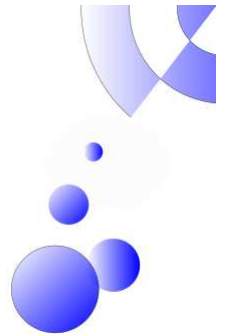
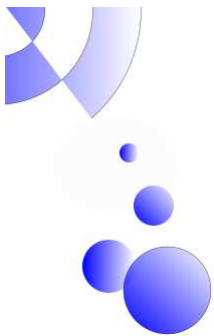




Table des Matières

I. Équations d'une droite	1
I. A. Équation cartésienne d'une droite	1
I. B. Équation réduite d'une droite	3
I. C. Équations d'une droite passant par deux points	4
II. application aux positions relatives de deux droites dans le plan	6
II. A. Droites parallèles du plan	6
II. B. Systèmes linaires de deux équations à deux inconnues	7





I. Équations d'une droite

I. A. Équation cartésienne d'une droite

Activité 1

Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

A et B sont deux points de coordonnées respectives $(2; -1)$ et $(3; 1)$.

Expliquer pourquoi le point C de coordonnées $(4; 3)$ est sur la droite (AB) .

Théorème

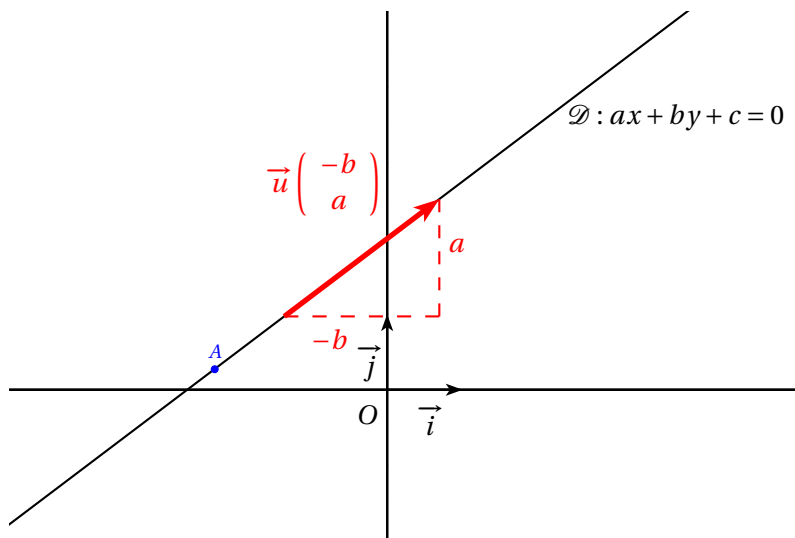
Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

Soit un vecteur \vec{u} non nul de coordonnées $\begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \end{pmatrix}$ et un point A de coordonnées $(x_A; y_A)$.

Tout point M de coordonnées $(x; y)$ de la droite \mathcal{D} dirigée par le vecteur \vec{u} et passant par le point A vérifie :

$$u_2x - u_1y + u_1y_A - u_2x_A = 0 \iff u_2(x - x_A) - u_1(y - y_A) = 0 \iff u_1(y - y_A) = u_2(x - x_A)$$

Réciproquement, toute équation de la forme $ax + by + c = 0$ avec $(a; b) \neq (0; 0)$ (a et b non tous les deux nuls), représente une droite \mathcal{D} du plan dirigée par le vecteur \vec{u} de coordonnées $\begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix}$.



☞ Démonstration 1

1. Soit un vecteur \vec{u} non nul de coordonnées $\begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \end{pmatrix}$ et un point A de coordonnées $(x_A; y_A)$.
Soit un point M de coordonnées $(x; y)$ de la droite \mathcal{D} dirigée par le vecteur \vec{u} et passant par le point A .

- (a) Que peut-on dire des vecteurs \overrightarrow{AM} et \vec{u} ?
(b) En déduire les relations données.

