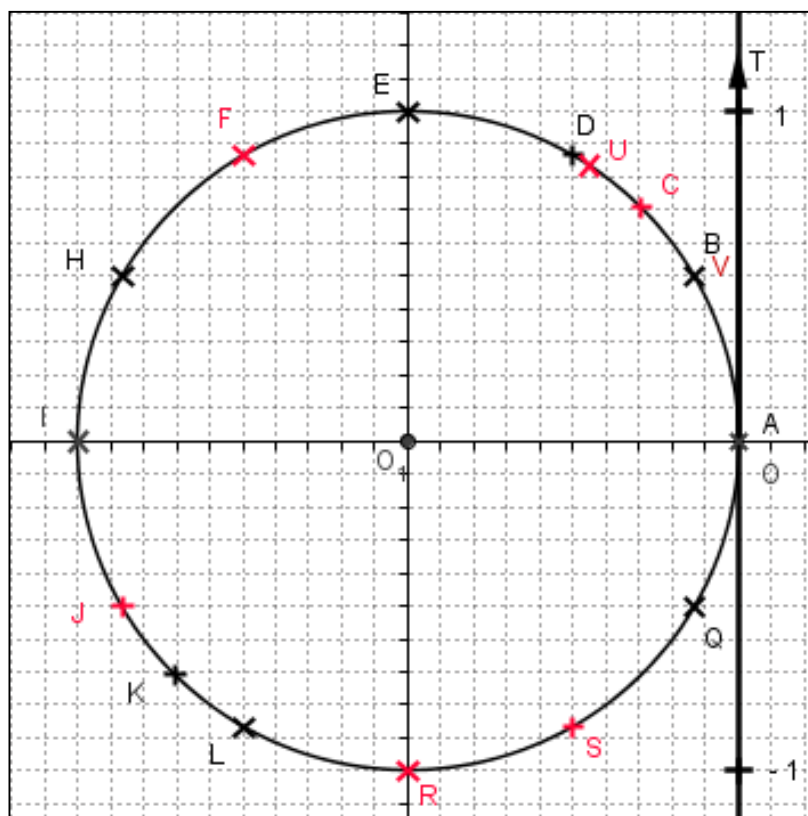
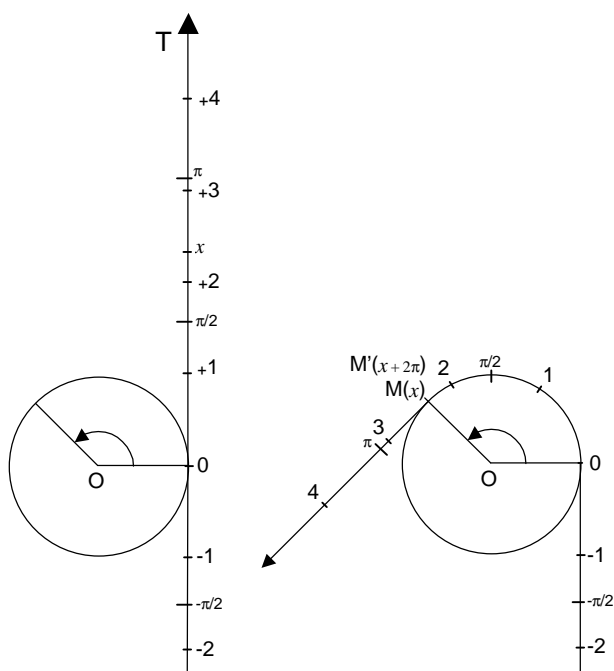


En 3° vous avez introduit la trigonométrie dans des triangles rectangles. Cela vous a permis de calculer des angles et des longueurs mais hélas, cela limite aux angles aigus ($\alpha < 90^\circ$). De plus, les angles que vous avez manipulés jusqu'à maintenant – appelés angles géométriques – ne sont pas orientés (n'ont pas de signe) ce qui pose un problème pour tous les phénomènes de rotation : il est nécessaire d'introduire un sens (donc un signe pour les angles) et de généraliser la notion de cosinus et de sinus.

