

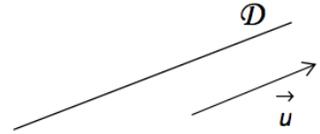
DROITES DU PLAN

I. Vecteur directeur d'une droite

Définition :

D est une droite du plan.

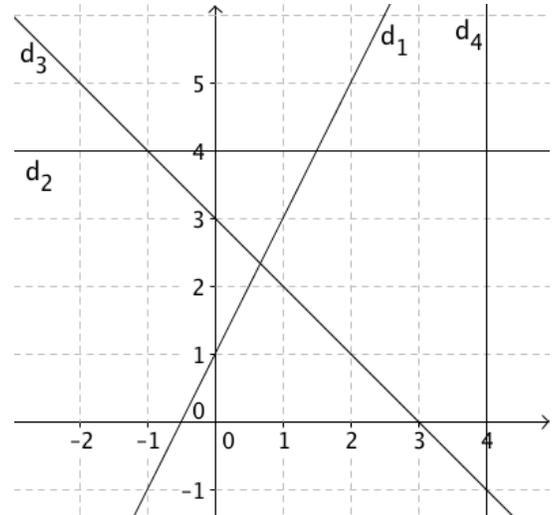
On appelle vecteur directeur de D tout vecteur non nul \vec{u} qui possède la même direction que la droite D .



Méthode 1 : Déterminer graphiquement un vecteur directeur d'une droite

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

Donner des vecteurs directeurs des droites d_1 , d_2 , d_3 et d_4 .



II. Équation cartésienne d'une droite

Théorème et définition :

Toute droite D admet une équation de la forme $ax + by + c = 0$ avec $(a; b) \neq (0; 0)$.

Un vecteur directeur de D est $\vec{u} \begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix}$.

Cette équation est appelée **équation cartésienne** de la droite D .

Exemple :

Soit une droite d d'équation cartésienne $4x - 5y - 1 = 0$.

Alors le vecteur \vec{u} de coordonnées $(5; 4)$ est un vecteur directeur de d .

Théorème réciproque :

L'ensemble des points $M(x; y)$ tels que $ax + by + c = 0$ avec $(a; b) \neq (0; 0)$ est une droite D de vecteur directeur $\vec{u} \begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix}$.

Méthode 2 : Déterminer une équation cartésienne de droite à partir d'un point et d'un vecteur directeur

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

1) Déterminer une équation cartésienne de la droite d passant par le point $A(3; 1)$ et de vecteur directeur $\vec{u} \begin{pmatrix} -1 \\ 5 \end{pmatrix}$.

- 2) Déterminer une équation cartésienne de la droite d' passant par les points $B(5 ; 3)$ et $C(1 ; -3)$.
(version 1 : exploitation du premier théorème / version 2 : déterminant)

Méthode 3 : Tracer une droite dans un repère

Tracer la droite d'équation $-3x + 4y + 5 = 0$

III. Équation réduite d'une droite

1) De l'équation cartésienne à l'équation réduite

- Si $b \neq 0$, alors l'équation cartésienne $ax + by + c = 0$ de la droite D peut être ramenée à une équation réduite $y = -\frac{a}{b}x - \frac{c}{b}$. Et on note $m = -\frac{a}{b}$ et $p = -\frac{c}{b}$.

Vocabulaire : - m est appelé la **pente** ou le **coefficient directeur** de la droite D .
- p est appelé l'**ordonnée à l'origine** de la droite D .

Remarque : Dans l'équation réduite, on retrouve l'expression d'une fonction affine.

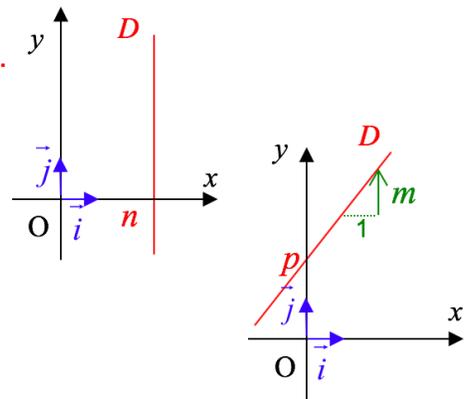
- Si $b = 0$, alors l'équation cartésienne $ax + by + c = 0$ de la droite D peut être ramenée à l'équation réduite $x = -\frac{c}{a}$. Dans ce cas, la droite D est parallèle à l'axe des ordonnées.

Exemple : Soit d dont une droite d'équation cartésienne $4x + y - 6 = 0$.
Son équation réduite est $y = -4x + 6$.