2. Soit une équation (E) de la forme $ax + by + c = 0$ avec $(a; b) \neq (0; 0)$ (a et b non tous les deux nuls) et le vecteur \vec{u} de coordonnées $\begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix}$.

- (a) Soit un réel x_A donné. Montrer qu'il existe un réel y_A tel que le couple $(x_A; y_A)$ vérifie l'équation (E) . (on étudiera deux cas : $a = 0$ et $a \neq 0$).

Il existe un point A dont les coordonnées $(x_A; y_A)$ vérifient l'équation (E) .

- (b) Montrer qu'un point M dont les coordonnées $(x; y)$ vérifient l'équation (E) vérifient l'équation $a(x - x_A) + b(y - y_A) = 0$
(c) En déduire les vecteurs \overrightarrow{AM} et \vec{u} sont colinéaires.

☞ Définition

Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

Une équation de la forme $ax + by + c = 0$ est appelée équation cartésienne d'une droite.

☞ Remarques

Soit une droite \mathcal{D} d'équation cartésienne $ax + by + c = 0$.

- Si $a = 0$ alors $by + c = 0 \iff y = \frac{-c}{b}$ représente une équation d'une droite \mathcal{D} parallèle à l'axe des abscisses, elle est dirigée par le vecteur \vec{u} de coordonnées $\begin{pmatrix} -b \\ 0 \end{pmatrix}$ colinéaire au vecteur \vec{i} de coordonnées $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$.
- Si $b = 0$ alors $ax + c = 0 \iff x = \frac{-c}{a}$ représente une équation d'une droite \mathcal{D} parallèle à l'axe des ordonnées, elle est dirigée par le vecteur \vec{u} de coordonnées $\begin{pmatrix} 0 \\ a \end{pmatrix}$ colinéaire au vecteur \vec{j} de coordonnées $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$.

☞ Remarque

Si une droite \mathcal{D} a pour équation $ax + by + c = 0$ alors toutes équations de la forme $k(ax + by + c) = 0$ avec k réel non nul, est une équation de \mathcal{D} .

Une droite \mathcal{D} peut avoir une infinité d'équation cartésienne qui la représente.

Exercice 1

Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan. L'unité est le centimètre.

- (a) Construire la droite \mathcal{D}_1 passant par le point A de coordonnées $(-1; 2)$ et dirigée par le vecteur \vec{u} de coordonnées $\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ -1 \end{pmatrix}$.
(b) Donner deux équations cartésiennes de la droite \mathcal{D}_1 dont une a des coefficients entiers.
- Construire la droite \mathcal{D}_3 d'équation $-4x + 5y + 3 = 0$.
- Construire la droite d'équation $3x = 2$.
- Construire la droite d'équation $-5y = 12$.

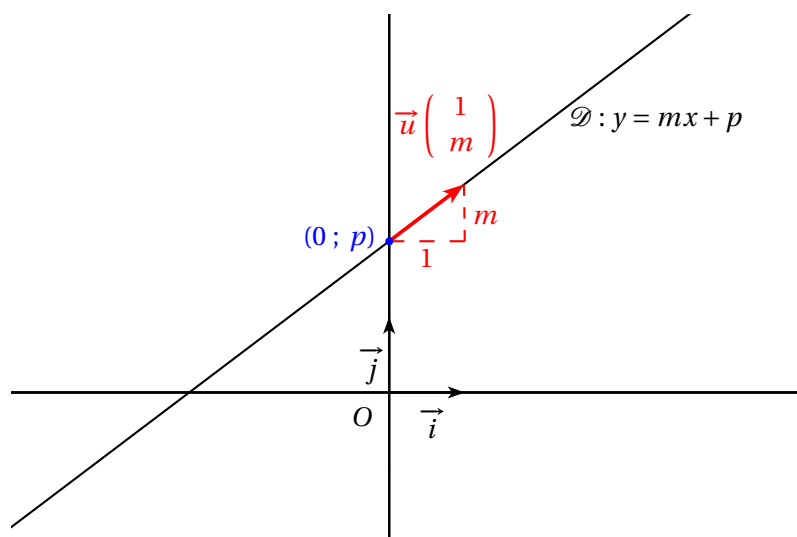
I. B. Équation réduite d'une droite

Théorème

Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

Une droite \mathcal{D} non parallèle à l'axe des ordonnées admet une équation unique de la forme $y = mx + p$, où m et p sont deux nombres réels.

