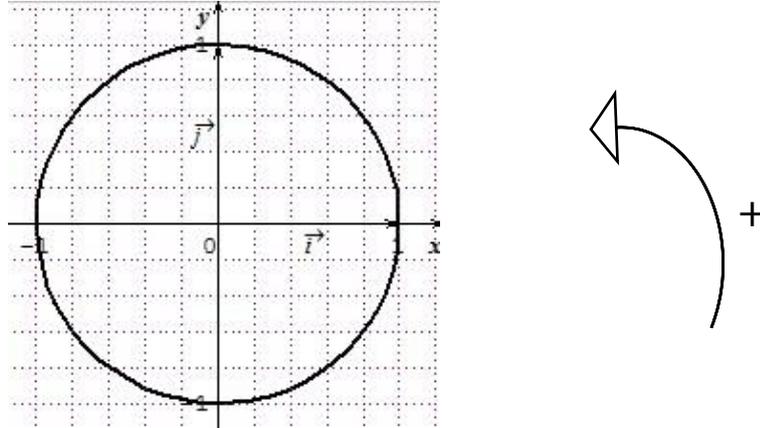


I) Généralités :

1) Définition d'un cercle trigonométrique

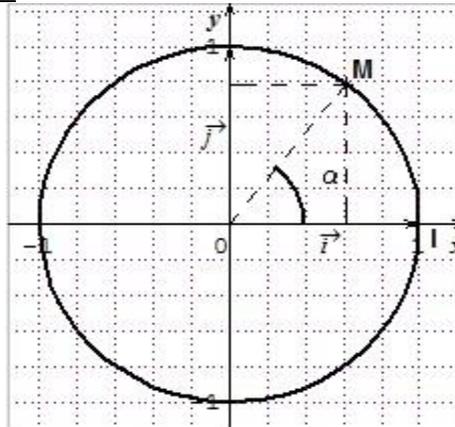
Un cercle trigonométrique est un cercle de rayon 1 sur lequel on définit un sens de parcours (sens direct)



Remarques :

- Le sens direct appelé aussi sens trigonométrique correspond au sens inverse des aiguilles d'une montre.
- Attention à l'attribution des noms des angles avec Geogebra.

2) Angles associés à un point :



α = mesure de l'angle géométrique \widehat{IOM}

Périmètre du cercle = 2π (car le rayon = 1)

A chaque point M du cercle, on associe la longueur de l'arc de cercle d'origine I et d'extrémité M.

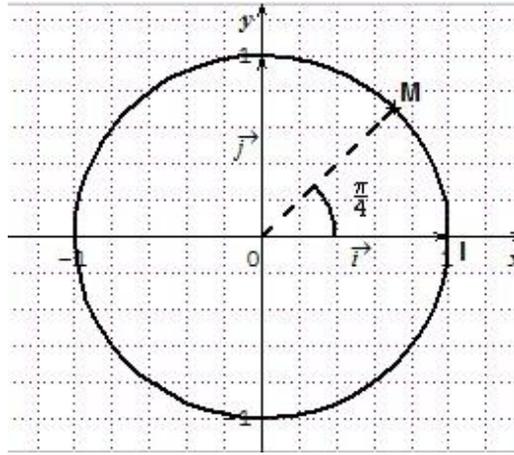
Exemple : Si M a pour coordonnées (- 1;0) alors on peut lui associer le nombre π (= longueur du demi-cercle trigonométrique)

En fait, tous les 2π on revient au même point.