Propriété :

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

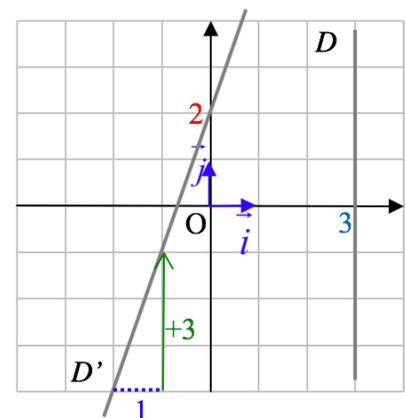
- Si D est parallèle à l'axe des ordonnées :
alors l'équation de D est de la forme $x = n$,
où n est un nombre réel.
- Si D n'est pas parallèle à l'axe des ordonnées :
alors l'équation de D est de la forme $y = mx + p$,
où m et p sont deux nombres réels.



Exercice 1 :

Donner le coefficient directeur et l'ordonnée à l'origine de :

- 1) chacune des droites d'équations :
 - a) $y = -2x + 3$
 - b) $y = 5$
 - c) $4x + 2y = 1$
- 2) des droites dessinées sur la figure ci-contre :



Méthode 4 : Représenter graphiquement une droite d'équation réduite donnée

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

Dans ce repère, tracer les droites d_1 , d_2 et d_3 d'équations réduites respectives :

$$y = 2x + 3,$$

$$y = 4,$$

$$x = 3.$$

Propriété réciproque :

Soit $(O; \vec{i}, \vec{j})$ un repère du plan et m, p, n trois nombres réels, m étant non nul.

L'ensemble des points M du plan dont les coordonnées $(x; y)$ sont tels que :

$y = mx + p$ ou $x = n$, est une droite.

Méthode 5 : Vérifier si un point appartient à une droite d'équation donnée

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

Les points $A(6,4 ; 42)$ et $B(346; 2419)$ appartiennent-ils à la droite d d'équation $y = 7x - 3$?

Remarque : Pour démontrer que 3 points A, B et C sont alignés, il suffit de montrer par exemple que le point A vérifie l'équation de la droite (BC) .

Passer d'une équation cartésienne à l'équation réduite et réciproquement :**2) Pente d'une droite****Propriété :**

Si $A\begin{pmatrix} x_A \\ y_A \end{pmatrix}$ et $B\begin{pmatrix} x_B \\ y_B \end{pmatrix}$ sont deux points distincts d'une droite D tel que $x_A \neq x_B$ alors la droite

D a pour pente (ou coefficient directeur) $m = \frac{y_B - y_A}{x_B - x_A}$.

Méthode 6 : Déterminer une équation réduite de droite dont on connaît deux points

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

Soit $A(4; -1)$ et $B(3; 5)$ deux points d'une droite d .

Déterminer une équation de la droite d .

ALGORITHME

def droite(xA,yA,xB,yB) : TP avec Python : Déterminer une équation de droite passant par deux points donnés
 m=... https://www.maths-et-tiques.fr/telech/Algo_EqDroite.pdf
 p=...
 print('y=',m,'x+',p)

IV. Position relative de deux droites1) A partir l'aide de l'équation cartésienne**Propriété :**

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

Dire que D et D' sont parallèles entre-elles équivaut à dire qu'elles ont des vecteurs directeurs colinéaires.

Méthode 7 : Démontrer que deux droites sont parallèles

Démontrer que les droites d_1 et d_2 d'équations respectives $6x - 10y - 5 = 0$ et $-9x + 15y = 0$ sont parallèles.

2) A l'aide de l'équation réduite**Propriété :**

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

Soit D et D' deux droites non parallèles à l'axe des ordonnées.

Dire que D et D' sont parallèles entre-elles équivaut à dire qu'elles ont le même coefficient directeur.

Tableau récapitulatif :

Equation de D	$x = n$	$y = mx + p$	$y = mx + p$	
Equation de D'	$x = n'$	$x = n$	$y = m'x + p'$	
Position de D et D'	$D // D'$	D et D' sont sécantes	Si $m = m'$	Si $m \neq m'$
			$D // D'$	D et D' sont sécantes
Représentation				

Exemples :

Dans un repère du plan, d_1 , d_2 et d_3 admettent pour équations respectives :

$$y = 3x + 4, \quad y = 3x + 9, \quad x = 8$$

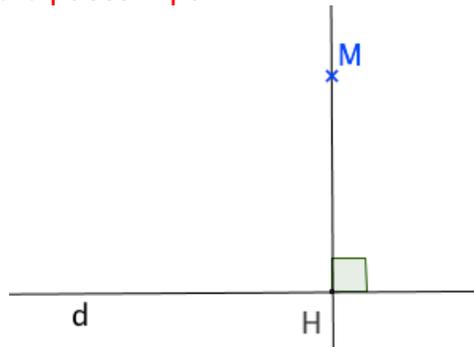
Les droites d_1 et d_2 sont parallèles car elles ont un coefficient directeur égal à 3.