Réciproquement une équation de la forme $y = mx + p$ représente une droite du plan non parallèle à l'axe des abscisses.



Démonstration 2

- Soit une droite \mathcal{D} non parallèle à l'axe des abscisses.
 - Justifier que la droite \mathcal{D} est dirigée par un vecteur \vec{u} de coordonnées $\begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \end{pmatrix}$ avec $(u_1; u_2) \neq (0; 0)$ tel que $u_1 \neq 0$.
 - Déterminer l'unique vecteur \vec{v} d'abscisse 1 colinéaire au vecteur \vec{u} .
 - En déduire une équation cartésienne de la droite \mathcal{D} .
 - Donner m et p pour que l'équation soit de la forme $y = mx + p$.

On admet que l'écriture $y = mx + p$ est unique.

- Supposons une équation de la forme $y = mx + p$ (E'). Donner l'équation cartésienne (E) équivalente à l'équation (E'), en déduire que l'équation (E') est celle d'une droite \mathcal{D} dirigée par un vecteur \vec{u} à déterminer.

☞ Définition

Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

Une équation de la forme $y = mx + p$ est appelée **équation réduite** d'une droite \mathcal{D} , m est appelé **coefficient directeur ou pente** et p est appelé **ordonnée à l'origine**.

☞ Propriété

Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

À toute droite \mathcal{D} non parallèle à l'axe des ordonnées on peut associer une fonction affine dont l'expression est de la forme $f(x) = mx + p$ avec m et p réels.

☞ Remarques

- Soit une droite \mathcal{D} d'équation $y = mx + p$.
Si $m = 0$ alors l'équation est de la forme $y = p$, la droite est parallèle à l'axe des abscisses.
- Soit une droite \mathcal{D} d'équation cartésienne $ax + by + c = 0$ et d'équation réduite $y = mx + p$, on a $m = \frac{a}{-b}$
 - $ax + by + c = 0 \iff by = -ax - c \iff y = \frac{-a}{b}x - \frac{c}{b}$ on a bien $m = \frac{a}{-b}$.
 - Les vecteurs de coordonnées $\begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix}$ et $\begin{pmatrix} 1 \\ m \end{pmatrix}$ dirigent la droite \mathcal{D} , ils sont donc colinéaires, par le calcul du déterminant on a
$$\begin{vmatrix} -b & 1 \\ a & m \end{vmatrix} = -bm - a = 0 \iff m = \frac{a}{-b}$$

☞ Exercice 2

Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan. L'unité est le centimètre.

- (a) Construire la droite \mathcal{D}_1 passant par le point A de coordonnées $(-2; -3)$ et de pente $\frac{1}{3}$.
(b) Déterminer l'équation réduite de la droite \mathcal{D}_1 .
- (a) Construire la droite \mathcal{D}_2 d'équation $y = 0,5x - 3$.
(b) Donner deux équations cartésiennes de la droite \mathcal{D}_2 dont une a des coefficients entiers.
- (a) Construire la droite \mathcal{D}_3 d'équation $7x + 3y + 9 = 0$.
(b) Donner l'équation réduite de la droite \mathcal{D}_3 . Donner sa pente et son ordonnée à l'origine.

I. C. Équations d'une droite passant par deux points

☞ Activité 2

Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

Soient les points A et B de coordonnées respectives $(-1; 4)$ et $(5; 3)$.