Autrement dit : Si M est associé à un angle α , alors il est également associé à α' tel que :

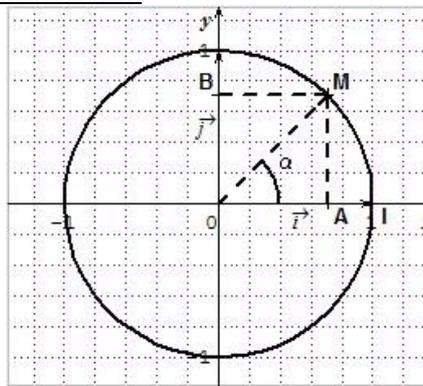
$$\alpha' = \alpha + 2k\pi, k \in \mathbb{Z}$$

Exemples :



M est aussi associé à $\frac{\pi}{4} + 2\pi = \frac{9\pi}{4}$, et aussi à $\frac{17\pi}{4}$, et encore à $-\frac{7\pi}{4}$
 $(= \frac{\pi}{4} - 2\pi)$

3) Coordonnées de M dans le repère orthonormé



Le triangle MOA est rectangle en A. On a $\cos \alpha = \frac{OA}{OM} = OA = \text{Abscisse de M}$

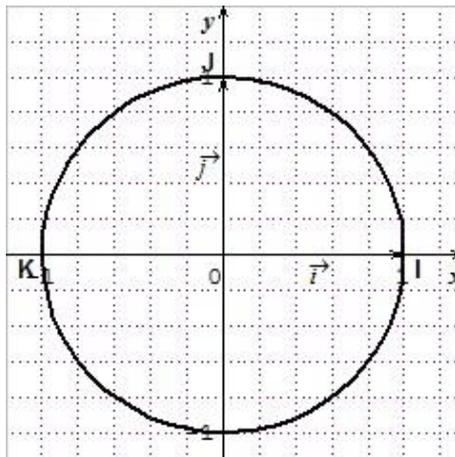
De même, $\sin \alpha = \frac{AM}{OM} = AM = \text{Ordonnée de M}$

Donc M a pour coordonnées $(\cos \alpha ; \sin \alpha)$

4) Valeurs remarquables :

α	0	$\frac{\pi}{2}$	π	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{3}$
$\cos \alpha$	1	0	-1	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{1}{2}$
$\sin \alpha$	0	1	0	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$

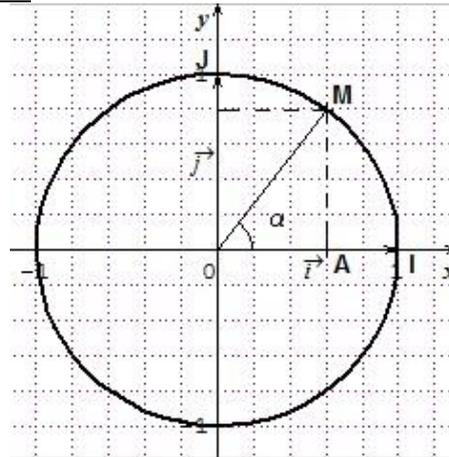
Démonstrations :



$$\begin{array}{llll} \cos 0 = x_I = 1 & \sin 0 = y_I = 0 & \cos \pi = x_{K1} = -1 & \sin \pi = y_{K1} = 0 \\ \cos \frac{\pi}{2} = x_J = 0 & \sin \frac{\pi}{2} = y_J = 1 & & \end{array}$$

- Pour les $\cos \frac{\pi}{4}$ et $\sin \frac{\pi}{4}$, se placer dans un triangle rectangle et isocèle
- Pour les \cos et \sin en $\frac{\pi}{3}$ et en $\frac{\pi}{6}$, se placer dans un triangle équilatéral.

5) Relation $(\sin x)^2 + (\cos x)^2 = 1$



Dans le triangle OMA, rectangle en A, on applique le théorème de Pythagore :

$$OM^2 = OA^2 + AM^2$$

Or, $OM = 1$ et $OA = x_M = \cos \alpha$ et $AM = y_M = \sin \alpha$

$$\text{D'où : } (\cos \alpha)^2 + (\sin \alpha)^2 = 1$$

Notation : $(\cos \alpha)^2 = \cos^2 \alpha$

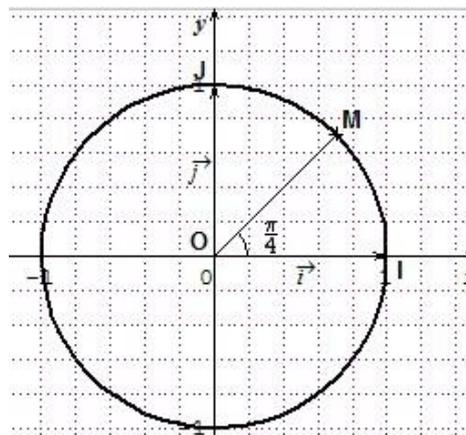
II) Radian : une nouvelle unité d'angle :

1) Définition :

Une mesure en radians d'un angle est égale à la longueur de l'arc de cercle que cet angle intercepte sur le cercle trigonométrique.