Les droites d_1 et d_3 sont sécantes.

V. Projeté orthogonal d'un point sur une droite

Définition : Soit une droite d et un point M du plan.

Le projeté orthogonal du point M sur la droite d est le point d'intersection H de la droite d avec la perpendiculaire à d passant par M .



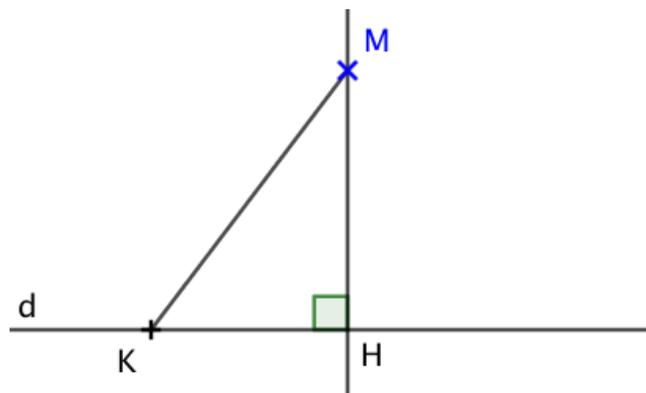
Propriété : Le projeté orthogonal du point M sur la droite d est le point de la droite d le plus proche du point M .

Démonstration au programme :

▶ Vidéo https://youtu.be/DohZ0ehR_rw

Soit H le projeté orthogonal du point M sur la droite d .

Supposons qu'il existe un point K de la droite d plus proche de M que l'est le point H .



$KM \leq HM$ car K est le point de la droite le plus proche de M .

Donc $KM^2 \leq HM^2$.

Or, d'après l'égalité de Pythagore, on a : $HM^2 + HK^2 = KM^2$

Donc $HM^2 + HK^2 \leq HM^2$.

Donc $HK^2 \leq 0$. Ce qui est impossible sauf dans le cas où le point K est le point H.

On en déduit que H est le point de la droite le plus proche du point M.

Méthode : Démontrer ([au programme](#)) que $(\cos \alpha)^2 + (\sin \alpha)^2 = 1$

📺 Vidéo <https://youtu.be/9r2qDd7EkMo>

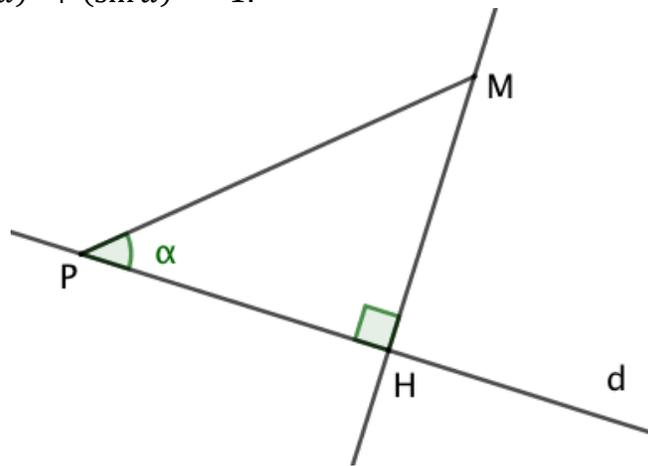
Soit une droite d et un point P appartenant à d .

Soit un point M n'appartenant pas à d .

On appelle H le projeté orthogonal du point M sur la droite d .

On note α l'angle \widehat{MPH} .

Démontrer que $(\cos \alpha)^2 + (\sin \alpha)^2 = 1$.



Le triangle PHM est rectangle en H, on a donc : $\cos \alpha = \frac{PH}{PM}$ soit $PH = PM \times \cos \alpha$.

De même, on a : $\sin \alpha = \frac{HM}{PM}$ soit $HM = PM \times \sin \alpha$.

D'après le théorème de Pythagore, on a : $PH^2 + HM^2 = PM^2$

Soit en remplaçant : $(PM \times \cos \alpha)^2 + (PM \times \sin \alpha)^2 = PM^2$

Soit encore : $PM^2 \times (\cos \alpha)^2 + PM^2 \times (\sin \alpha)^2 = PM^2$

Soit encore : $PM^2((\cos \alpha)^2 + (\sin \alpha)^2) = PM^2 \times 1$

Soit enfin, en divisant à droite et à gauche par PM^2 on obtient : $(\cos \alpha)^2 + (\sin \alpha)^2 = 1$.