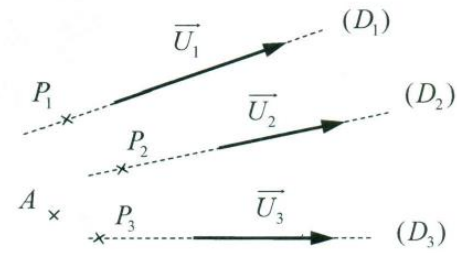


Fiche outil -Produit scalaire

Définition

Le torseur est le représentant d'un ensemble de vecteurs glissants $\{\vec{U}_i, (Di)\}$, il est défini par ses deux éléments de réduction :

- \vec{R} : la résultante du torseur $\vec{R} = \sum_{i=1}^n \vec{U}_i$
- \vec{M}_A : le moment au point A du torseur $\vec{M}_A = \sum_{i=1}^n \overrightarrow{AP_i} \wedge \vec{U}_i$



On note le torseur :

- En ligne : $\{T\} = \begin{Bmatrix} \vec{R} \\ \vec{M}_A \end{Bmatrix}$
- En colonne, avec les composantes exprimées dans une seule et même base :

$$\{T\} = \begin{Bmatrix} R_x & M_{Ax} \\ R_y & M_{Ay} \\ R_z & M_{Az} \end{Bmatrix}_{(\vec{x}, \vec{y}, \vec{z})} \quad \text{ce torseur comporte 6 composantes}$$

Remarque :

- La résultante \vec{R} du torseur est indépendante du point où est défini le torseur.
- Le moment \vec{M} dépend du point où il est exprimé.

Changement de point d'écriture d'un torseur

Pour déplacer au point B un torseur exprimé en un point A, il faut :

- Conserver la résultante \vec{R}
- Déplacer le moment en utilisant la relation du champ des moments :

$$\vec{M}_B = \vec{M}_A + \overrightarrow{BA} \wedge \vec{R} \quad (\text{« BABAR »})$$

$$\text{On a donc si } \{T\} = \begin{Bmatrix} \vec{R} \\ \vec{M}_A \end{Bmatrix} \text{ alors } \{T\} = \begin{Bmatrix} \vec{R} \\ \vec{M}_B = \vec{M}_A + \overrightarrow{BA} \wedge \vec{R} \end{Bmatrix} =$$

Opération sur les torseurs

Egalité de deux torseurs

Deux torseurs sont égaux s'ils ont mêmes éléments de réductions en **un même point**, réciproquement s'ils ont mêmes éléments de réduction en un point, ils sont égaux.

$$\{T_1\} = \{T_2\} = \begin{Bmatrix} \overrightarrow{R_{[T_1]}} = \overrightarrow{R_{[T_2]}} \\ \overrightarrow{M_{A[T_1]}} = \overrightarrow{M_{A[T_2]}} \end{Bmatrix}$$

Somme de torseurs

Soit deux torseurs dont les éléments de réductions en **un même point** sont connus alors:

$$\{T_1 + T_2\} = \begin{Bmatrix} \overrightarrow{R_{[T_1]}} + \overrightarrow{R_{[T_2]}} \\ \overrightarrow{M_{A[T_1]}} + \overrightarrow{M_{A[T_2]}} \end{Bmatrix}$$

Multiplication par un scalaire

$$\text{Soient, } \{T\} = \begin{Bmatrix} \vec{R} \\ \vec{M}_A \end{Bmatrix} \text{ et } \lambda \text{ un réel alors } \lambda \cdot \{T\} = \begin{Bmatrix} \lambda \cdot \vec{R} \\ \lambda \cdot \vec{M}_A \end{Bmatrix}$$