Conséquence : Un angle a une infinité de valeurs en radians (toutes déterminées à un nombre pair de fois π près)

Exemple :



L'angle \widehat{IOM} a une mesure de $\frac{\pi}{4}$ rad ou bien $\frac{\pi}{4} + 2\pi = \frac{9\pi}{4}$ rad ou encore : $\frac{\pi}{4} - 2\pi = -\frac{7\pi}{4}$ rad,

$\frac{\pi}{4} + 4\pi = \frac{17\pi}{4}$ rad, etc...

2) Conversion degrés-radians

Il y a une proportionnalité entre les radians et les degrés par la correspondance :

$$\pi \text{ rad} = 180^\circ$$

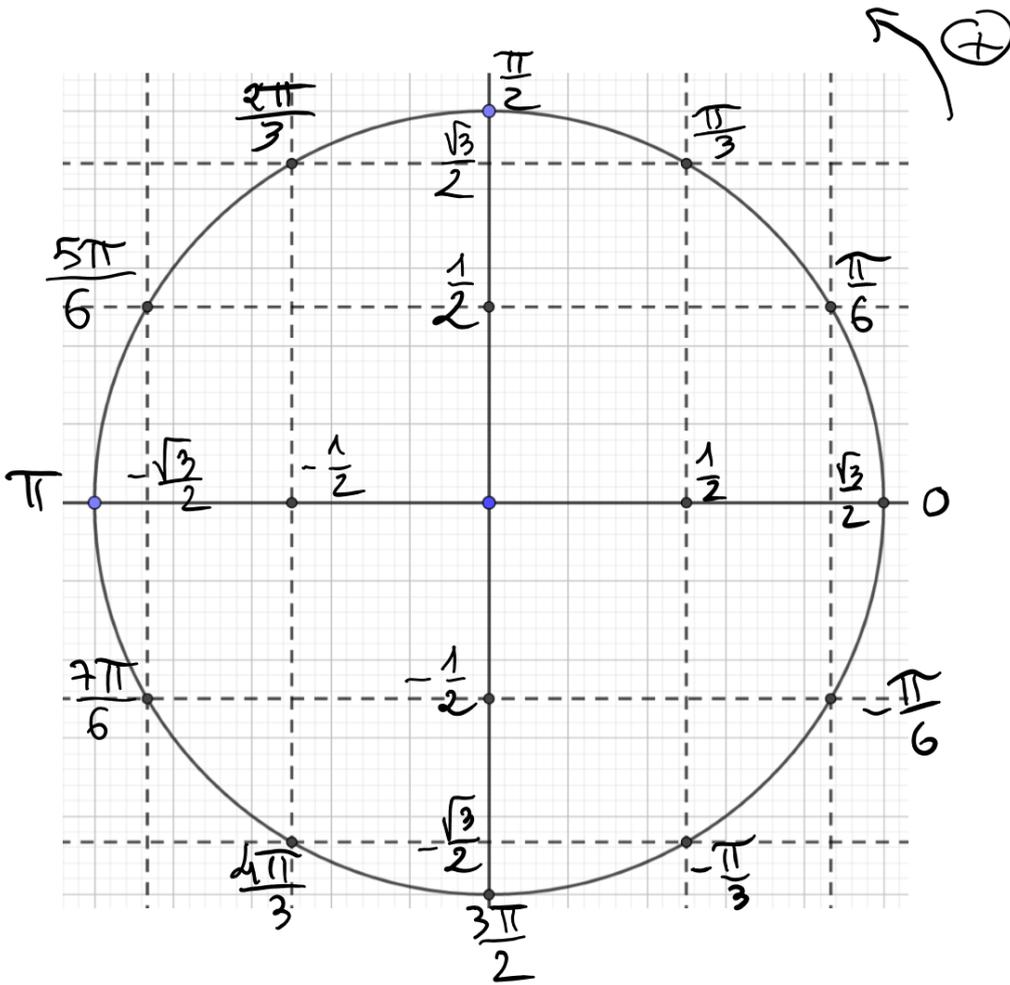
Exemples :

