

# Séquence 1 : Droites dans le plan

## 1. Équation cartésienne d'une droite :

### 1.1 Droite définie par deux points

Le plan est muni d'un repère orthonormé  $(O, \vec{i}, \vec{j})$ .

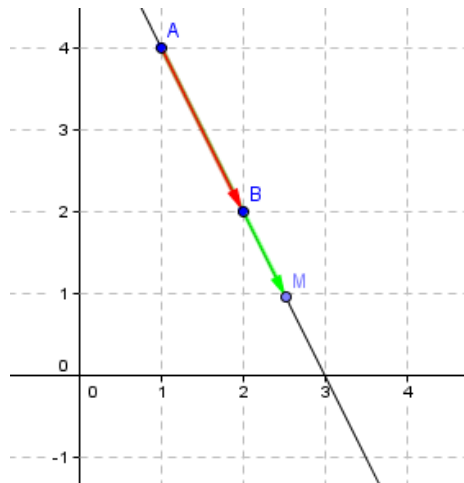
Soit  $A(x_A; y_A)$  et  $B(x_B; y_B)$  deux points distincts du plan et  $M(x; y)$  un point quelconque de ce plan.

Le point  $M$  appartient à la droite  $(AB)$  si et seulement si les points  $A, B, M$  sont alignés ; donc si et seulement si les vecteurs  $\vec{AM}$  et  $\vec{AB}$  sont colinéaires.

En d'autres termes,  $(AB)$  est l'ensemble des points  $M$  du plan tels que  $\vec{AM}$  et  $\vec{AB}$  sont colinéaires.

La droite  $(AB)$  est définie par  $(AB) = \{ M(x; y) / \vec{AM} // \vec{AB} \}$ .

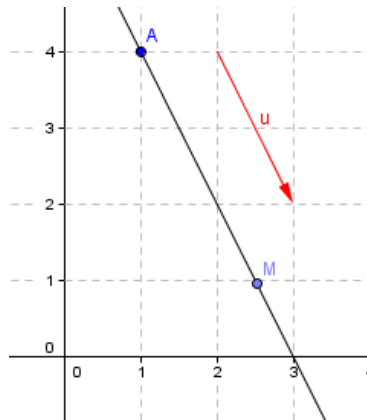
Le vecteur  $\vec{AB}$  est appelé vecteur directeur de la droite  $(AB)$ .



### 1.2 Droite définie par un point et un vecteur :

Soit  $A(x_A; y_A)$  et  $\vec{u} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$  un vecteur non nul de ce plan. Soit  $(D)$  la droite passant par  $A$  de vecteur directeur  $\vec{u}$ .

$(D)$  est l'ensemble des points  $M$  tel que  $\vec{AM}$  et  $\vec{u}$  sont colinéaires :  $(D) = \{ M(x; y) / \vec{AM} // \vec{u} \}$



### 1.3 Équation cartésienne d'une droite

Le plan est muni d'un repère orthonormé direct  $(O, \vec{i}, \vec{j})$ . Soit  $(D)$  une droite de ce plan.

Un point  $M(x, y)$  appartient à la droite  $(D)$  si les coordonnées  $(x, y)$  de  $M$  sont liées par une relation de la forme  $ax + by + c = 0$ , où  $a$  et  $b$  ne sont pas simultanément nuls.

Cette relation est appelée équation cartésienne de  $(D)$

Réciproquement :

Soit  $(E) = \{ M(x, y) / ax + by + c = 0 \}$ .

$(E)$  est la droite de vecteur directeur  $\vec{u} \begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix}$  où  $a$  et  $b$  ne sont pas simultanément nuls.

Exemples :

- $2x - 3y + 4 = 0$  est l'équation cartésienne de la droite de vecteur directeur  $\vec{u} \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$
- $-x + 4y + 3 = 0$  est l'équation cartésienne de la droite de vecteur directeur  $\vec{u} \begin{pmatrix} -4 \\ -1 \end{pmatrix}$

### 1.4 Détermination de l'équation cartésienne d'une droite

Soit  $(D)$  la droite passant par  $A(x_A; y_A)$  et de vecteur directeur  $\vec{u} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$ .

$M(x, y)$  appartient à cette droite si les vecteurs  $\vec{AM}$  et  $\vec{u}$  sont colinéaires.

Les composantes de  $\vec{AM}$  sont :  $\vec{AM} \begin{pmatrix} x - x_A \\ y - y_A \end{pmatrix}$ .

Donc  $M(x, y)$  appartient à cette droite si  $\beta(x - x_A) - \alpha(y - y_A) = 0$ .

En développant, on obtient l'équation de la forme  $ax + by + c = 0$ .

Si la droite passe par deux points  $A$  et  $B$ , on prend comme vecteur directeur le vecteur  $\vec{AB}$ .

Exemple :

Soient  $A(1; 3)$  et  $\vec{u}\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$  et  $M(x,y)$ .

On a  $\vec{AM}\begin{pmatrix} x-1 \\ y-3 \end{pmatrix}$

Le point  $M(x; y)$  appartient à la droite passant par  $A$  et de vecteur directeur  $\vec{u}\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$  si  $2(x-1) - 3(y-3) = 0$

En développant , on trouve (D) :  $2x-3y +7 = 0$

Soit (D) la droite passant par  $A(x_A; y_A)$  et de vecteur directeur  $\vec{u}\begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$  . L'équation de (D) est de la forme  $ax + by + c = 0$ , avec  $a = \beta$  et  $b = -\alpha$ .

De plus, les coordonnées de  $A$  vérifient l'équation . Ainsi, on obtient  $c$  en remplaçant  $x$  par  $x_A$  et  $y$  par  $y_B$ , et on a alors l'équation de la droite.

Reprenons le même exemple (D) :  $ax + by + c = 0$  avec  $a = 2$  et  $b = -3$ . En remplaçant  $x$  par 1 et  $y$  par 3 , on obtient  $2 \times 1 - 3 \times 3 + c = 0$ . Ce qui donne  $c = 7$ , d'où le résultat.

## 1.5 Vecteur normale à une droite

Soit (D) une droite.

On appelle vecteur normal à (D) tout vecteur orthogonal à tout vecteur directeur de (D).

Le plan est muni d'un repère orthonormé direct  $(O, \vec{i}, \vec{j})$ .

Soit (D) une droite d'équation  $ax + by + c = 0$ . Le vecteur  $\vec{n}\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}$  est un vecteur normal à (D).

En effet,  $\vec{u}\begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix}$  est un vecteur directeur de (D), et  $\vec{u} \cdot \vec{n} = \begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = -ba + ab = 0$

## 2. Équations réduites

### 2.1 Définition :

La pente d'une droite est la tangente de l'angle que fait cette droite avec l'axe des abscisses

### 2.2 Forme générale

L'équation réduite d'une droite est :  $y = ax + b$  où  $a$  est la pente et  $b$  l'ordonnée à l'origine. (Voir activités).

Exemple (D) :  $y = 2x + 3$

## 2.3 Construction

On peut dresser un tableau de valeur, mais la plus pratique c'est l'utilisation de la pente et de  $b$ .

Exemple  $y = 2x + 3$

