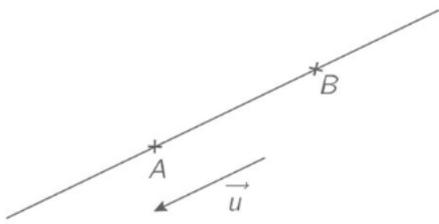


## Fiche 9: Equations réduites et cartésiennes

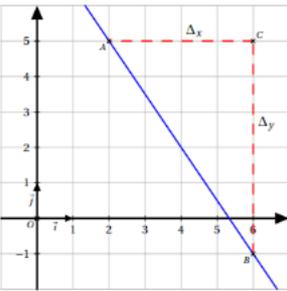
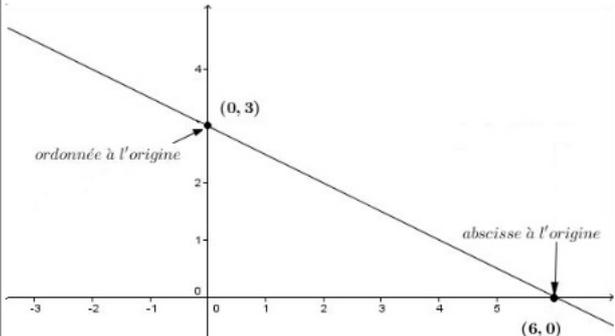
Le plan est muni d'un repère (O ; I , J)

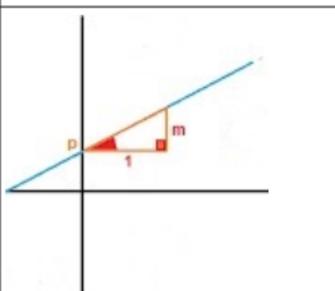
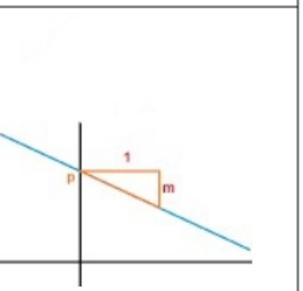
### Partie A: Equations cartésiennes d'une droite

Définition:	Propriété:
<p>On dit que <math>\vec{u}</math> (vecteur non nul) est un vecteur directeur d'une droite (d) s'il existe deux points distincts A et B de cette droite (d) tels que:  <math>\vec{u} = k \overrightarrow{AB}</math></p>  <p>Un vecteur non nul est un vecteur directeur d'une droite s'il a la même direction que cette droite.</p>	<p>Soient <math>\vec{u}</math> et <math>\vec{v}</math> des vecteurs directeurs respectifs de deux droites (d) et (d').                      Les droites (d) et (d') sont parallèles si, et seulement si, les vecteurs <math>\vec{u}</math> et <math>\vec{v}</math> sont colinéaires.</p> <p><i>Exemple:</i>                      Soit (d) la droite de vecteur directeur <math>\vec{u} (3 ; 8)</math> et (d') la droite de vecteur directeur <math>\vec{v} (1 ; \frac{8}{3})</math>.                      On veut montrer que les droites (d) et (d') sont parallèles.                      On remarque que: <math>\vec{u} = 3 \vec{v}</math>.                      Les vecteurs <math>\vec{u}</math> et <math>\vec{v}</math> sont donc colinéaires.                      Les droites (d) et (d') sont donc parallèles</p>

