

Chapitre XIII

Représenter et caractériser les droites du plan ^(2s)

Table des matières

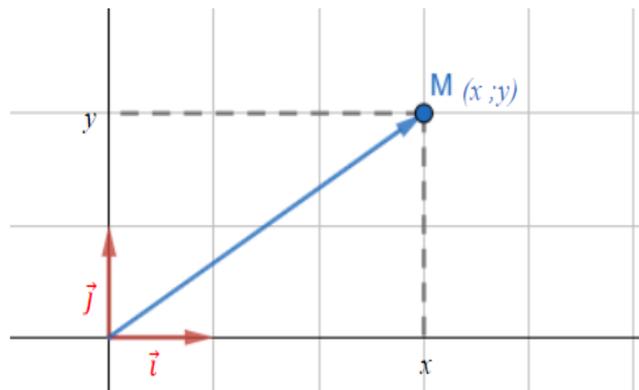
I. Vecteurs directeurs d'une droite	2
1. Définition	2
2. Équations de droite	2
2.a. Équation réduite.....	2
2.b. Équation cartésienne.....	3
II. Droites parallèles et droites sécantes	4
1. Droites parallèles	4
2. Droites sécantes et système d'équations	5
2. a. Définition et propriétés.....	5
2. b. Système de deux équations linéaires à deux inconnues.....	6
2. b. 1. Méthode par substitution :.....	6
2. b. 1. Méthode par combinaison :.....	6

Rappel :

- Coordonnées d'un vecteur dans un repère orthonormé

Pour tout point M du plan, le couple de coordonnées de M dans le repère $(O; \vec{i}; \vec{j})$ est le couple (x, y) tel que :

$$\overrightarrow{OM} = x\vec{i} + y\vec{j} \text{ ou } \overrightarrow{OM} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$



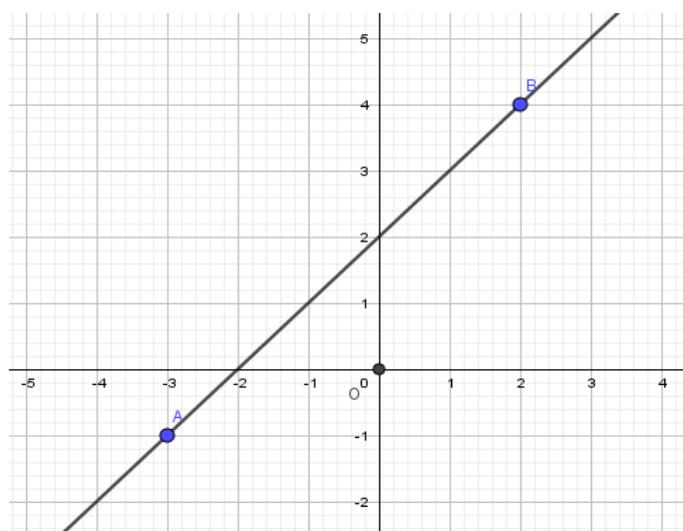
Pour tout point A $(x_A; y_A)$ et B $(x_B; y_B)$ dans un repère orthonormé, le vecteur a pour coordonnées

$$\overrightarrow{AB} = \begin{pmatrix} x_B - x_A \\ y_B - y_A \end{pmatrix}.$$

- Equation d'une droite dans un repère orthonormé :

$$y = mx + p \text{ ou } y = ax + b$$

$$\text{ex : } y = x + 2$$



I. Vecteurs directeurs d'une droite

Lien vidéo : [lien](#)

1. Définition

Définition :

Soit (d) une droite du plan. Un vecteur directeur d'une droite (d) est un vecteur non nul qui possède la même direction que la droite (d) .

Remarques :

- En pratique pour trouver un vecteur directeur d'une droite, il nous suffira de prendre 2 points A et B distincts sur cette droite et de calculer ce vecteur \overrightarrow{AB} qui sera un vecteur directeur de cette droite.
- On pourra dorénavant définir une droite par un point et un vecteur directeur.

2. Équations de droite

2.a. Équation réduite

Définition :

Dans le plan muni d'un repère $(O; \vec{i}; \vec{j})$, l'équation réduite d'une droite non parallèle à l'axe des ordonnées est de la forme $y = mx + p$. (les nombres m et p sont appelées respectivement coefficient directeur (ou pente) et ordonnée à l'origine de la droite).

L'équation réduite d'une droite parallèle à l'axe des ordonnées (droite verticale) est de la forme : $x = p$.

