Trigonométrie - Cours

1. Introduction historique

- VII AVJC : les babyloniens utilisent le degré :
 - ils observent que les planètes du système solaire se déplacent dans une zone restreinte du ciel : le zodiaque : 12 constellations ;
 - le soleil cache successivement chaque constellation → chaque **mois**
 - un cercle, représentant l'année, peut donc être divisé en : 12 mois × 30 jours = 360 subdivisions.
- Révolution française : système métrique 90° = 100 gon (grades) ;
- 1873 J. Thomson: unité SI: le radian.

2. Mesurer des angles

2.1. Le radian

Définition 1 : Étant donné un arc de cercle \widehat{l} de longueur l et de rayon R, la **mesure en radians** de l'angle géométrique $\widehat{\alpha}$ est : $\alpha = \frac{l}{R}$



Exercice 1 : Un câble repose sur une poulie de diamètre 30cm. Une extrémité du câble est tendue horizontalement et l'autre verticalement.

Calculer la longueur de câble en contact avec la poulie.

Propriété 1 : Les mesures en degré et radians sont proportionnelles : $180^{\circ} = \pi \text{ rad}$

Exercice 2 : Compléter :										
en radian	π	$\frac{\pi}{2}$	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{2\pi}{3}$	$\frac{3\pi}{4}$	$\frac{5\pi}{4}$	$\frac{3\pi}{3}$	$\frac{7\pi}{4}$
en degré										
nom ou obtus/aigu										

2.2. Orientation du plan

Définition 2 : Convention : On oriente le plan dans le sens **direct**.

Remarque 1 : En général	, on nomme ou o	n énumère les so	mmets d'un polygone
dans le sens direct.			

sens direct	sens indirect
trigonométrique	
anti-horaire	horaire
giratoire	

2.3. Le cercle trignométrique

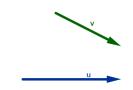
Définition 3 : Dans un repère orthonormé, le **cercle trigonométrique** est le cercle qui a pour centre le centre du repère et qui est de rayon 1. On l'oriente dans le sens direct.

Remarque 2 : Comme le rayon R=1, le périmètre de ce cercle est donc de 2π R= 2π .

17/04/2024 21:41

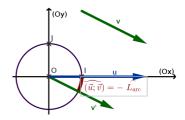
2.4. Mesure des angles orientés

On utilise le cercle trigonométrique pour mesurer des angles, de la même façon que l'on utilise un rapporteur : On note (u, v) une paire de vecteurs non nuls. On souhaite mesurer en radians l'angle orienté noté $(\overrightarrow{u}; \overrightarrow{v})$, angle permettant de passer (par rotation) de la direction de \overrightarrow{u} à celle de \overrightarrow{v} .



Méthode 1 :

- On trace un représentant $\overrightarrow{v'}$ de \overrightarrow{v} ayant même origine que \overrightarrow{u} ; on trace un cercle trigonométrique centré sur cette origine, l'axe (Ox) ayant même direction que \overrightarrow{u} :
- la longueur de l'arc permettant de passer de \overrightarrow{u} à $\overrightarrow{v'}$ correspond à la valeur absolue de la mesure d'angle $(\overrightarrow{u}; \overrightarrow{v})$, car le rayon du cercle trigonométrique est 1:
- le signe de $(\overrightarrow{u};\overrightarrow{v})$ est positif lorsque l'on passe de \overrightarrow{u} à \overrightarrow{v} en tournant dans le sens direct ; négatif (cas de la figure donnée) si l'on tourne dans le sens indirect.



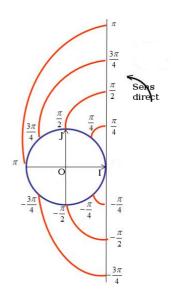
2.5. Enroulement de la droite réelle sur le cercle trigonométrique

Remarque 3 : Par la construction exposée dans ce paragraphe, on a voulu pouvoir prendre en compte dans les mesures d'angles le fait de faire plusieurs tours :

Propriété 2 : On peut «enrouler», en conservant les longueurs (cette opération s'appelle revêtement isométrique), une droite graduée représentant l'ensemble des réels sur le cercle trigonométrique, conventionnellement, de la façon indiquée sur le schéma ci-contre.

