = (1, 3, 4)$ et $\vec{b} = (2, 7, -5)$

$$\vec{a} \wedge \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ 1 & 3 & 4 \\ 2 & 7 & -5 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 3 & 4 \\ 7 & -5 \end{vmatrix} \vec{e}_1 - \begin{vmatrix} 1 & 4 \\ 2 & -5 \end{vmatrix} \vec{e}_2 + \begin{vmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 7 \end{vmatrix} \vec{e}_3$$

$$= -43\vec{e}_1 + 13\vec{e}_2 + 1\vec{e}_3$$

$$= (-43, 13, 1)$$

2) Chercher un vecteur perpendiculaire au plan P qui passe par les points A(1, 4, 6), B(-2, 5, -1) et C(1, -1, 1).
On a : $\vec{AB} \in P$ et $\vec{AC} \in P$. $\vec{AB} \wedge \vec{AC} \perp P$.

$$\vec{AB} = (-3, 1, -7) \quad \vec{AC} = (0, -5, -5)$$

$$\vec{AB} \wedge \vec{AC} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ -3 & 1 & -7 \\ 0 & -5 & -5 \end{vmatrix}$$

$$= \begin{vmatrix} 1 & -7 \\ -5 & -5 \end{vmatrix} \vec{e}_1 - \begin{vmatrix} -3 & -7 \\ 0 & -5 \end{vmatrix} \vec{e}_2 + \begin{vmatrix} -3 & 1 \\ 0 & -5 \end{vmatrix} \vec{e}_3$$

$$= -40\vec{e}_1 - 15\vec{e}_2 + 15\vec{e}_3$$

donc le vecteur $(-40, -15, 15)$ est perpendiculaire au plan P.

-9-

Soit (D) une droite dans $\mathbb{R}^2$. Son équation est :

$$ax + by + c = 0.$$

On appelle : vecteur directeur de D, le vecteur $\vec{u} = (-b, a)$ et vecteur normal à D, le vecteur $\vec{n} = (a, b)$.

$$\vec{u} \perp \vec{n} \text{ (D) et } \vec{n} \perp (D)$$

* Distance d'un point $\vec{a}$ à une droite (D) :

Soit (D) la droite d'équation $ax + by + c = 0$ et A(x_0, y_0) un point de $\mathbb{R}^2$.

la distance entre (D) et A est :

$$d = \frac{|ax_0 + by_0 + c|}{\sqrt{a^2 + b^2}} = \frac{|ax_0 + by_0 + c|}{\|\vec{n}\|}$$

13) L'équation d'une droite dans $\mathbb{R}^3$:

Soit (D) une droite qui passe par le point $P_0(x_0, y_0, z_0)$ et parallèle au vecteur $\vec{v} = (a, b, c)$

les équations paramétriques de la droite (D) s'écrivent :

$$x = x_0 + ta \quad ; \quad y = y_0 + tb \quad \text{et} \quad z = z_0 + tc. \quad (t \text{ paramètre})$$

Chaque valeur du paramètre t, donne un point (x, y, z) sur (D).

Exemples : 1) écrire les équations paramétriques de la droite qui passe par le point (5, 1, 3) et parallèle au vecteur $\vec{v} = 2\vec{e}_1 + 4\vec{e}_2 - 2\vec{e}_3$.

* Chercher les coordonnées de deux autres points de cette droite.

-10-

Réponse : les équations paramétriques de la droite sont :

$$x = 5 + t, \quad y = 1 + 4t \quad \text{et} \quad z = 3 - 2t.$$

La valeur $t = 1$ du paramètre nous donne :

$$x = 6, \quad y = 5, \quad z = 1 \Rightarrow \text{le point } (6, 5, 1) \in (D)$$

La valeur $t = -1$ du paramètre nous donne :

$$x = 4, \quad y = -3 \quad \text{et} \quad z = 5 \Rightarrow \text{le point } (4, -3, 5) \in (D).$$

2) Écrivez les équations paramétriques de la droite (D) qui passe par les points $A(2, 4, -3)$ et $B(3, -1, 1)$.

En quel point cette droite perçoit-elle le plan Oxy .

Réponse : le vecteur $\overrightarrow{AB} = (1, -5, 4)$ est parallèle à (D).

ainsi $x = 2 + t$; $y = 4 - 5t$ et $z = -3 + 4t$ sont les équations paramétriques de (D).

la droite perce le plan Oxy quand $z = 0$.

$$\Rightarrow -3 + 4t = 0 \Rightarrow t = 3/4 \Rightarrow x = 2 + 3/4 = 11/4$$

$$\text{et } y = 4 - 5(3/4) = 1/4$$

les coordonnées du point d'intersection de (D) avec

$$Oxy \text{ sont } (11/4, 1/4, 0).$$

14) Équation d'un plan dans $\mathbb{R}^3$:

L'équation d'un plan P dans $\mathbb{R}^3$ est déterminée par un point $P_0(x_0, y_0, z_0)$ qu'il

contient et un vecteur $\vec{n}$ qui lui est orthogonal.