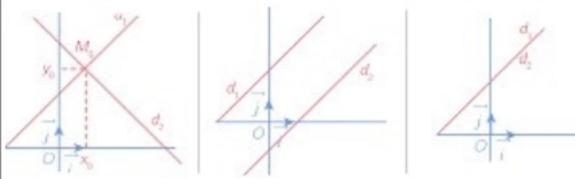
Propriétés:	Exemples:
<p>1) (d) est une droite passant par un point A et de vecteur directeur <math>\vec{u}</math>.                      La droite (d) est l'ensemble des points M du plan, tel que les vecteurs <math>\vec{u}</math> et <math>\overrightarrow{AM}</math> sont colinéaires.</p> <p>2) L'ensemble des points M(x;y) du plan tels que:  <math>ax + by + c = 0</math> avec <math>(a ; b) \neq (0 ; 0)</math> est une droite de vecteur directeur <math>\vec{u} (-b ; a)</math>.</p> <p><i>Réciproquement:</i>                      Toute droite du plan admet une équation de la forme <math>ax + by + c = 0</math> avec <math>(a ; b) \neq (0 ; 0)</math> où <math>\vec{u} (-b ; a)</math> est un vecteur directeur de la droite.</p> <p>3) Une équation de la droite (d) de la forme <math>ax + by + c = 0</math> est appelée <i>équation cartésienne</i> de la droite (d).</p> <p><i>Cas particuliers:</i>                      1) Si <math>a = 0</math>, l'équation cartésienne est de la forme: <math>by + c = 0</math> soit <math>y = \frac{-c}{b}</math>, <math>b \neq 0</math>, elle est donc de la forme <math>y = k</math> et donc la droite d est parallèle à l'axe des abscisses: un vecteur directeur est <math>\vec{i} (1 ; 0)</math>.                      2) Si <math>b = 0</math>, l'équation cartésienne est de la forme: <math>ax + c = 0</math> soit <math>x = \frac{-c}{a}</math>, <math>a \neq 0</math>, elle est donc de la forme: <math>x = k</math> et donc la droite d est parallèle à l'axe des ordonnées: un vecteur directeur est <math>\vec{j} (0 ; 1)</math>.</p>	<p>1) On considère la droite (d) d'équation <math>2x - 3y + 2 = 0</math>                      Un vecteur directeur de la droite (d) est: <math>\vec{u} (-b ; a)</math> soit <math>\vec{u} (-(-3) ; 2)</math> d'où <math>\vec{u} (3 ; 2)</math>.</p> <p>2) Déterminons l'équation cartésienne de la droite (d) de vecteur directeur <math>\vec{u} (-2 ; 3)</math> passant par le point A(4;1):  <math>ax + by + c = 3x + 2y + c = 0</math>  <i>Pour éternir c:</i>                      on sait que la droite (d) passe par le point A, donc les coordonnées de A vérifient l'équation de la droite (d):  <math>3x_A + 2y_A + c = 3 \times 4 + 2 \times 1 + c = 14 + c = 0</math> donc <math>c = -14</math>                      Une équation cartésienne de la droite (d) est: <math>3x + 2y - 14 = 0</math></p> <p>3) Déterminons l'équation cartésienne de la droite (d) passant par les points A(1;2) et B(0;3):                      Le vecteur directeur de la droite (d) est: <math>\overrightarrow{AB} (x_B - x_A ; y_B - y_A)</math> d'où <math>\overrightarrow{AB} (0 - 1 ; 3 - 2)</math> donc <math>\overrightarrow{AB} (-1 ; 1)</math>                      Soit M un point du plan tel que <math>M(x ; y) \in (d)</math>; on sait alors que les vecteurs <math>\overrightarrow{AM} (x - 1 ; y - 2)</math> et <math>\overrightarrow{AB} (-1 ; 1)</math> sont colinéaires.                      On sait que: si les vecteurs <math>\vec{u}</math> et <math>\vec{v}</math> sont colinéaires alors:  <math>x \times y' - y \times x' = 0</math>  <math>\overrightarrow{AM} (x - 1 ; y - 2)</math> et <math>\overrightarrow{AB} (-1 ; 1)</math> sont colinéaires  <math>\Leftrightarrow (x - 1) \times (1) - (-1) \times (y - 2) = 0</math>  <math>\Leftrightarrow x - 1 + y - 2 = 0</math>  <math>\Leftrightarrow x + y - 3 = 0</math>                      L'équation cartésienne de la droite (d) passant par A et B est donc:  <math>x + y - 3 = 0</math>.</p>