$$\frac{\pi}{2} \text{ rad} = 90^\circ$$

$$\frac{\pi}{4} \text{ rad} = 45^\circ$$

$$\frac{\pi}{3} \text{ rad} = 60^\circ$$

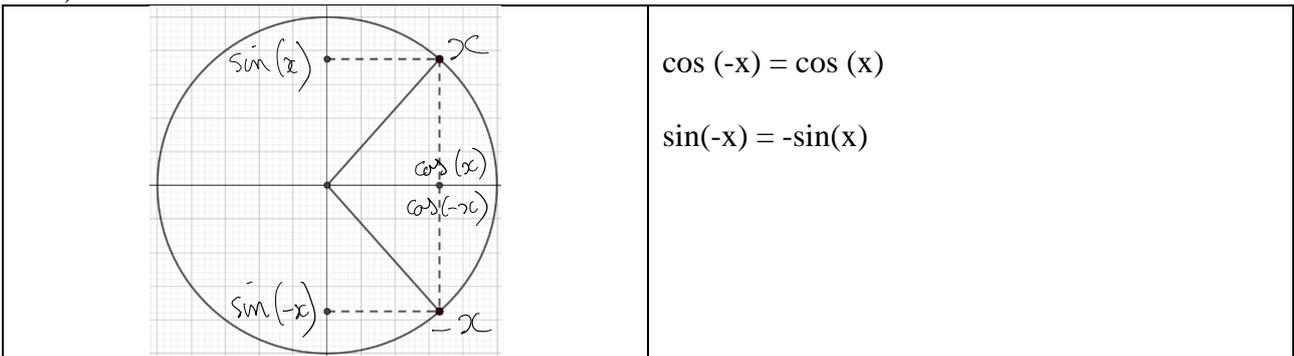
$$\frac{\pi}{6} = 30^\circ$$



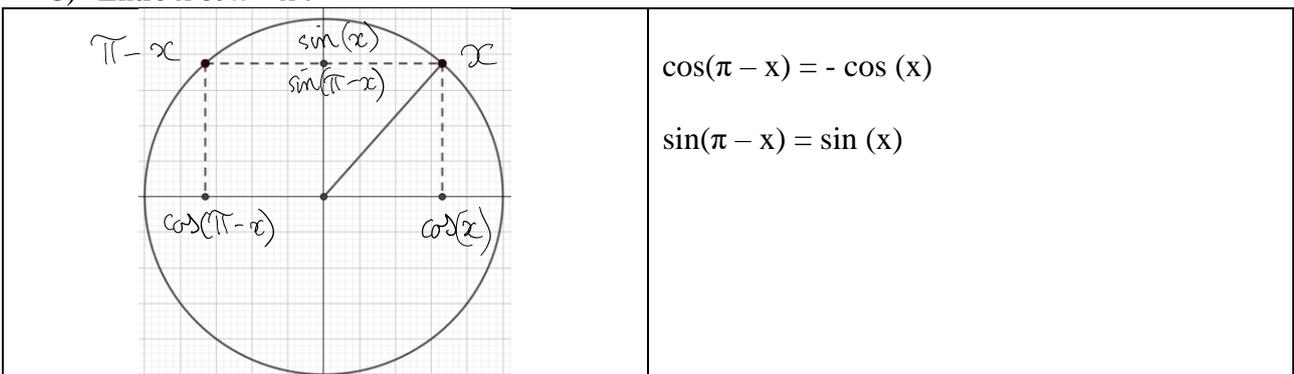
3) Angles associés :