Propriété :

Dans un repère orthonormé du plan, la droite d'équation $y=mx+p$ (m et p étant des réels) admet pour vecteur directeur $\vec{u}\left(\begin{smallmatrix} 1 \\ m \end{smallmatrix}\right)$.

Ex. :

La droite d'équation $y=-4x+5$ admet comme vecteur directeur $\vec{u}\left(\begin{smallmatrix} 1 \\ -4 \end{smallmatrix}\right)$.

2.b. Équation cartésienne

Définition :

Dans le plan muni d'un repère $(O ; \vec{i}; \vec{j})$, l'équation cartésienne d'une droite non parallèle à l'axe des ordonnées est de la forme $ax+by+c=0$. (les nombres a , b et c étant des réels).

Remarque :

Une droite (d) admet une infinité d'équations cartésiennes. En effet, si est une équation cartésienne de (d) , alors pour tout réel k non nul, $kax+kby+kc=0$ est une autre équation de la même droite.

Ex. :

Si $2x-3y+5=0$ est une équation cartésienne de la droite (d) , alors en multipliant par 3 cette équation, nous obtenons une autre équation cartésienne de cette même droite : $6x-9y+15=0$.

Propriété :

Dans un repère orthonormé du plan, la droite d'équation $ax+by+c=0$. (les nombres a , b et c étant des réels) admet pour vecteur directeur $\vec{u}\left(\begin{smallmatrix} -b \\ a \end{smallmatrix}\right)$.

Méthode : Trouver l'équation d'une droite passant par 2 points.

Déterminer l'équation cartésienne d'une droite connaissant deux points distincts de la droite

Soit $(O ; \vec{i}; \vec{j})$ un repère du plan. Déterminer une équation cartésienne de la droite (d) passant par les points A (5 ; 13) et B (10; 23).

Correction :

L'équation cartésienne de la droite (d) est de la forme : $ax+by+c=0$.

Les points A et B appartiennent à la droite (d) donc le vecteur \overrightarrow{AB} est un vecteur directeur de cette droite.

\overrightarrow{AB} (10 - 5 ; 23 - 13), soit \overrightarrow{AB} (5 ; 10)

En divisant les coordonnées du vecteur par 5, nous obtenons le vecteur \vec{u} (1 ; 2) vecteur directeur aussi de la droite (d) (cela nous simplifiera les calculs).

Donc $b = -1$ et $a = 2$

Une équation cartésienne de la droite d est donc de la forme : $2x-y+c=0$.

Comme le point A (5 ; 13) appartient à la droite d , ses coordonnées vérifient l'équation : $2 \times 5 - 13 + c = 0$

D'où : $c = 3$

Une équation cartésienne de la droite d est donc : $2x-y+3=0$.

Méthode : Trouver l'équation d'une droite avec un point et un vecteur directeur.

Donner l'équation réduite et une équation cartésienne de la droite (d) passant par le point A(2 ;5) et de vecteur directeur $\vec{u}\left(\begin{smallmatrix} 4 \\ 3 \end{smallmatrix}\right)$.

Correction

Soit M un autre point de la droite avec $M(x; y)$.

Alors les vecteurs \overrightarrow{AM} et \vec{u} sont colinéaires. Donc $\det(\overrightarrow{AM}; \vec{u})=0$.

$\overrightarrow{AM}(x-2; y-5)$

$$\det(\overrightarrow{AM}; \vec{u}) = \begin{vmatrix} x-2 & 4 \\ y-5 & 3 \end{vmatrix} = (x-2) \times 3 - (y-5) \times 4 = 3x - 6 - 4y + 20 = 3x - 4y + 14 = 0$$

Nous avons ainsi déjà une équation cartésienne de la droite (d) : $3x - 4y + 14 = 0$.

Pour l'équation réduite :

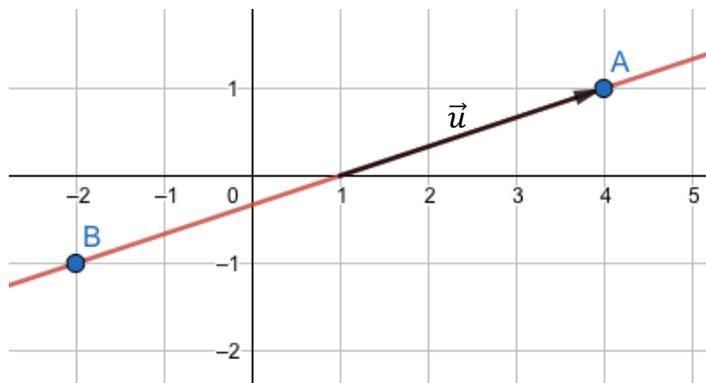
$$3x - 4y + 14 = 0$$

$$-4y = -3x - 14$$

$$y = \frac{-3}{-4}x - \frac{14}{-4}$$

$$y = \frac{3}{4}x + \frac{7}{2}$$

Méthode : Déterminer l'équation cartésienne d'une droite à partir de sa représentation graphique Soit $(O; \vec{i}; \vec{j})$ un repère du plan. Déterminer une équation cartésienne de la droite (d) , tracée ci-dessous :



