

Trigonométrie - 2 - Sinus et cosinus

1. Sinus et cosinus sur le cercle trigonométrique

1.1. $\sin \alpha$ et $\cos \alpha$

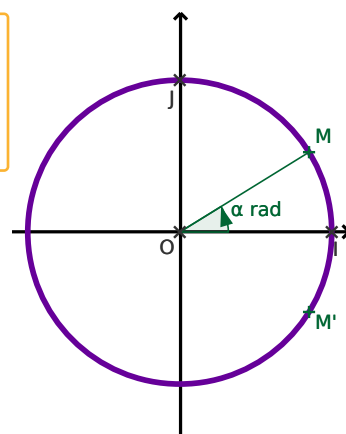
Définition 1 : M est un point du cercle trigonométrique correspondant à un réel α (par la fonction enroulement vue précédemment).

On note $\cos \alpha$ l'abscisse de M et $\sin \alpha$ l'ordonnée de M :

$$M(\cos \alpha; \sin \alpha)$$

Méthode 1 :

- On repère un angle orienté α par rapport à l'axe (Ox) , en marquant un point M sur le cercle trigonométrique ;
- si α est > 0 , on tourne dans le sens direct (sens inverse des aiguilles d'une montre ; s'il est < 0 , on tourne dans le sens indirect ;
- on lit alors les valeurs de $\cos \alpha$ (sur (Ox)) : c'est l'abscisse de M ;
- et celle de $\sin \alpha$ (sur (Oy)) : c'est l'ordonnée de M .



Remarque 1 : Si l'on considère que $A = (\cos \alpha; 0) \in [OI]$, on retrouve dans le triangle OAM rectangle en M les définitions de \cos et de \sin vues en troisième, à savoir : $\cos \alpha = \frac{OA}{OM}$ et $\sin \alpha = \frac{AM}{OM}$. La nouveauté est la prise en compte de valeurs négatives pour \cos et \sin , qui apparaissent si l'on considère des angles obtus.

Si l'on ajoute 2π à α , on fait un tour du cercle et on revient à la même position, donc on obtient les mêmes valeurs pour \cos et \sin .

Définition 2 : Une fonction f étant donnée et un réel T étant fixé, lorsque pour tout x réel, on a $f(x + T) = f(x)$, on dit que f est T -périodique (ou périodique de période T).

Propriété 1 : Les fonctions \cos et \sin sont 2π -périodiques ou autrement dit : pour tout x réel, on a $\sin(x + 2\pi) = \sin x$ et $\cos(x + 2\pi) = \cos x$.

1.2. Propriétés immédiates

Propriété 2 : Pour x réel :

- $-1 \leq \cos x \leq 1$ et $-1 \leq \sin x \leq 1$;
- $\cos^2 x + \sin^2 x = 1$;
- \cos et \sin sont 2π -périodiques.

Remarque 2 :

- La seconde formule se déduit du théorème de Pythagore, et du fait que $OM^2 = 1$;
- on note, pour plus de lisibilité, $\cos^2 x = (\cos x)^2$ (idem pour \sin).

Exercice 1 :

- Calculer $\sin^2 t$ sachant que $\cos t = \frac{1}{4}$.
- Peut-on trouver un réel t tel que $\cos t = \frac{1}{4}$ et $\sin t = \frac{3}{4}$?

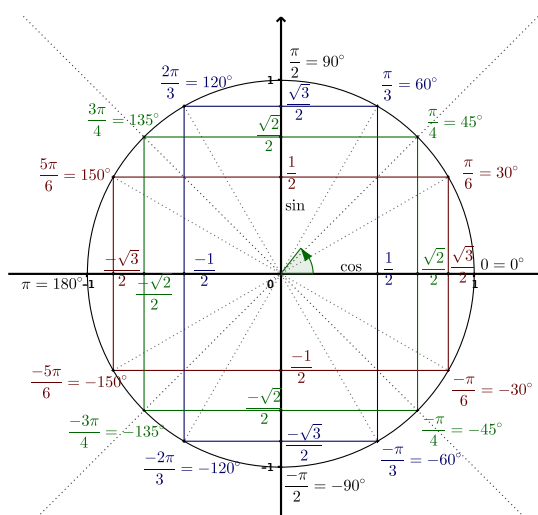
Exercice 2 : Soit t un réel tel que $\cos t = \frac{3}{5}$.

- On suppose que $t \in [0; \frac{\pi}{2}]$. Calculer $\sin t$.
- On suppose que $t \in [-\frac{\pi}{2}; 0]$. Calculer $\sin t$.