Soit $x \in \mathbb{R}$

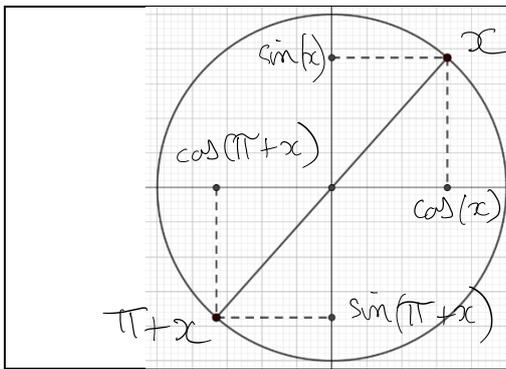
a) Entre x et $-x$:



b) Entre x et $\pi - x$:



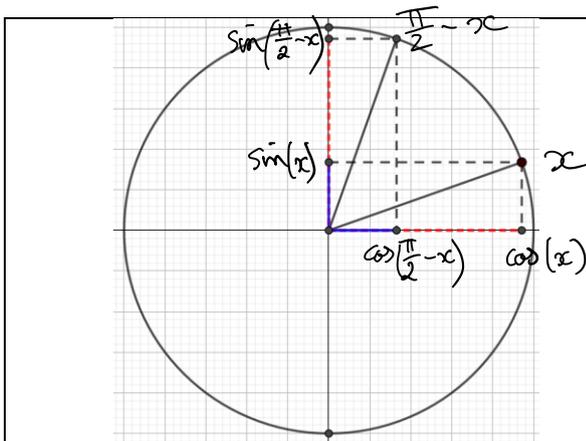
c) Entre x et $\pi + x$:



$$\cos(\pi + x) = -\cos(x)$$

$$\sin(\pi + x) = -\sin(x)$$

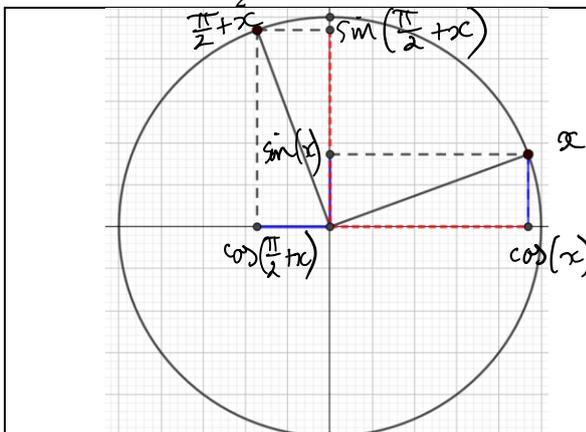
d) Entre x et $\frac{\pi}{2} - x$:



$$\cos\left(\frac{\pi}{2} - x\right) = \sin(x)$$

$$\sin\left(\frac{\pi}{2} - x\right) = \cos(x)$$

e) Entre x et $\frac{\pi}{2} + x$:



$$\cos\left(\frac{\pi}{2} + x\right) = -\sin(x)$$

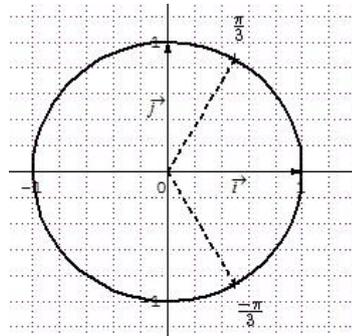
$$\sin\left(\frac{\pi}{2} + x\right) = \cos(x)$$

III) Equations trigonométriques :

Dans ces équations, on va chercher l'ensemble de toutes les valeurs de l'inconnue qui vérifient une égalité contenant des sinus et des cosinus.