Un tel vecteur orthogonal est appelé un vecteur normal.

Soit $\vec{n} = (a, b, c)$ un vecteur normal au plan et $(x, y, z) \in P$.

L'équation scalaire du plan passant par $P_0(x_0, y_0, z_0)$ et normal au vecteur (a, b, c) est :

$$a(x - x_0) + b(y - y_0) + c(z - z_0) = 0.$$

Exemple : 1) Écrivez une équation du plan P qui passe par le point $(2, 4, -1)$ et qui admet comme vecteur normal $\vec{n} = (2, 3, 4)$.

Réponse : l'équation est :

$$2(x - 2) + 3(y - 4) + 4(z + 1) = 0.$$

$$\Rightarrow 2x + 3y + 4z = 12.$$

2) Quelle est l'équation du plan déterminé par les points : $A(1, 3, 2)$; $B(3, -1, 6)$ et $C(5, 4, 0)$.

Réponse : $\overrightarrow{AB} = (2, -4, 4)$ et $\overrightarrow{AC} = (4, -1, -2)$.

les vecteurs $\overrightarrow{AB}$ et $\overrightarrow{AC}$ sont inclus dans P ainsi $\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AC} \perp P$ et donc est un vecteur normal.

$$\vec{n} = \overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AC} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ 2 & -4 & 4 \\ 4 & -1 & -2 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -4 & 4 \\ -1 & -2 \end{vmatrix} \vec{i} - \begin{vmatrix} 2 & 4 \\ 4 & -2 \end{vmatrix} \vec{j} + \begin{vmatrix} 2 & -4 \\ 4 & -1 \end{vmatrix} \vec{k} = 12\vec{i} + 20\vec{j} + 14\vec{k}.$$

l'équation de P s'écrit :

$$12(x - 1) + 20(y - 3) + 14(z - 2) = 0.$$

$$\Rightarrow 6x + 10y + 7z = 50.$$

15) Distance d'un point à un plan :

Soit P le plan d'équation :

$$ax + by + cz + d = 0$$

et $A(x_1, y_1, z_1)$ un point de $\mathbb{R}^3$.

la distance entre P et A est :

$$d = \frac{|ax_1 + by_1 + cz_1 + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}} = \frac{|ax_1 + by_1 + cz_1 + d|}{\|\vec{n}\|}$$

Exemple : Soient les plans d'équations :

$$P_1 : 10x + 2y - 2z = 5 \text{ et } P_2 : 5x + y - z = 1.$$

- 1) Montrer que les deux plans sont parallèles ;
- 2) Calculer la distance entre ces deux plans.

Réponse : 1) les vecteurs normaux aux plans P_1 et P_2 sont :

$$\vec{n}_1 = (10, 2, -2) \text{ et } \vec{n}_2 = (5, 1, -1)$$

$$\vec{n}_1 \text{ et } \vec{n}_2 \text{ sont } \parallel \text{ car } \vec{n}_1 = 2\vec{n}_2.$$

$$2) \text{ Soit } A \in P_1 \quad A = \left(\frac{1}{2}, 0, 0\right).$$

$$d = \frac{|5(\frac{1}{2}) + 0 - 0 - 1|}{\|\vec{n}_2\|} = \frac{|5/2 - 1|}{\sqrt{25}}.$$

$$d = \frac{1}{2\sqrt{5}}$$

En géométrie plane, le système de coordonnées polaires est adapté pour décrire certaines courbes et régions.

En dimension trois, il y a deux systèmes de coordonnées analogues aux coordonnées polaires pour décrire certains surfaces et solides à savoir les coordonnées cylindriques et sphériques.

Coordonnées cylindriques :

Soit $P(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$, les coordonnées cylindriques de P sont (r, θ, z) où r, θ sont les coordonnées polaires du projeté de P sur le plan Oxy et où z est la cote de P .

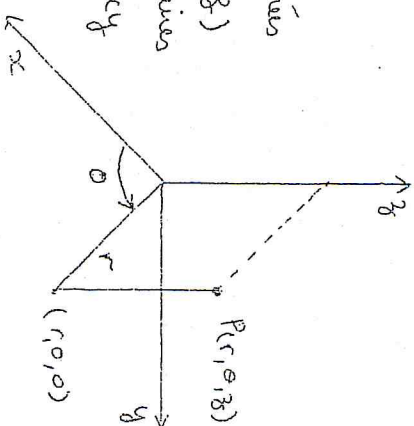
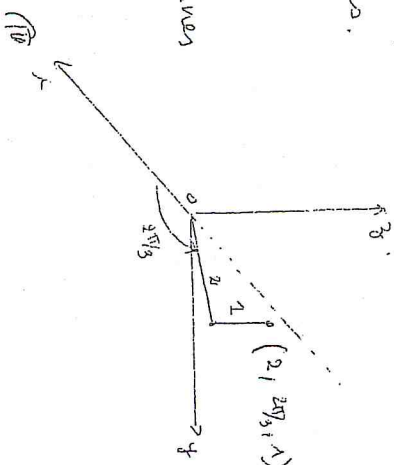
Le passage des équations cartésiennes aux coordonnées cylindriques se fait par :

$$r^2 = x^2 + y^2 ; \quad \begin{cases} \cos \theta = \frac{x}{r} \\ \sin \theta = \frac{y}{r} \end{cases} ; \quad z = z.$$

Exemples : 1) Soient le point de coordonnées cylindriques $(2, \frac{2\pi}{3}, 1)$ et déterminer les coordonnées cartésiennes.