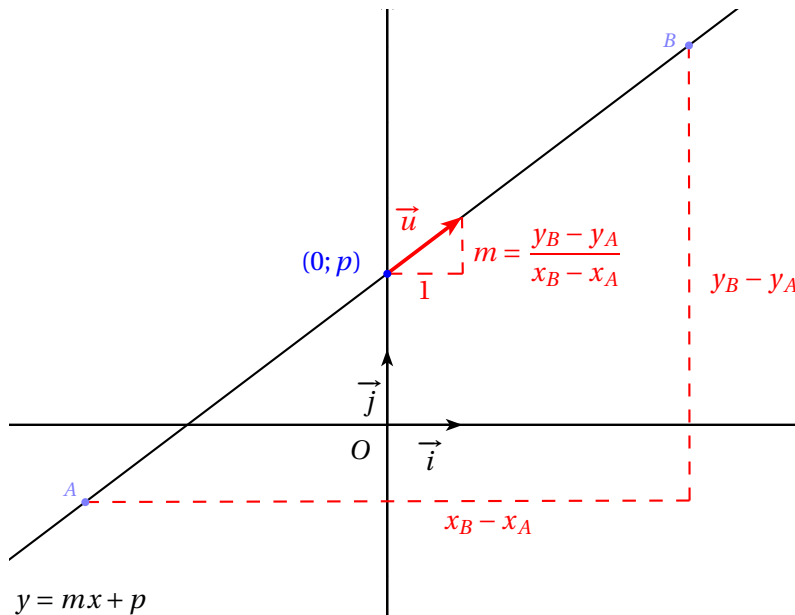
Déterminer une équation de la droite (AB) . Si l'équation choisie n'est pas réduite, donner l'équation réduite de la droite (AB) .

Théorème

Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

Soient les points A et B de coordonnées respectives $(x_A; y_A)$ et $(x_B; y_B)$.

- Si $x_A = x_B$ alors la droite (AB) a pour équation $x = x_A$.
- La droite (AB) a pour équation réduite $y = mx + p$ avec $m = \frac{y_B - y_A}{x_B - x_A}$ (ou $m = \frac{y_A - y_B}{x_A - x_B}$) et pour ordonnée à l'origine $p = y_A - mx_A$ (ou $p = y_B - mx_B$).



Démonstration 3

Cas où $x_A \neq x_B$.

Soient $A(x_A; y_A)$ et $B(x_B; y_B)$.

1. Déterminer un vecteur directeur de la droite (AB) .
2. Déterminer le vecteur d'abscisse 1 qui dirige la (AB) .
3. En déduire l'équation réduite de la droite (AB) .

Exercice 3

Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$.

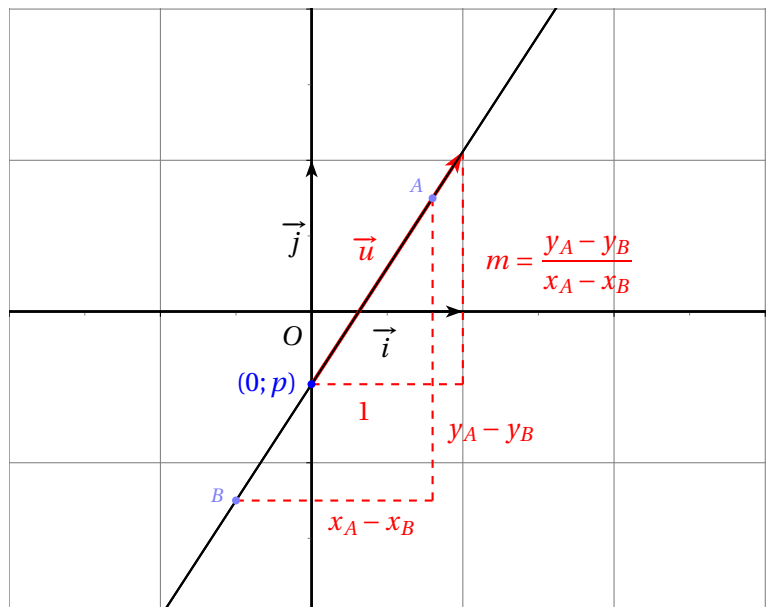
Soient les points A et B de coordonnées respectives

$\left(\frac{4}{5}; \frac{3}{4}\right)$ et $\left(\frac{-3}{4}; \frac{-5}{4}\right)$.