Correction :

Méthode 1 : Le vecteur \vec{u} est un vecteur directeur de la droite (d)

On lit graphiquement $\vec{u}(3; 1)$. Donc $a = 1$ et $b = -3$

Une équation cartésienne de la droite d est de la forme : $x-3y+c=0$

Comme le point $A(4; 1)$ appartient à la droite (d) , ses coordonnées vérifient l'équation :

$$4 - 3 \times 1 + c = 0 \text{ d'où } c = -1$$

Une équation cartésienne de la droite d est : $-x+3y-1=0$

Méthode 2 : On prend deux points de la droite, par exemple : $A(4; 1)$ et $B(-2; -1)$ et on applique la même méthode qu'à la méthode : Trouver l'équation d'une droite passant par 2 points.

II. Droites parallèles et droites sécantes

1. Droites parallèles

Propriétés :

- Deux droites (AB) et (CD) sont parallèles si et seulement si les vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{CD} sont colinéaires.
- Soient m, p, m' et p' des réels.

Dans un repère du plan, les droites d'équation $y=mx+p$ et $y=m'x+p'$ sont parallèles si et seulement si elles ont la même pente ($m=m'$)

Conséquence :

Pour montrer que deux droites (AB) et (CD) sont parallèles on pourra soit montrer que $\det(\overrightarrow{AB}; \overrightarrow{CD})=0$, ou montrer que leur pente est la même selon les informations que nous avons.

2. Droites sécantes et système d'équations

2. a. Définition et propriétés

Définition :

Deux droites non parallèles sont dites sécantes.

Propriété :

Deux droites (AB) et (CD) sont sécantes si et seulement si les vecteurs \overrightarrow{AB} et \overrightarrow{CD} ne sont pas colinéaires.

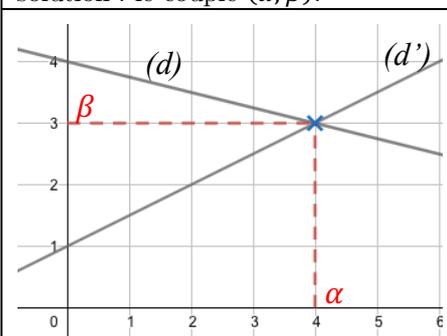
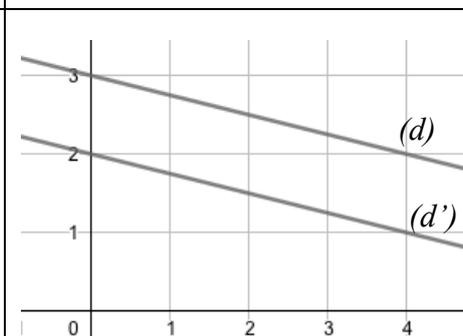
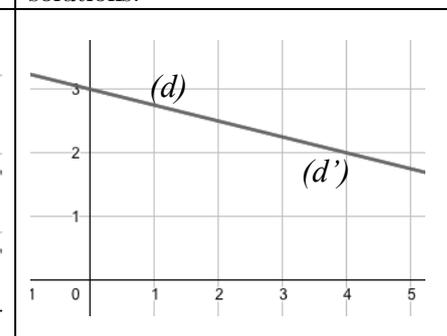
Conséquence :

Pour montrer que deux droites (AB) et (CD) sont sécantes on pourra montrer que $\det(\overrightarrow{AB}; \overrightarrow{CD}) \neq 0$.

A partir de là, il va être intéressant de trouver le point d'intersection de nos droites.

Propriétés :

- Si les droites (d) et (d') sont sécantes, alors les coordonnées de leur point d'intersection est l'unique couple solution du système formé par une équation de (d) et une équation de (d') .
- Résoudre le système (S) $\begin{cases} ax + by = c \\ a'x + b'y = c' \end{cases}$, revient à étudier l'intersection de deux droites du plan.
Le système (S) admet soit une unique solution, soit aucune solution, soit une infinité de solution.