## Partie B: Equation réduite

Définition:	Exemple:
<p>On considère deux réels <math>m</math> et <math>p</math>.            On considère la droite <math>d</math> non parallèle à l'axe des ordonnées.            On peut écrire: <math>y = mx + p</math> cette équation est appelée <i>équation réduite de la droite d</i>.</p> <p>Sa représentation graphique est la <i>droite d</i> d'équation <math>y = mx + p</math></p> <p>- Le nombre <math>a</math> s'appelle le <i>coefficient directeur</i> (ou <i> pente de la droite</i>) de la droite <math>d</math>:  <math>A(x_A; y_A)</math> et <math>B(x_B; y_B)</math> deux points de la droite <math>d</math></p> <div style="text-align: center;">  </div> <p>On a: <math>m = \frac{y_B - y_A}{x_B - x_A} = \frac{\Delta y}{\Delta x}</math></p> <p>- Si <math>m &gt; 0</math>, alors la droite est inclinée vers le haut;            - Si <math>m &lt; 0</math>, alors la droite est inclinée vers le bas;            - Si <math>m = 0</math>, alors la droite est parallèle à l'axe des abscisses.</p> <p>- Le nombre <math>p</math> est l'<i>ordonnée à l'origine</i>: la droite passe par le point de coordonnées <math>(0; p)</math>.</p> <div style="text-align: center;">  </div>	<p>On cherche l'équation d'une droite, elle est de la forme <math>y = mx + p</math></p> <p>Cette droite passe par les points de coordonnées <math>A(0, 1)</math> et <math>B(\frac{1}{2}, 0)</math></p> <p>On est amené à résoudre le système d'équations suivant :</p> $\begin{cases} y_A = mx_A + p \\ y_B = mx_B + p \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} p = 1 \\ \frac{1}{2}m + p = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \frac{1}{2}m = -p = -1 \\ p = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} m = -2 \\ p = 1 \end{cases}$ <p>d'où l'équation de la droite est <math>y = -2x + 1</math>.</p> <p>D'une façon générale, la recherche de l'équation d'une droite sous la forme <math>y = mx + p</math> conduit à un système de deux équations à deux inconnues <math>m</math> et <math>p</math>.</p> <p><i>Autre méthode:</i></p> <p>Les points <math>A(0, 1)</math> et <math>B(\frac{1}{2}, 0)</math> n'ont pas la même abscisse, donc la droite <math>(AB)</math> n'est pas parallèle à l'axe des ordonnées et son équation réduite est de la forme <math>y = mx + p</math></p> $m = \frac{y_B - y_A}{x_B - x_A} = \frac{0 - 1}{\frac{1}{2} - 0} = \frac{-1}{\frac{1}{2}} = (-1) \times \frac{2}{1} = -2$ <p><math>A \in (AB)</math>, donc ses coordonnées vérifient l'équation de la droite et donc on a:  <math>y_A = mx_A + p</math> soit <math>1 = m \times 0 + p</math> d'où <math>p = 1</math>            La droite <math>(AB)</math> a pour équation: <math>y = -2x + 1</math></p>

Propriétés:	Interprétation géométrique du coefficient directeur:	
<p>1) Si une droite <math>d</math> possède une équation réduite de la forme: <math>y = mx + p</math> alors le vecteur <math>\vec{u}(1; m)</math> est un vecteur directeur de cette droite.</p> <p>2) On considère deux droites <math>d</math> et <math>d'</math> d'équations réduites respectives: <math>y = mx + p</math> et <math>y = m'x + p'</math>            Les droites <math>d</math> et <math>d'</math> sont parallèles si et seulement si <math>m = m'</math></p> <p>3) Trois points <math>A, B</math> et <math>C</math> sont alignés si et seulement si les trois points ont la même abscisse ou si les droites <math>(AB)</math> et <math>(AC)</math> ont le même coefficient directeur.</p>	<p>Cas 1: <math>m &gt; 0</math></p> <div style="text-align: center;">  </div> <p>Quand on augmente de 1 l'abscisse d'un point de <math>d</math>, l'ordonnée augmente de <math>m</math>.</p>	<p>Cas 2: <math>m &lt; 0</math></p> <div style="text-align: center;">  </div> <p>Quand on augmente de 1 l'abscisse d'un point de <math>d</math>, l'ordonnée diminue de <math>m</math>.</p>

