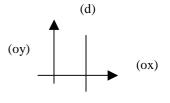
#### DROITES ET EQUATIONS de DROITES



#### ① EQUATION d'une DROITE dans un repère.

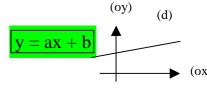
Dans un repère : Quelle que soit la droite (d).

 $\rightarrow$  (d) parallèle à (oy) ( verticale ) à une équation de la forme : x = c



 $\rightarrow$  (d) non parallèle à (oy) (non verticale) à une équation de la forme : y = ax + b

( « a » est le coefficient directeur et « b » l'ordonnée à l'origine )



(oy)

#### © COEFFICIENT DIRECTEUR, ORDONNEE à l'ORIGINE, ESCALIER

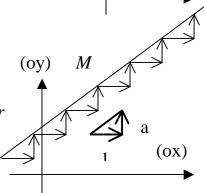
→ L'ordonnée à l'origine « b » indique où la droite coupe l'axe (oy)

→ Le coefficient directeur « a » indique de combien la droite monte ( ou descend ) selon (oy) quand on avance d'une unité selon (ox).



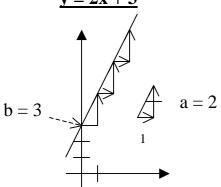
A partir d'un point M de la droite (d), on peut construire un escalier tel que : « Longueur marche = 1, horizontalement vers la droite »

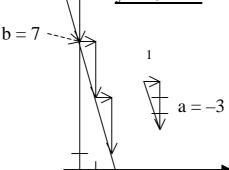
« Hauteur marche = a, verticalement vers le haut si a > 0verticalement vers le bas si a < 0.



 $\mathbf{v} = \mathbf{5}$ 







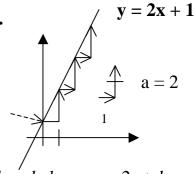


a = 0

## ③ CONSTRUCTION d'une DROITE dont on connaît l'EQUATION

# **METHODE** ①: Pour construire la droite d'équation y = ax + b.

- 1. On place l'ordonnée à l'origine « b »
- 2. En partant de « b », on construit quelques marches d'escalier « longueur marche = 1 » « hauteur marche = a ».
- 3. On **joint** les sommets des marches qui passent par b.



b = 1

Remarque : Selon l'échelle et la valeur de a, on peut faire des marches de longueur 2 et de hauteur 2a, de longueur 3 et de hauteur 3a,...de longueur k et de hauteur ka où k est un entier.

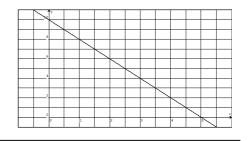
## **METHODE** ②: Pour construire la droite d'équation y = ax + b dans un repère.

- 1. On fait un tableau de valeurs avec au moins 3 valeurs de x. ( choisir x , calculer y )
- 2. On place les **3 points** dans un repère.
- 3. On trace la **droite** qui passe par les 3 points.

<b>y</b> =	-2x +	10
_		

X	0	2	5
y = -2x + 10	10	6	0

Pour 
$$x = 2$$
 on  $a y = -2 \times 2 + 10 = 6$ 



## 4 DETERMINATION de l'EQUATION d'une DROITE qui passe par 2 POINTS.

# On cherche l'équation de (d) qui passe par les points $A(x_A; y_A)$ et $B(x_B; y_B)$ , $x_A \neq x_B$ .

- 1. Si  $x_A \neq x_B$ , l'équation de (d) est **de** la forme y = ax + b sinon l'équation est  $x = x_A$
- 2. On calcule «  $\mathbf{a}$  » avec  $\mathbf{a} = \frac{\mathbf{y_B} \mathbf{y_A}}{\mathbf{x_B} \mathbf{x_A}}$
- 3. On calcule  $\langle \mathbf{b} \rangle$  avec  $\mathbf{b} = \mathbf{y}_{A} \mathbf{a}\mathbf{x}_{A}$  (  $car A \in (d)$  donc  $y_{A} = ax_{A} + b$  puis  $b = y_{A} ax_{A}$ .)
- 4. On remplace a et b dans y = ax + b.

## Exemple: A(2;8) et B(4;12) on cherche l'équation de la droite (AB).

- 1.  $\rightarrow 2 \neq 4$  donc  $x_A \neq x_B$  donc l'équation de (AB) est de la forme y = ax + b.
- 2.  $\rightarrow a = \frac{y_{B} y_{A}}{x_{B} x_{A}} = \frac{12 8}{4 2} = \frac{4}{2} = 2$
- 3.  $\rightarrow b = y_A ax_A = 8 2 \times 2 = 4$ . (  $car A \in (d) donc 8 = 2 \times 2 + b puis b = 8 4 = 4$ )
- 4.  $\rightarrow$  L'équation de la droite (AB) est y = 2x + 4.

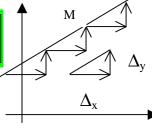
## © DETERMINATION du COEFFICIENT DIRECTEUR d'une DROITE REPRESENTEE

## On cherche le coefficient directeur « a » de (d) qui est déjà représentée dans un repère.

- $\rightarrow$  Cas 1: Si (d)//(oy) (droite verticale) Alors il n'y a pas de coefficient directeur.
- $\rightarrow$  Cas 2: Si (d) n'est pas parallèle à (oy):

# Méthode ①:

- 1. A partir d'un point M de la droite (d), sous ou sur la droite (d), construire un escalier dont la largeur  $\Delta_x$  et la hauteur  $\Delta_y$  de chaque marche font chacun un nombre entier de carreaux. (si possible).
- 2. Calculer « a » avec  $\mathbf{a} = \frac{\Delta_y}{\Delta_x} = \frac{\mathbf{Hauteur de la marche (positif ou négatif)}}{\mathbf{Largeur de la marche (positif)}}$   $(si \ \Delta_x = 1 \ on \ trouve \ a = \Delta_y).$



# **Méthode ②:**

- 1. On cherche les coordonnées de deux points  $A(x_A; y_A)$  et  $B(x_B; y_B)$  de la droite.
- 2. On applique la formule :  $\mathbf{a} = \frac{\mathbf{y_B} \mathbf{y_A}}{\mathbf{x_B} \mathbf{x_A}}.$ (Remarque : On peut alors déterminer b par la formule  $b = y_A ax_A$ )