

12.1 Retour sur la colinéarité de vecteurs

► **Note 1.12.** *Rappel sur le déterminant*

Le *déterminant* associé aux vecteurs \vec{u} et \vec{v} est le nombre réel noté \det défini par :

$$\det(\vec{u}; \vec{v}) = \begin{vmatrix} x & x' \\ y & y' \end{vmatrix} = xy' - x'y$$

► **Note 2.12.** *Rappel sur la colinéarité*

\vec{u} et \vec{v} colinéaires $\iff \det(\vec{u}; \vec{v}) = 0$.

12.2 Équations cartésiennes de droites

12.2.1 Étude d'un exemple

Dans un repère, on considère les points $A \begin{pmatrix} -2 \\ 3 \end{pmatrix}$ et $B \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$.

12.2.2 Cas général

Théorème 1.12.

Le plan est muni d'un repère.

1. Toute droite (d) du plan admet une équation de la forme $ax + by + c = 0$ avec $(a; b) \neq (0; 0)$.
2. Un point appartient à la droite (d) *si et seulement* si ses coordonnées vérifient cette équation. Cette équation est appelée *équation cartésienne* de la droite (d) .

 **Application 1.12.** Soit la droite (d) d'équation $5x + 2y - 12 = 0$.

Les points $A \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ et $B \begin{pmatrix} 4 \\ -3 \end{pmatrix}$ appartiennent-ils à la droite (d) ?

Théorème 2.12.

Le plan est muni d'un repère.

Toute droite admettant une équation de la forme $ax + by + c = 0$ avec $(a; b) \neq (0; 0)$ admet $\vec{v} \begin{pmatrix} -b \\ a \end{pmatrix}$ comme vecteur directeur.

 **Application 2.12.** Soit la droite (d) d'équation $x - 4y + 6 = 0$.

Préciser les coordonnées d'un vecteur directeur de la droite (d) .

 **Application 3.12.** Soit la droite (d) d'équation $2x - 5y + 2 = 0$.

Montrer que $P \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$ appartient à (d) , préciser les coordonnées d'un vecteur directeur \vec{u} de cette droite puis représenter graphiquement cette droite (d) .

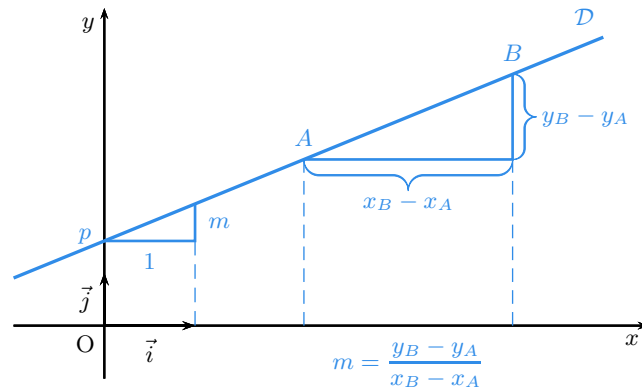
12.3 Équations réduites de droites

Propriété 1.12.

1. Toute droite non parallèle à l'axe des ordonnées a une équation réduite de la forme $y = mx + p$ où m et p sont deux réels.
2. Toute droite parallèle à l'axe des ordonnées admet une équation de la forme $x = k$ avec k réel.

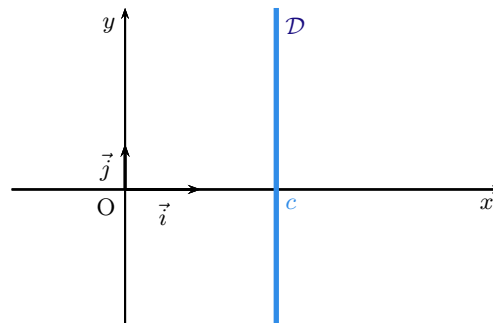
Illustrations.

1. Soit \mathcal{D} la droite d'équation $y = mx + p$:



- Le nombre réel m est le coefficient directeur de la droite \mathcal{D} ;
- Le nombre réel p est l'ordonnée à l'origine de la droite \mathcal{D} ;
- Le vecteur $\vec{u} \begin{pmatrix} 1 \\ m \end{pmatrix}$ est un vecteur directeur de la droite \mathcal{D} .

2. Soit \mathcal{D} la droite d'équation $x = c$:




- La droite \mathcal{D} n'a pas de coefficient directeur ;
- $\vec{j} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ est un vecteur directeur de la droite \mathcal{D} .

12.4 Droites parallèles, droites sécantes

Propriété 2.12.

Soient (d) et (d') d'équation respective $ax + by + c = 0$ et $a'x + b'y + c' = 0$.

Alors (d) et (d') sont *parallèles* si et seulement si tout vecteur directeur de la droite (d) est *colinéaire* à tout vecteur directeur de la droite (d') .

 **Application 4.12.** Soit la droite (d) d'équation $(d) : 2x - 3y + 7 = 0$ et $(d') : -4x + 6y - 2 = 0$. Démontrer que (d) et (d') sont parallèles.

12.5 Système d'équations linéaires

Définition.

Un *système linéaire* de deux équations à deux inconnues x et y est la donnée de deux équations 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 donnés.

► Note 3.12.

Résoudre un système linéaire de deux équations à deux inconnues x et y c'est trouver tous les couples $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$ vérifiant les deux équations.

 **Application 5.12.** Résoudre les systèmes $\begin{cases} y = 3x + 5 \\ y = 5x - 3 \end{cases}$ et $\begin{cases} 3x - 2y = -4 \\ 2x + 6y = 1 \end{cases}$