Propriété 3 :

- Chaque réel t correspond alors à un point sur le cercle trigonométrique ; ce point est repéré par deux coordonnées dans le repère (O;I;J) associé au cercle trigonométrique;
- Chaque point M du cercle à une infinité d'antécédents réels, espacés de 2π (la longueur d'un tour du cercle trigonométrique).



🌄 Exemple 1 :

→ Cercle trigonométrique

$$\ldots$$
; -2π ; 0 ; 2π ; $\ldots \mapsto I = \binom{1}{0}$

$$\dots; \frac{3\pi}{2}; \frac{\pi}{2}; \frac{5\pi}{2}; \dots \mapsto J = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\ldots; -\pi; \pi; 3\pi; \ldots \mapsto I' = {-1 \choose 0}$$



 \bigvee **Exercice 3 :** Donner 4 réels ayant la même image sur le cercle trigonométrique que le réel $rac{\pi}{4}$.



📏 Exercice 4 : Un snowboarder effectue 2 tours dans le sens indirect. Donner en radian la mesure d'angle correspondante.

2.6. Congruences

Définition 4 : On note deux réels t et t'.

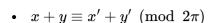
Lorsqu'il existe un entier (relatif) k tel que $t=t'+2k\pi$, ce qui revient à dire que t et t' s'envoient sur la même point sur le

cercle trigonométrique, on dit que t et t' sont **congrus** modulo 2π , et on écrit : $t \equiv t' \pmod{2\pi}$ ou bien $t \equiv t'(2\pi)$

Remarque 4 : Deux mesures d'angles en radians congrues modulo 2π correspondent au même angle géométrique.

Exercice 5: A-t-on
$$\frac{5\pi}{2} \equiv \frac{-\pi}{2} \pmod{2\pi}$$
?

Propriété 4 : Si $x\equiv x'\pmod{2\pi}$ et $y\equiv y'\pmod{2\pi}$ et z
eq 0, on a



•
$$zx \equiv zx' \pmod{2\pi z}$$

Exercice 6 : Résoudre et représenter les solutions sur le cercle trigonométrique :

•
$$2x + \frac{\pi}{2} \equiv \frac{\pi}{4} \pmod{2\pi}$$

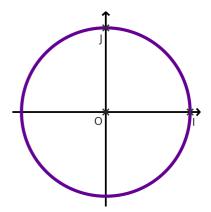
•
$$3x + \frac{\pi}{6} \equiv \frac{-\pi}{3} \pmod{2\pi}$$

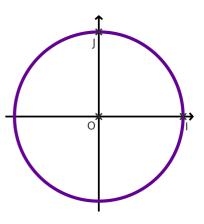


•
$$(\overrightarrow{u};\overrightarrow{v}) \equiv 0 \pmod{\pi} \Leftrightarrow \overrightarrow{u}//\overrightarrow{v};$$

•
$$(\overrightarrow{u};\overrightarrow{v})\equiv 0\pmod{2\pi}\Leftrightarrow \overrightarrow{u}/\overrightarrow{v}$$
 et ont même sens ;

•
$$(\overrightarrow{u};\overrightarrow{v}) \equiv \pi \pmod{2\pi} \Leftrightarrow \overrightarrow{u}/\overrightarrow{v}$$
 et sont de sens opposés.





2.7. Mesure principale

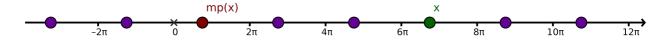
Exercice 7 : Un clown fait 10 m sans déraper sur un monocycle dont la roue, de centre noté O, à un rayon r=20cm, puis tombe et rigole, c'est flippant.

- Combien de tours a fait la roue avant la chute ?
- Le clown avait marqué sur sa roue le point de contact avec le sol (point A). Au moment de sa chute, le dernier point de contact avec le sol est B.

Trouver la mesure en radians de \widehat{AOB} .

Définition 5 : On appelle **mesure principale** d'un angle x le nombre mp(x) tel que : $x \equiv mp(x) \pmod{2\pi}$ et $mp(x) \in [0; 2\pi]$

Méthode 1 : Parmi tous les représentants de x modulo 2π , la mesure principale est le seul représentant de x dans l'intervalle $[0, 2\pi[$.



- Calculatrice : $mp(x) = partdéc(x/(2\pi)) * 2\pi$
- À la main : On calcule le quotient q de x par 2π et on soustrait $2\pi q$ à x si x>0, ou on ajoute $2\pi(q+1)$ à x si x<0.