(d) et (d') sont sécantes. Le système admet une unique solution : le couple $(\alpha; \beta)$.	(d) et (d') sont strictement parallèles. Le système n'admet aucune solution.	(d) et (d') sont confondues. Le système admet une infinité de solutions.
		

2. b. Système de deux équations linéaires à deux inconnues

Soit (d) la droite d'équation $x-3y+1=0$ et (d') la droite d'équation $-3x+4y+2=0$.

Un vecteur directeur de (d) est $\vec{u}\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$ et un vecteur directeur de (d') est $\vec{v}\begin{pmatrix} -4 \\ -3 \end{pmatrix}$.

$$\det(\vec{u}; \vec{v}) = \begin{vmatrix} 3 & -4 \\ 1 & -3 \end{vmatrix} = 3 \times (-3) + 1 \times (-4) = -9 - 4 = -13$$

Donc (d) et (d') sont sécantes et ont un point d'intersection.

Soit $M(x; y)$ ce point d'intersection. Alors il vérifie les 2 équations en même temps.

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

On le présentera sous la forme

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

Définition :

Un système de deux équations linéaires du premier degré à deux inconnues x et y est de la forme $\begin{cases} ax + by = c \\ a'x + b'y = c' \end{cases}$ où a, b, c, a', b' et c' sont des réels et $(x; y)$ le couple des inconnues.

2. b. 1. Méthode par substitution :

Cette méthode consiste à exprimer une variable en fonction de l'autre dans l'une des deux équations, puis à substituer cette valeur dans la seconde équation : la nouvelle équation obtenue est alors une équation à une inconnue que vous savez résoudre.

On utilisera cette méthode si dans une des équations une des inconnues à un coefficient de 1.

Méthode :

Résoudre le système (S) $\begin{cases} x - 3y = -1 \\ -3x + 4y = -2 \end{cases}$ par substitution.

Correction :

On remarque que dans la première équation, l'inconnue x à un coefficient de 1, nous allons donc exprimer cette inconnue en fonction de l'autre dans cette équation.

Le système (S) est équivalent à $\begin{cases} x = 3y - 1 \\ -3x + 4y = -2 \end{cases}$

On va remplacer x dans la seconde équation, par sa valeur $3y-1$.

Le système (S) est équivalent à $\begin{cases} x = 3y - 1 \\ -3(3y - 1) + 4y = -2 \end{cases}$

On résout la seconde équation où ne figure plus que des y .

$$-3(3y - 1) + 4y = -2 \Leftrightarrow -9y + 12 + 4y = -2 \Leftrightarrow -5y = -2 - 12 \Leftrightarrow -5y = -14 \Leftrightarrow y = \frac{-14}{-5} = \frac{14}{5}.$$

On remplace enfin la valeur de y trouvée dans la première équation :

$$x = 3y - 1 = 3 \times \frac{14}{5} - 1 = \frac{42}{5} - 1 = \frac{37}{5}.$$

Le système (S) admet pour unique solution le couple $(\frac{37}{5}; \frac{14}{5})$.

On peut vérifier, en remplaçant x et y par les valeurs trouvées, que les égalités $\frac{37}{5} - 3 \times \frac{14}{5} = -1$ et $-3 \times \frac{37}{5} + 4 \times \frac{14}{5} = -2$.

Le point d'intersection des deux droites est donc le point de coordonnées $(\frac{37}{5}; \frac{14}{5})$.

2. b. 1. Méthode par combinaison :

Cette méthode consiste à multiplier chaque équation par des coefficients bien choisis afin qu'une addition ou une soustraction des deux équations membre à membre permette l'élimination d'une inconnue.

Méthode :

Résoudre le système (S) $\begin{cases} 2x - 5y = 1 \\ 3x + 2y = 11 \end{cases}$ par combinaison.

Correction :

On multiplie la première équation par 2 et la seconde par 5.

Le système (S) équivaut à $\begin{cases} 4x - 10y = 2 \\ 15x + 10y = 55 \end{cases}$.

Si on additionne désormais la première équation et la seconde équation, les y disparaîtront.

$$\begin{cases} 4x - 10y = 2 \\ 15x + 10y = 55 \end{cases}$$

 $19x + 0y = 57$

On en déduit : $x = \frac{57}{19} = 3$.

On remplace x par sa valeur dans la première équation :

$2 \times 3 - 5y = 1$, soit $6 - 5y = 1$ soit, $-5y = 1 - 6$ soit $-5y = -5$ et donc $y=1$.

Le système (S) admet donc pour unique solution le couple (3 ;1).