Justifier si les points C de coordonnées

$\left(\frac{13}{16}; \frac{10}{13}\right)$ et D de coordonnées $(-1; -2)$

sont sur la droite (AB) .



Exercice 4

Lire les deux items avant de commencer l'exercice.

- Le prix d'un article était de 41 € en 2000 et 59 € en 2018. On considère que l'augmentation annuelle a été constante.
Quel sera le prix de l'article en 2030 ?
- Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère du plan.
Soient les points A, B de coordonnées respectives $(2000; 41)$ et $(2018; 59)$.
Déterminer l'ordonnée du point C d'abscisse 2030.

Résoudre le problème de votre choix.

II. application aux positions relatives de deux droites dans le plan

II. A. Droites parallèles du plan

Activité 3

Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

Tracer les droites \mathcal{D} et \mathcal{D}' d'équation respective $y = 0,5x - 3$ et $x - 2y + 5 = 0$.

Que pouvez-vous dire de ces deux droites ?

Théorème

Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

Soient les droites \mathcal{D} et \mathcal{D}' d'équation cartésienne respective $ax + by + c = 0$ et $a'x + b'y + c' = 0$ avec $(a; b) \neq (0; 0)$ et $(a'; b') \neq (0; 0)$.

Les droites \mathcal{D} et \mathcal{D}' sont parallèles si et seulement si $\begin{vmatrix} a & b \\ a' & b' \end{vmatrix} = ab' - a'b = 0$.

Démonstration 4

- Déterminer un vecteur directeur pour chacune des droites \mathcal{D} et \mathcal{D}' .
- En déduire le résultat du théorème.

Exercice 5

Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

- Dire si les droites \mathcal{D} et \mathcal{D}' d'équation cartésienne respective $2x + 3y + 5 = 0$ et $-x + \frac{-3}{2}y - 1 = 0$ sont parallèles en calculant le déterminant associé.
- Dire si les droites \mathcal{D} et \mathcal{D}' d'équation cartésienne respective $x + \frac{y}{2} - 1 = 0$ et $4x + y - 1 = 0$ sont parallèles en calculant le déterminant associé.

II. B. Systèmes linaires de deux équations à deux inconnues

☞ Définition

On appelle système linéaire de deux équations à deux inconnues x et y , un système de la forme

$$\begin{cases} ax+by+c = 0 \\ a'x+b'y+c' = 0 \end{cases} .$$

ou de la forme

$$\begin{cases} ax+by = d \\ a'x+b'y = d' \end{cases} .$$

avec a, b, c et d des nombres réels.

Le(s) éventuelle(s) solution(s) d'un tel système sont des couples de nombres réels $(x ; y)$ qui vérifient chacune des deux équations.

☞ Exemple

Soit le système

$$\begin{cases} x-y = -1 \\ 3x-2y = 0 \end{cases}$$

Le couple $(2 ; 3)$ est solution du système alors que le couple $(-1 ; 0)$ n'est pas solution du système.