1.3. Valeurs remarquables

Exercice 3 : Compléter le tableau de valeurs suivant :

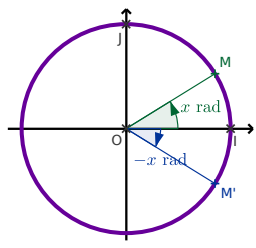
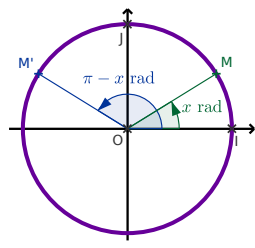
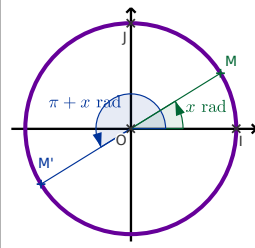
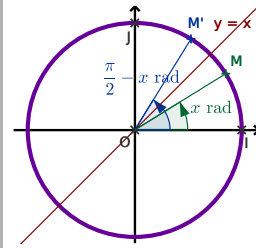
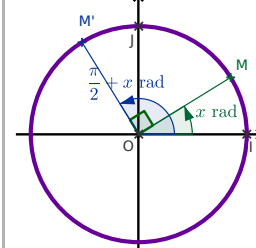
| α (rad) | 0 | $\frac{\pi}{6}$ | $\frac{\pi}{4}$ | $\frac{\pi}{3}$ | $\frac{\pi}{2}$ | π |
|----------------|---|-----------------|-----------------|-----------------|-----------------|-------|
| $\cos \alpha$ | | | | | | |
| $\sin \alpha$ | | | | | | |



1.4. Valeurs associées

 **Exercice 4 :** Compléter par $\pm \cos x$ et $\pm \sin x$ les égalités suivantes :

 **Propriété 3 :**

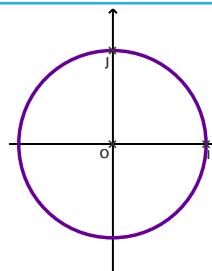
| Symétrie / (Ox) | Symétrie / (Oy) | Symétrie / O | Symétrie / $y = x$ | Rotation $_{90^\circ}$ / O |
|---|---|---|--|---|
|  |  |  |  |  |
| $\cos(-x) =$ | $\cos(\pi - x) =$ | $\cos(\pi + x) =$ | $\cos\left(\frac{\pi}{2} - x\right) =$ | $\cos\left(\frac{\pi}{2} + x\right) =$ |
| $\sin(-x) =$ | $\sin(\pi - x) =$ | $\sin(\pi + x) =$ | $\sin\left(\frac{\pi}{2} - x\right) =$ | $\sin\left(\frac{\pi}{2} + x\right) =$ |

 **Exercice 5 :** Compléter le tableau de valeurs suivant :


| α (rad) | $a = -\frac{\pi}{6}$ | $b = \frac{3\pi}{4}$ | $c = -\frac{2\pi}{3}$ | $d = \frac{3\pi}{2}$ | $e = -\pi$ |
|-------------------|----------------------|----------------------|-----------------------|----------------------|------------|
| $\cos \alpha$ | | | | | |
| $\sin \alpha$ | | | | | |

 **Exercice 6 :** Simplifier les expressions suivantes :

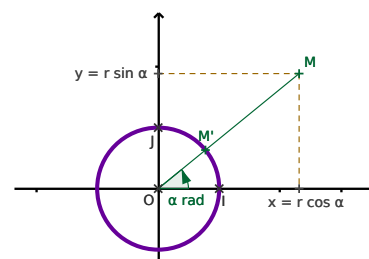
- $A = 2 \cos\left(\frac{\pi}{2} - x\right) + \sin(\pi + x) - 3 \sin(\pi - x)$
- $B = \cos^2\left(\frac{\pi}{2} - x\right) + \sin^2(\pi + x) + 2 \cos^2(\pi + x)$




2. Coordonnées polaires


 **Propriété 4 :** Dans un repère **orthonormé**, on note M un point du plan distinct de l'origine O .
Tout point M distinct de l'origine O peut être repéré par un couple de réels $(r; \alpha)_{\text{pol}}$, avec :

- $r = OM > 0$ (distance à l'origine) ; unique ;
- $\alpha \equiv \widehat{(OI; OM)}$ (angle par rapport à l'axe des abscisses) ; unique **modulo** 2π .



 **Définition 3 :** Le couple noté $(r; \alpha)_{\text{pol}}$ est appelé **coordonnées polaires** et le couple $(x; y)$ est appelé **coordonnées cartésiennes** du point M dans le repère orthonormé $(O; I; J)$.

$$r = \sqrt{x^2 + y^2}$$

 **Propriété 5 :** On a alors : $\begin{cases} x = r \cos \alpha \\ y = r \sin \alpha \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \cos \alpha = \frac{x}{r} \\ \sin \alpha = \frac{y}{r} \end{cases}$

 **Exercice 7 :**

- Donner les coordonnées cartésiennes de $A\left(3; -\frac{5\pi}{6}\right)_{\text{pol}}$.
- Déterminer les coordonnées polaires de $B\left(2; -2\sqrt{3}\right)$.