Exemple :

Considérons l'équation $\cos x = \frac{1}{2}$

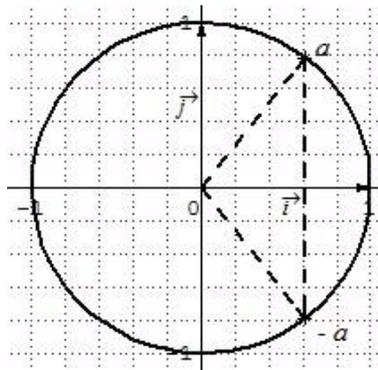


Sur le cercle trigonométrique, deux valeurs vérifient cette équation : $\frac{\pi}{3}$ et $-\frac{\pi}{3}$

Pour avoir l'ensemble de toutes les solutions, il suffit de considérer ces deux valeurs à $2k\pi$ près ($k \in \mathbb{Z}$)

$$\text{D'où : } S = \left\{ \frac{\pi}{3} + 2k\pi, -\frac{\pi}{3} + 2k'\pi, k, k' \in \mathbb{Z} \right\}$$

1) Equations du type $\cos x = \cos a$



On a $\cos a = \cos(-a)$

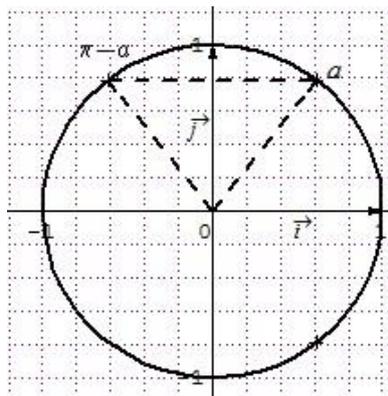
Les solutions de l'équation $\cos x = \cos a$ sont :

$$\boxed{\{ a + 2k\pi, -a + 2k'\pi \text{ avec } k \text{ et } k' \text{ entiers relatifs} \}}$$

Si on cherche les solutions sur \mathbb{R} , il y a une infinité de solutions.

La plupart du temps, la résolution de ce type d'équation se fera sur un intervalle comme par exemple : $]-\pi ; \pi]$ ou $[0 ; 2\pi[$, etc...

2) Equations du type $\sin x = \sin a$



On a $\sin(\pi - a) = \sin a$

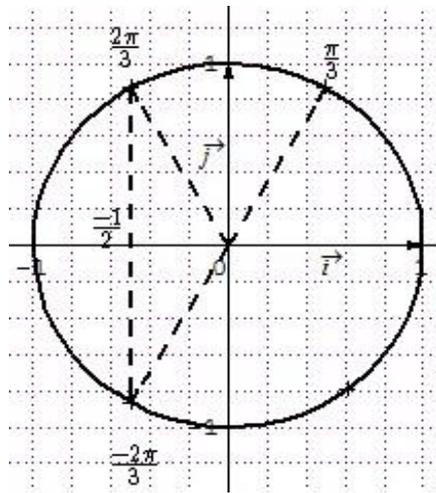
Les solutions de l'équation $\sin x = \sin a$ sont :

$$\boxed{\{ a + 2k\pi, \pi - a + 2k'\pi \text{ avec } k \text{ et } k' \text{ entiers relatifs} \}}$$

Exemples de résolutions :

1) Résoudre dans $]-\pi ; \pi]$ l'équation suivante :

$$\begin{aligned} \cos x &= \cos \frac{2\pi}{3} \\ \frac{2\pi}{3} &= \pi - \frac{\pi}{3} \end{aligned}$$

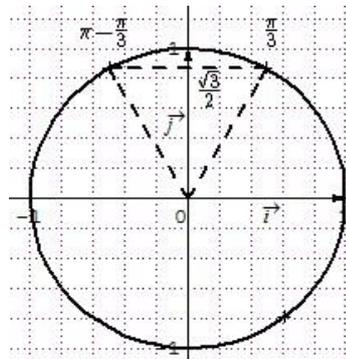


Dans $[-\pi ; \pi]$, il n'y a que deux solutions : $-\frac{2\pi}{3}$ et $\frac{2\pi}{3}$