Réponse :

Les coordonnées cartésiennes sont :



$$y = r \sin \theta = 2 \cdot \sin \left(\frac{2\pi}{3} \right) = 2 \cdot \left(\frac{\sqrt{3}}{2} \right) = \sqrt{3}$$

$z = 1$.
il s'agit du point $(-1, \sqrt{3}, 1)$ en coordonnées cartésiennes.

2) Déterminer les coordonnées cylindriques du point de coordonnées $(3, -3, -7)$

Réponse : $r = \sqrt{x^2 + y^2} = \sqrt{3^2 + (-3)^2} = 3\sqrt{2}$.

$$\tan \theta = \frac{y}{x} = \frac{-3}{3} = -1 \Rightarrow \theta = \frac{7\pi}{4} + 2k\pi.$$

$$z = -7.$$

Par conséquent les coordonnées cylindriques de $(3, -3, -7)$ sont $(3\sqrt{2}, \frac{7\pi}{4}, -7)$; en outre $(3\sqrt{2}, -\frac{\pi}{4}, -7)$. Comme en coordonnées polaires, il y a une infinité de choix possibles.

Coordonnées sphériques :

Soit $P(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$
les coordonnées sphériques de P sont

(ρ, θ, φ) , telles que :

$\rho = |OP|$; θ est la même

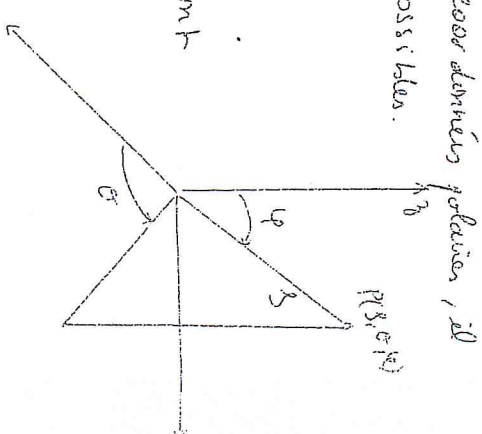
angle qu'en coordonnées

cylindriques et φ est l'angle

entre la partie positive de l'axe Oz et le segment OP .

On a :

$$\rho \geq 0 ; \quad 0 \leq \theta \leq \pi.$$



Le passage des coordonnées cartésiennes aux sphériques se lit :

$$x = \rho \sin \varphi \cos \theta$$

de plus

$$y = \rho \sin \varphi \sin \theta$$

$$\rho^2 = x^2 + y^2 + z^2.$$

$$z = \rho \cos \varphi.$$

Exemples : 1) Déterminer les coordonnées cartésiennes du point caractérisé par les coordonnées sphériques $(2, \pi/4, \pi/3)$.

Réponse : On a :

$$x = \rho \sin \varphi \cos \theta = 2 \cdot \sin(\pi/3) \cdot \cos(\pi/4) = 2 \left(\frac{\sqrt{3}}{2}\right) \cdot \left(\frac{1}{\sqrt{2}}\right) = \sqrt{3/2}$$

$$y = \rho \sin \varphi \sin \theta = 2 \sin(\pi/3) \cdot \sin(\pi/4) = 2 \left(\frac{\sqrt{3}}{2}\right) \left(\frac{1}{\sqrt{2}}\right) = \sqrt{3/2}$$

$$z = \rho \cos \varphi = 2 \cdot \cos(\pi/3) = 2 \left(\frac{1}{2}\right) = 1.$$

ainsi le point $(2, \pi/4, \pi/3)$ est de coordonnées cartésiennes $(\sqrt{3/2}, \sqrt{3/2}, 1)$.

2) Déterminer les coordonnées sphériques du point de coordonnées cartésiennes $(0, 2\sqrt{3}, -2)$.

Réponse : Soit (ρ, θ, φ) les coordonnées sphériques.

$$\text{On a : } \rho = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} = \sqrt{0 + 12 + 4} = 4$$

$$\cos \varphi = z/\rho = -2/4 = -1/2 \Rightarrow \varphi = 2\pi/3.$$

$$\text{et } \cos \theta = \frac{x}{\rho \sin \varphi} = 0 \Rightarrow \theta = \pi/2.$$

(remarque : $\theta \neq 3\pi/2$ car $y = 2\sqrt{3} > 0$). Par conséquent les coordonnées sphériques du point donné sont $(4, \pi/2, 2\pi/3)$.