Est-il possible qu'un point ait les mêmes coordonnées cartésiennes et polaires ?

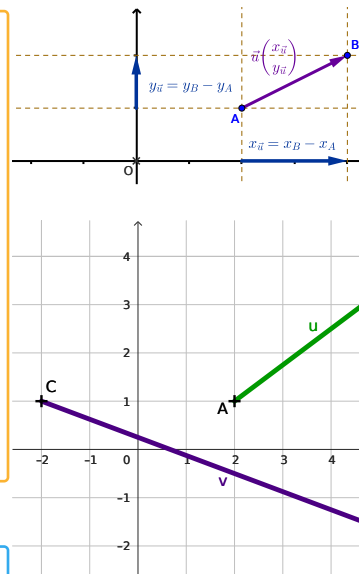
3. Projections orthogonales

3.1. Vecteur unitaires et rappels

Définition 4 :

- Un **vecteur** \vec{u} représente un déplacement (en ligne droite) d'un point A vers un point B . On note $\vec{u} = \overrightarrow{AB}$ le vecteur donnant le déplacement de A vers B .
- Ses coordonnées $\begin{pmatrix} x_{\vec{u}} \\ y_{\vec{u}} \end{pmatrix}$ représentent le déplacement horizontal $x_{\vec{u}} = x_B - x_A$ et le déplacement vertical $y_{\vec{u}} = y_B - y_A$ lors de ce trajet de A vers B .
- Dans un repère orthonormé, sa **norme**, notée $||\vec{u}||$ est la distance AB . La formule de Pythagore permet de la calculer

$$||\vec{u}|| = AB = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2}$$
- Un vecteur **normé** est un vecteur de norme 1.



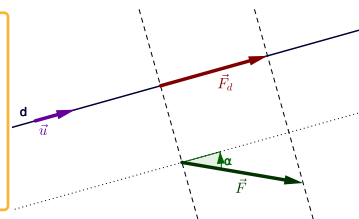
Méthode 2 : Pour normer un vecteur, il suffit de le diviser par sa norme.

Exercice 8 : Déterminer les coordonnées et calculer les normes des vecteurs \vec{u} et \vec{v} . Normer ces deux vecteurs.

3.2. Définition

Définition 5 : \vec{F} est un vecteur, et (d) une droite dirigée par un vecteur \vec{u} normé.

On appelle **projeté orthogonal** de \vec{F} sur (d) (on peut aussi dire sur \vec{u} , seule la direction importe) le vecteur \vec{F}_d défini par : $\vec{F}_d = ||\vec{F}|| \cos(\alpha) \vec{u}$



Propriété 6 : Tout vecteur dont l'origine et l'extrémité sont placées sur les mêmes droites perpendiculaires à (d) que \vec{F} a même projeté orthogonal que \vec{F} sur (d) .

Exercice 9 : Dessiner un vecteur \vec{F}_1 ayant même projeté orthogonal sur (d) que \vec{F} .

Exercice 10 : \vec{w} , de norme 3, fait un angle de $-\frac{\pi}{3}$ avec la droite d dirigée par $\vec{v} \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}$. Calculer les coordonnées de \vec{w}_d . Attention : \vec{v} n'est pas normé.

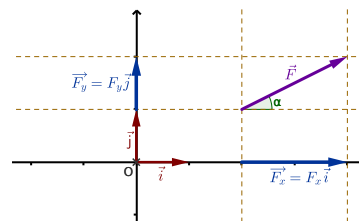
3.3. Sur les axes

Propriété 7 : On se place dans un repère **orthonormé** $(O; \vec{i}; \vec{j})$. Toutes les lignes de rappel sont parallèles ou perpendiculaires aux axes. Le vecteur \vec{F} fait un angle α avec l'axe (Ox) . On obtient :

- Le **projeté orthogonal** de \vec{F} sur (Ox) le vecteur $\vec{F}_x = F_x \vec{i}$ avec :

$$F_x = ||\vec{F}|| \cos \alpha.$$
- Le **projeté orthogonal** de \vec{F} sur (Oy) le vecteur $\vec{F}_y = F_y \vec{j}$ avec : $F_y = ||\vec{F}|| \sin \alpha$

- Les coordonnées de \vec{F} : $\begin{pmatrix} F_x \\ F_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} ||\vec{F}|| \cos \alpha \\ ||\vec{F}|| \sin \alpha \end{pmatrix} = ||\vec{F}|| \begin{pmatrix} \cos \alpha \\ \sin \alpha \end{pmatrix}$



 **Exercice 11 :** Un vecteur \vec{F} , de norme 10, représentant une force, fait un angle de -60° avec l'horizontale. Déterminer les valeurs arrondies au dixième des coordonnées $\begin{pmatrix} F_x \\ F_y \end{pmatrix}$.