I Placer des points sur un cercle.

Faire l'acti 1 p.133 et le 1° de l'acti 2 p.133

Voir exo 1 p.135



Aller sur : <http://perso.orange.fr/therese.eveilleau/> puis Trucs puis Pratique puis angles en radians.

Définition : Le **cercle trigonométrique** est un cercle \mathcal{C} de centre O et de rayon 1 que l'on parcourt dans le sens direct (giration).
A chaque nombre réel x repéré sur la tangente graduée T, on associe, par enroulement, un pt M du cercle trigonométrique tel que $x = \widehat{AM}$.
Le sens de l'enroulement donne le signe du nombre.
On dit que **M est le point image du nombre x**.

Retenir : Pour $0 \leq x \leq \pi$

\widehat{AOM}	180	α
\widehat{AM}	π	x

$$\text{Donc } x = \frac{\pi \times \alpha}{180} \text{ et } \alpha = \frac{180 \times x}{\pi}$$

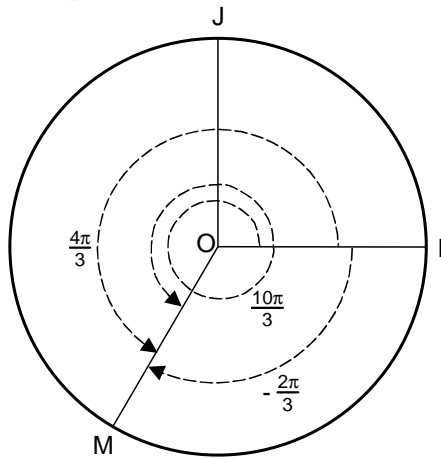
Exemples : 1°) Sur le cercle ci-dessus à droite, associer à chacun des points le nombre réel, **compris entre 0 et 2π** , dont il est l'image :

$$A(0), E\left(\frac{\pi}{2}\right), I(\pi), B\left(\frac{\pi}{6}\right), D\left(\frac{\pi}{3}\right), H\left(\frac{5\pi}{6}\right), K\left(\frac{5\pi}{4}\right), L\left(\frac{4\pi}{3}\right) \text{ et } Q\left(\frac{11\pi}{6}\right).$$

$$2^\circ) \text{ Placer les points suivants : } P\left(-\frac{\pi}{4}\right), C\left(\frac{\pi}{4}\right), F\left(\frac{2\pi}{3}\right), G\left(\frac{3\pi}{4}\right), J\left(\frac{7\pi}{6}\right), R\left(-\frac{\pi}{2}\right), S\left(-\frac{\pi}{3}\right), U(1) \text{ et } V\left(\frac{13\pi}{6}\right).$$

Faire n°5 et 6 p.138

Exemple :



Plaçons par exemple les points associés aux réels $-\frac{2\pi}{3}$; $\frac{4\pi}{3}$ et $\frac{10\pi}{3}$.

On constate que ces trois réels sont associés au même point du cercle trigonométrique..

On remarque que $-\frac{2\pi}{3} + 2\pi = \frac{4\pi}{3}$ mais aussi que $-\frac{2\pi}{3} + 4\pi = \frac{10\pi}{3}$ et que donc l'écart entre ces 3 nombres est un multiple de 2π

Quand $k \in \mathbb{N}$, alors, $k \times 2\pi$ correspond toujours à un nombre entier de tours complets et les nombres $-\frac{2\pi}{3} \pm 2k\pi$ seront associés au même point.

Remarque : A un nombre de la tangente graduée correspond un seul point du cercle trigo mais à un point du cercle trigonométrique \mathcal{C} , est associé une infinité de points de la tangente graduée T et ces points sont distants, sur T, d'un multiple de 2π . Cela revient, lors de l'enroulement, à placer M puis à faire plusieurs tours entiers.