☞ Propriétés

Soit le système

$$\begin{cases} ax+by+c = 0 \\ a'x+b'y+c' = 0 \end{cases} .$$

On a les règles de calculs suivantes :

- On peut multiplier chaque équation par un réel k et k' non nuls :

$$\begin{cases} ax+by+c = 0 \\ a'x+b'y+c' = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} kax+kby+kc = 0 \\ k'a'x+k'b'y+k'c' = 0 \end{cases}$$

- On peut ajouter (ou soustraire) deux équations d'un système en gardant une équation initiale :

$$\begin{cases} ax+by+c = 0 \\ a'x+b'y+c' = 0 \end{cases} \iff \begin{cases} ax+by+c = 0 \\ (a+a')x+(b+b')y+(c+c') = 0 \end{cases}$$

☞ Théorème

Soit le système

$$\begin{cases} ax+by+c = 0 \\ a'x+b'y+c' = 0 \end{cases} .$$

- si $\begin{vmatrix} a & b \\ a' & b' \end{vmatrix} = 0$ alors le système a soit aucune solution soit une infinité de couples solutions.
- si $\begin{vmatrix} a & b \\ a' & b' \end{vmatrix} \neq 0$ alors le système possède un unique couple solution.

☞ Démonstration 5

Ce théorème est la conséquence de la démonstration 4 avec la particularité que si deux droites sont confondues, elles sont parallèles et elles ont la même équation cartésienne à un coefficient réel près.

Remarque

Dans le cas d'une unique solution, le couple solution sont les coordonnées du point des deux droites associées aux équations du système.

Exemple

Soit le système

$$\begin{cases} 2x + y + 1 = 0 \\ 3x + 5y - 4 = 0 \end{cases}.$$

$$\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 5 \end{vmatrix} = 2 \times 5 - 3 \times 1 \neq 0.$$

Le système admet donc un unique couple solution.

Résolution par substitution (on substitue une inconnue dans la deuxième) :

$$\begin{aligned} \begin{cases} 2x + y + 1 = 0 \\ 3x + 5y - 4 = 0 \end{cases} &\Leftrightarrow \begin{cases} y = -2x - 1 \\ 3x + 5(-2x - 1) - 4 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = -2x - 1 \\ 3x - 10x - 5 - 4 = 0 \end{cases} \\ &\Leftrightarrow \begin{cases} y = -2x - 1 \\ -7x = 9 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = -2 \times \frac{-9}{7} - 1 \\ x = \frac{-9}{7} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = \frac{4}{7} \\ x = \frac{-9}{7} \end{cases} \end{aligned}$$

L'unique solution du système est le couple $\left(\frac{-9}{7}; \frac{4}{7}\right)$

Exemple

Soit le système (le même que le précédent)

$$\begin{cases} 2x + y + 1 = 0 \\ 3x + 5y - 4 = 0 \end{cases}.$$

Résolution par combinaison (on utilise les règles opératoires sur les systèmes) :

- On multiplie la première équation par -5 dans le but de ne plus avoir l'inconnue y et de trouver x :

$$\begin{cases} -10x - 5y - 5 = 0 \\ 3x + 5y - 4 = 0 \end{cases}$$

- On garde la première équation simplifiée, on ajoute les deux équations membre à membre du système précédent :

$$\begin{cases} 2x + y + 1 = 0 \\ -7x - 9 = 0 \end{cases}$$

- On finit la résolution en prévoyant de trouver y à partir de la première équation :

$$\begin{aligned} \begin{cases} y = -2x - 1 \\ x = \frac{-9}{7} \end{cases} &\Leftrightarrow \begin{cases} y = -2 \times \frac{-9}{7} - 1 \\ x = \frac{-9}{7} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = \frac{-9}{7} \\ y = \frac{4}{7} \end{cases} \end{aligned}$$

L'unique solution du système est le couple $\left(\frac{-9}{7}; \frac{4}{7}\right)$

Exercice 6

Soit un repère $(O; \vec{i}, \vec{j})$ du plan.

Déterminer la position relative et le point d'intersection le cas échéant, des droites \mathcal{D} et \mathcal{D}' d'équation respective $-3x + 2y - 1 = 0$ et $5x - 4y + 3 = 0$.

Faire une figure pour vérifier les résultats.