4. (In)Équations trigonométriques


4.1. Équation $\cos x = k$ avec $k \in \mathbb{R}$

Propriété 8 :

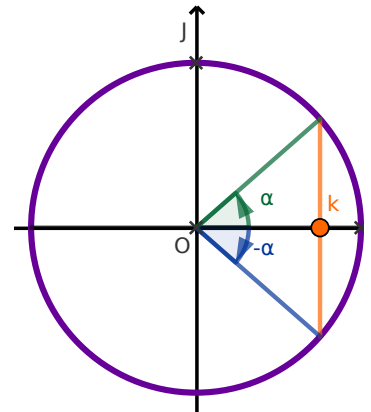
- Si $k < -1$ ou bien si $k > 1$, l'équation $\cos x = k$ n'a pas de solution ;
- si $k \in [-1; 1]$, alors $\cos x = k$ a une infinité de solutions dans \mathbb{R} , qui correspondent à une ou deux solutions modulo 2π .

Méthode 3 :

1. On place k sur l'axe (Ox) (correspondant à \cos) ;
2. on recherche les deux angles α et $-\alpha$ tels que $\cos \alpha = k$;

 **Remarque 3 :** on peut utiliser $\alpha = \arccos k$ noté aussi $\cos^{-1} k$;

3. on a alors : $\cos x = k \Leftrightarrow x \equiv \alpha \ (2\pi) \text{ ou } x \equiv -\alpha \ (2\pi)$



 **Exercice 12 :** Résoudre $\cos x = \frac{1}{2}$.

4.2. Équation $\sin x = k$ avec $k \in \mathbb{R}$

Propriété 9 :

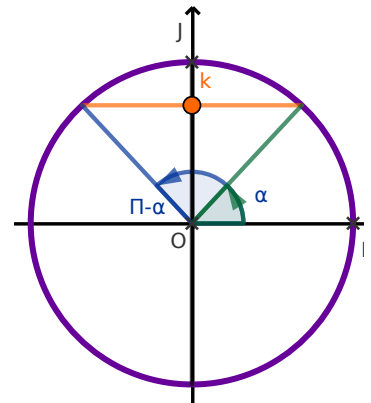
- Si $k < -1$ ou bien si $k > 1$, l'équation $\sin x = k$ n'a pas de solution ;
- si $k \in [-1; 1]$, alors $\sin x = k$ a une infinité de solutions dans \mathbb{R} , qui correspondent à une ou deux solutions modulo 2π .

Méthode 4 :


1. On place k sur l'axe (Oy) (correspondant à \sin) ;
2. on recherche les deux angles α et $\pi - \alpha$ tels que $\sin \alpha = k$;

 **Remarque 4 :** on peut utiliser $\alpha = \arcsin k$ noté aussi $\sin^{-1} k$;

3. on a alors : $\sin x = k \Leftrightarrow x \equiv \alpha \ (2\pi) \text{ ou } x \equiv \pi - \alpha \ (2\pi)$



 **Exercice 13 :** Résoudre $\sin x = \frac{1}{2}$.

 **Remarque 5 :** Attention à ne pas se tromper d'axe en plaçant k !

 **Exercice 14 :** Résoudre les équations trigonométriques suivantes

- | | | | |
|------------------------|---|------------------------------|--|
| 1. $3 \sin x - 5 = 0$ | 2. $\sin^2 x = 2$ | 3. $\sqrt{2} + 2 \cos x = 0$ | 4. $\sin \left(x + \frac{\pi}{4}\right) = \frac{1}{2}$ |
| 5. $2 \sin 2x = 1$ | 6. $\cos \frac{x}{2} = \frac{-\sqrt{2}}{2}$ | 7. $4 \sin^2 x - 3 = 0$ | 8. $2 \cos^2 x = 1$ |
| 9. $\sin 3x = \cos 2x$ | 10. $\cos^2 x = \sin^2 2x$ | | |

 **Exercice 15 :** Déterminer l'angle que fait le vecteur $\sqrt{2} \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \end{pmatrix}$ avec l'axe horizontal.

4.3. Inéquations

 **Remarque 6 :** On adapte ces méthodes aux inéquations trigonométriques facilement.

 **Exercice 16 :** Résoudre $\cos x \leq \frac{1}{2}$ et $\sin x > \frac{\sqrt{3}}{2}$.