

Soient  $B_o(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ ,  $B_1(\vec{u}, \vec{v}, \vec{k})$  et  $B_2(\vec{u}, \vec{w}, \vec{z})$ , trois bases ortho-normées directes de  $\mathbb{R}^3$  telles que :

- $B_1(\vec{u}, \vec{v}, \vec{k})$  est déduite de  $B_o(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$  par une rotation d'angle  $\alpha$  mesurée autour de  $\vec{k}$
- $B_2(\vec{u}, \vec{w}, \vec{z})$  est déduite de  $B_1(\vec{u}, \vec{v}, \vec{k})$  par une rotation d'angle  $\beta$  mesurée autour de  $\vec{u}$