$$\text{Donc : } S = \left\{ -\frac{2\pi}{3} ; \frac{2\pi}{3} \right\}$$

2) Résoudre dans $[0;2\pi[$, l'équation : $\sin x = \frac{\sqrt{3}}{2}$

On sait que $\sin \frac{\pi}{3} = \frac{\sqrt{3}}{2}$



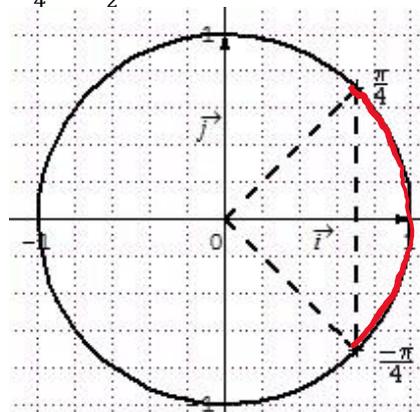
Or, $\frac{\pi}{3}$ et $\frac{2\pi}{3}$ sont dans $[0;2\pi[$

$$\text{Donc } S = \left\{ \frac{\pi}{3} ; \frac{2\pi}{3} \right\}$$

Exemple de résolution d'une inéquation trigonométrique :

$\cos x > \frac{\sqrt{2}}{2}$ sur l'intervalle $[-\pi ; \pi]$:

On sait que $\cos \frac{\pi}{4} = \cos \left(-\frac{\pi}{4}\right) = \frac{\sqrt{2}}{2}$



$$S =]-\frac{\pi}{4} ; \frac{\pi}{4}[$$

III) Fonctions trigonométriques :

1) Fonction cosinus :

a) Définition :

La fonction f définie sur \mathbb{R} par $f(x) = \cos(x)$ est appelée **fonction cosinus**

b) Périodicité :

La fonction cosinus est 2π – périodique, c’est-à-dire :

$$\text{Pour tout } x \in \mathbb{R}, \cos(2\pi + x) = \cos(x)$$

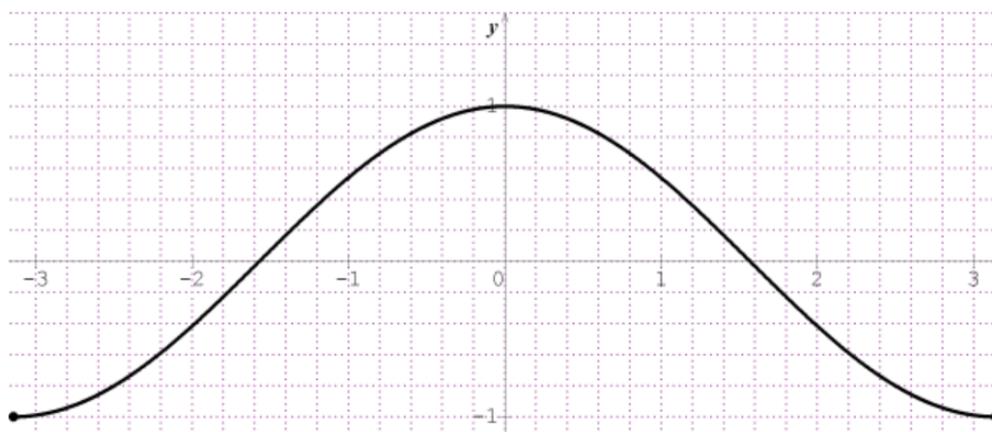
Conséquence importante : Il suffira de l’étudier sur un intervalle de longueur 2π , comme $[0 ; 2\pi[$ ou $]-\pi ; \pi]$, par exemple.

c) Variations sur $[-\pi ; \pi]$:

x	$-\pi$	$-\frac{\pi}{2}$	0	$\frac{\pi}{2}$	π
cos(x)	-1	0	1	0	-1

d) Représentation graphique :

La fonction cosinus se représente graphiquement sous la forme d’une **sinusoïde**



e) Parité :

La sinusoïde représentative de la fonction cosinus est symétrique par rapport à l’axe des ordonnées.

La fonction cos est donc paire.

Preuve : Soit $x \in \mathbb{R}$, $\cos(-x) = \cos(x)$

Remarque : On peut donc étudier cette fonction sur $[0 ; \pi]$ et déduire le reste par symétrie.