Bilan :

- Si x et x' désignent des nombres réels tels que $x' - x = \pm k \times 2\pi$ avec $k \in \mathbb{N}$, alors x et x' viennent s'appliquer sur un même point du cercle trigonométrique.
- Réciproquement, si M est le point du cercle trigonométrique image d'un nombre x , alors M est aussi le point image des nombres : $x + 2\pi$; $x + 4\pi$; $x - 2\pi$; $x + 8\pi$;

II Cosinus et sinus d'un nombre réel.

a) **Définition :** Soient I (0) et J ($\pi/2$). Le repère $(O; \overrightarrow{OI}, \overrightarrow{OJ})$ est orthonormal. x est un nombre réel quelconque

Le cosinus du nombre x , noté $\cos x$, est l'abscisse du point M(x) dans le repère $(O; \overrightarrow{OI}, \overrightarrow{OJ})$.

Le sinus du nombre x , noté $\sin x$, est l'ordonnée du point M dans le repère $(O; \overrightarrow{OI}, \overrightarrow{OJ})$.

b) Quelques propriétés :

$$-1 \leq \cos x \leq 1 \quad \text{et} \quad -1 \leq \sin x \leq 1.$$

$$\cos(x + 2\pi) = \cos(x) \quad \text{et} \quad \sin(x + 2\pi) = \sin(x).$$

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

c) Lien entre le cosinus d'un angle aigu (vu en 3°) et le cosinus d'un nombre :

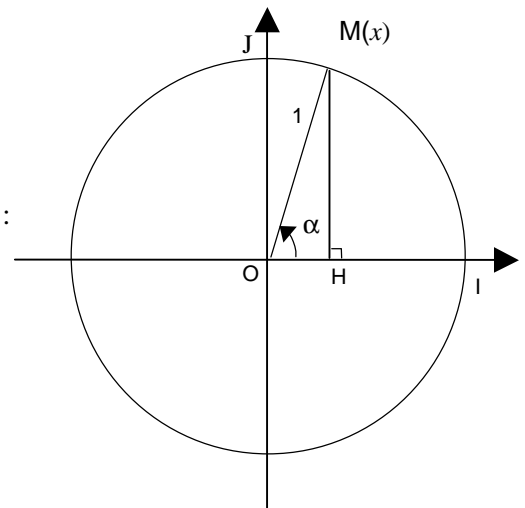
On prend un angle $\alpha = \widehat{IOM}$ aigu.

D'après la définition, les coordonnées de M sont : $x_M = OH = \cos x$
et $y_M = HM = \sin x$.

$$\text{Par ailleurs, } \cos \widehat{IOM} = \cos \alpha = \frac{\text{adj}}{\text{hyp}} = \frac{OH}{OM} = OH$$

$$\text{et } \sin \widehat{IOM} = \sin \alpha = \frac{\text{opp}}{\text{hyp}} = \frac{HM}{OM} = HM.$$

On a bien, lorsque α est aigu, $\cos x = \cos \alpha$ et $\sin x = \sin \alpha$.