## Partie C: Lien entre les droites et les systèmes

<i>Résoudre un système:</i>	<i>Méthodes par combinaisons linéaires :</i>	<i>Méthodes par substitution:</i>
<p>Résoudre un système revient à déterminer tous les <i>couples solutions</i> du système. Soit <math>a, b, a'</math> et <math>b'</math> des nombres réels donnés.</p> <p>Résoudre le système d'équations <math>\begin{cases} ax + by = c \\ a'x + b'y = c' \end{cases}</math>, c'est trouver tous les couples <math>(x ; y)</math> de nombres réels, appelés solutions du système, vérifiant simultanément les deux équations du système.</p> <p>L'existence de solution d'un système linéaire de deux équations à deux inconnues dépend de l'intersection des deux droites <math>(d)</math> et <math>(d')</math> vérifiant chacune l'une des équations du système.</p> <p><math>d: ax + by + c = 0</math> <math>d': a'x + b'y + c' = 0</math> d'où le système: <math>\begin{cases} ax + by + c = 0 \\ a'x + b'y + c' = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} ax + by = -c \\ a'x + b'y = -c' \end{cases}</math></p> <p>Trois cas peut alors se produire :</p>  <ol style="list-style-type: none"> <li>1) Les droites <math>d</math> et <math>d'</math> sont sécantes. Il existe alors <i>une unique solution</i> au système : les coordonnées du point d'intersection de <math>d</math> et <math>d'</math></li> <li>2) Les droites <math>d</math> et <math>d'</math> sont strictement parallèles. Il n'existe aucune solution au système.</li> <li>3) Les droites <math>d</math> et <math>d'</math> sont confondues. Il existe alors <i>une droite solution</i> au système.</li> </ol>	<p>On multiplie les coefficients de manière astucieuse afin d'additionner ou de soustraire les lignes dans le but d'éliminer une des inconnues</p> $\begin{cases} -x + y = 7 & (1) \\ 2x + 3y = 11 & (2) \end{cases}$ <p>On multiplie (1) par 2 et on additionne membre à membre (1) et (2)</p> $\begin{cases} -2x + 2y = 14 & (2 \times (1)) = (1) \\ 0x + 5y = 25 & (1) + (2) = (2) \end{cases}$ $\Leftrightarrow \begin{cases} -x + y = 7 & (1) \\ y = \frac{25}{5} = 5 & (2) \end{cases}$ <p>On remplace <math>y</math> par sa valeur dans (1)</p> $\Leftrightarrow \begin{cases} -x + 5 = 7 \\ y = 5 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} -x = 7 - 5 \\ y = 5 \end{cases}$ $\Leftrightarrow \begin{cases} x = -2 \\ y = 5 \end{cases}$ <p>Ce système a une solution: le couple <math>(-2 ; 5)</math></p> <p>On peut dire que les droites <math>d</math> et <math>d'</math> d'équations respectives: <math>x - y + 7 = 0</math> et <math>2x + 3y - 11 = 0</math> sont sécantes et leur point d'intersection a pour coordonnées <math>(-2 ; 5)</math></p>	<p>On isole une inconnue, puis on la remplace dans la seconde équation.</p> $\begin{cases} x - 3y = -4 & (1) \\ 3x + 2y = 10 & (2) \end{cases}$ <p>On exprime <math>x</math> en fonction de <math>y</math> dans (1) et on remplace dans (2)</p> $\begin{cases} x = 3y - 4 \\ 3(3y - 4) + 2y = 10 \end{cases}$ $\Leftrightarrow \begin{cases} x = 3y - 4 \\ 9y - 12 + 2y = 10 \end{cases}$ $\Leftrightarrow \begin{cases} x = 3y - 4 \\ 11y = 10 + 12 = 22 \end{cases}$ $\Leftrightarrow \begin{cases} x = 3y - 4 \\ y = \frac{22}{11} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x = 3 \times 2 - 4 \\ y = 2 \end{cases}$ $\Leftrightarrow \begin{cases} x = 2 \\ y = 2 \end{cases}$ <p>Ce système a une solution: le couple <math>(2 ; 2)</math></p> <p>On peut dire que les droites <math>d</math> et <math>d'</math> d'équations respectives: <math>x - 3y + 4 = 0</math> et <math>3x + 2y - 10 = 0</math> sont sécantes et leur point d'intersection a pour coordonnées <math>(2 ; 2)</math></p>