2) Fonction sinus :

a) Définition :

La fonction f définie sur \mathbb{R} , par $f(x) = \sin(x)$ est **la fonction sinus**.

b) Périodicité :

La fonction sinus est 2π – périodique, c’est-à-dire :

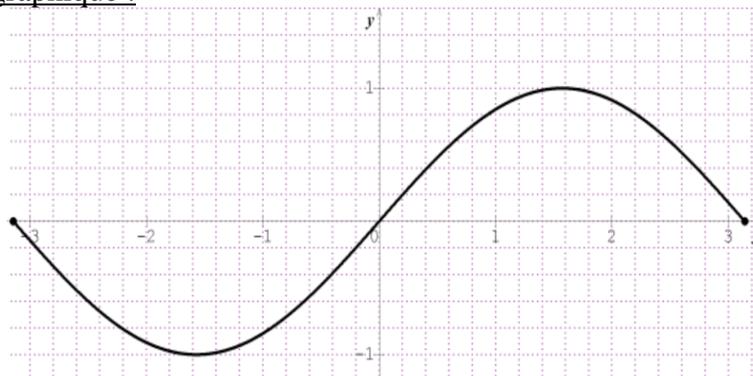
Pour tout $x \in \mathbb{R}$, $\sin(2\pi + x) = \sin(x)$

Conséquence importante : Il suffira de l'étudier sur un intervalle de longueur 2π , comme $[0 ; 2\pi[$ ou $]-\pi ; \pi]$, par exemple.

c) Variations sur $[-\pi ; \pi]$:

x	$-\pi$	$-\frac{\pi}{2}$	0	$\frac{\pi}{2}$	π
$\sin(x)$	0	-1	0	1	0

d) Représentation graphique :



Sur $[-\pi ; \pi]$

e) Parité :

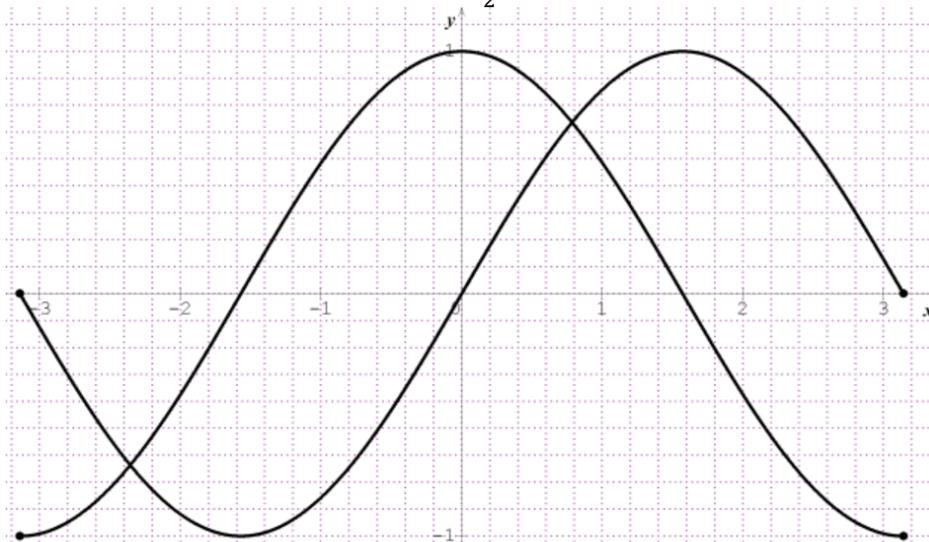
La sinusoïde représentative de la fonction sinus est symétrique par rapport à l'origine du repère.

La fonction sin est donc impaire.

Preuve : Soit $x \in \mathbb{R}$, $\sin(-x) = -\sin(x)$

Remarque : On peut donc étudier cette fonction sur $[0 ; \pi]$ et déduire le reste par symétrie.

Remarque : Les deux sinusoïdes sont décalées de $\frac{\pi}{2}$ (on parle de **décalage en quadrature**) :



$$\cos\left(\frac{\pi}{2} - x\right) = \sin(x)$$

$$\sin\left(\frac{\pi}{2} - x\right) = \cos(x)$$