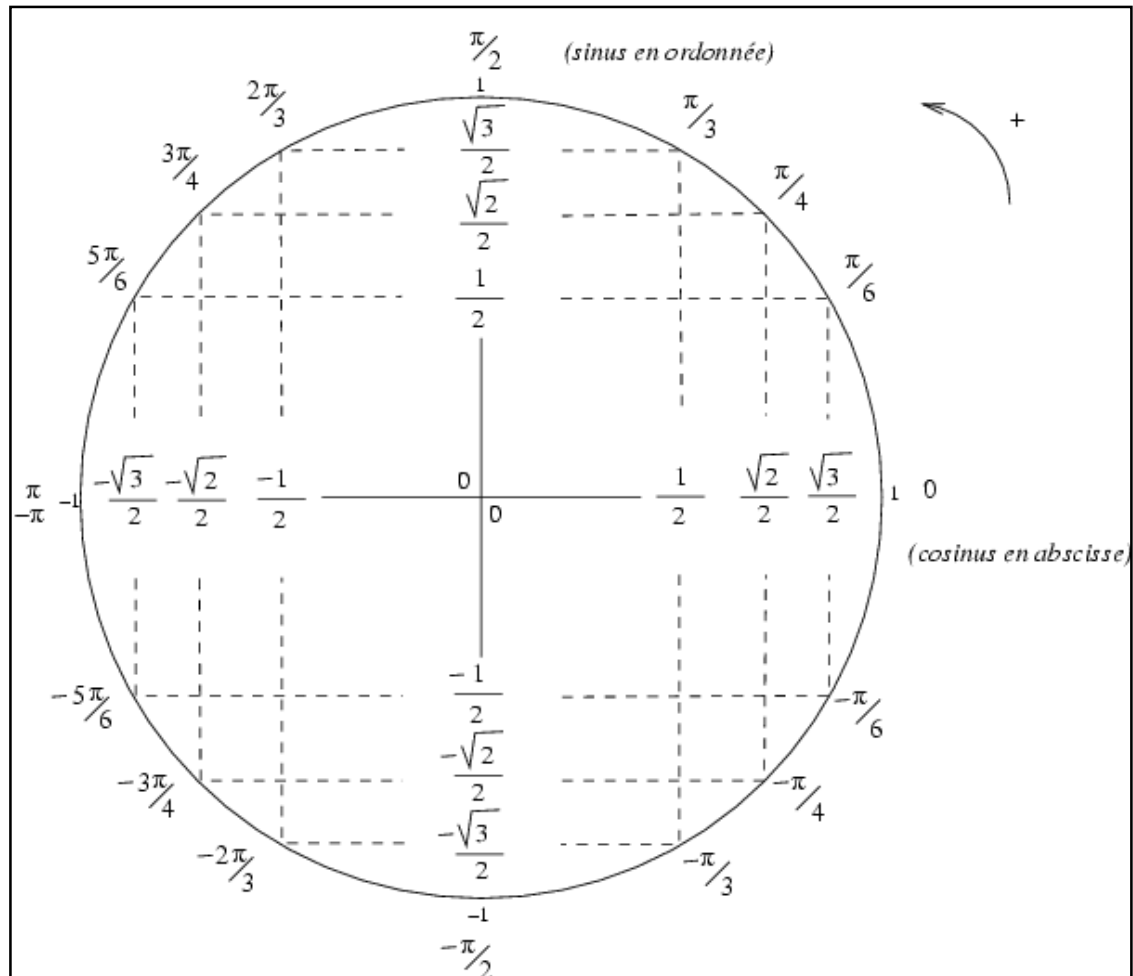


allez aussi sur : <http://www.infx.info/quidnovi/spip.php?article876>

III A connaître par ♥

Voir exos 1 et 2 p.137

x	0	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{\pi}{2}$	$\frac{2\pi}{3}$	$\frac{3\pi}{4}$	$\frac{5\pi}{6}$	π	$\frac{7\pi}{6}$	$\frac{5\pi}{4}$	$\frac{4\pi}{3}$	$\frac{3\pi}{2}$	$\frac{5\pi}{3}$	$\frac{7\pi}{4}$	$\frac{11\pi}{6}$	2π
$\cos x$	1	$+\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{1}{2}$	0	$-\frac{1}{2}$	$-\frac{\sqrt{2}}{2}$	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$	-1	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$	$-\frac{\sqrt{2}}{2}$	$-\frac{1}{2}$	0	$+\frac{1}{2}$	$+\frac{\sqrt{2}}{2}$	$+\frac{\sqrt{3}}{2}$	1
$\sin x$	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$+\frac{\sqrt{3}}{2}$	1	$+\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{1}{2}$	0	$-\frac{1}{2}$	$-\frac{\sqrt{2}}{2}$	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$	-1	$-\frac{\sqrt{3}}{2}$	$-\frac{\sqrt{2}}{2}$	$-\frac{1}{2}$	0
correspond à l'angle α (en °)	0°	30°	45°	60°	90°	120°	135°	150°	180°	210°	225°	240°	270°	300°	315°	330°	360°



A l'aide d'un compas, et sans quadrillage, placer avec précision sur le cercle ci-dessous, les points associés aux 16 nombres indiqués.