Exercice 8 : Calculer les mesures principales des angles de mesures suivantes :

- 1. $\frac{5\pi}{3}$; 2. $\frac{3\pi}{2}$; 3. $\frac{-5\pi}{4}$; 4. $\frac{4\pi}{3}$; 5. $\frac{-11\pi}{6}$; 6. $\frac{-11\pi}{2}$;

- 7. 25π ;
- 8. 18π ;

- 9. -14π ; 10. $\frac{40\pi}{3}$; 11. $\frac{-31\pi}{6}$; 12. $\frac{25\pi}{4}$.

2.8. Compléments sur les angles

Propriété 6 : Relation de Chasles

$$\overrightarrow{\text{Si}\ u,v,w}$$
 sont trois vecteurs non nuls, on a : $\widehat{(\overrightarrow{u;v})}+\widehat{(\overrightarrow{v;w})}\equiv\widehat{(\overrightarrow{u;w})}\pmod{2\pi}$

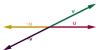
Exercice 9 :

Étant donné un triangle ABC, démontrer que la somme des angles orientés de ce triangle est congrue à π modulo 2π .



Propriété 7 : Angles associés

Si \overrightarrow{u} et \overrightarrow{v} sont deux vecteurs non nuls, et k, l > 0, alors :



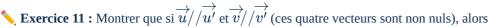
•
$$(\overrightarrow{\overrightarrow{u};\overrightarrow{v}}) \equiv (\widehat{\overrightarrow{ku};\overrightarrow{lv}}) \pmod{2\pi}$$

$$\bullet \quad \widehat{\left(\overrightarrow{u;v}\right)} \equiv \widehat{\left(-\overrightarrow{u;-v}\right)} \ (\mathrm{mod} \ 2\pi)$$

•
$$(\overrightarrow{u}; -\overrightarrow{v}) \equiv (\overrightarrow{-u}; \overrightarrow{v}) \equiv \pi + (\overrightarrow{u}; \overrightarrow{v}) \pmod{2\pi}$$

$$\bullet \quad \widehat{\overrightarrow{(v;u)}} \equiv -\widehat{\overrightarrow{(u;v)}} \pmod{2\pi}$$





$$2\widehat{\left(\overrightarrow{u'};\overrightarrow{v'}
ight)}\equiv 2\widehat{\left(\overrightarrow{u};\overrightarrow{v}
ight)}.$$

 \red **Exercice 12 :** Soit deux droites d et d'. Une troisième droite Δ coupe ces deux droites respactivement en en A et A'. Déduire de la réponse précédente que d//d' équivaut à «l'un des angles orientés autour de A a le même double qu'un angle orienté autour de A'».

17/04/2024 21:41

3. Fonctions cosinus et sinus

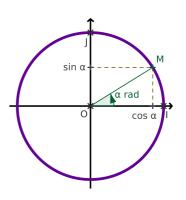
3.1. $\sin \alpha$ et $\cos \alpha$

Définition 6 : 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 2 :

- On repère un angle orienté α par rapport à l'axe (Ox), en marquant un point M sur le cerle 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 $\cos lpha$ (sur (Ox)) : c'est l'abscisse de M ;
- et celle de $\sin \alpha$ (sur (Oy)) : c'est l'ordonnée de M.



Remarque 5 : 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 : on en déduit que les fonctions \cos et \sin sont donc 2π -périodiques ou autrement dit, que les valeurs de \cos sont les mêmes pour tous les réels congrus modulo 2π à un réel α donné (idem pour \sin).

Remarque 6 : 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 comptes de valeurs négatives pour \cos et \sin , apparaîssant si l'on considère des angles obtus.

3.2. Propriétés immédiates

Propriété 8 : Pour x réel :

- $\begin{array}{ll} \bullet & -1 \leq \cos x \leq 1 \text{ et} \\ -1 \leq \sin x \leq 1 \text{ ;} \end{array}$
- $\cos^2 x + \sin^2 x = 1$:
- \cos et \sin sont 2π -périodiques.

3.3. Valeurs remarquables

Exercice 15 : Compléter le tableau de valeurs suivant :

Ziter erec 15 (compreter re tao									
α (rad)	0	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{\pi}{2}$	π			
$\cos \alpha$									
$\sin \alpha$									

Remarque 7 :

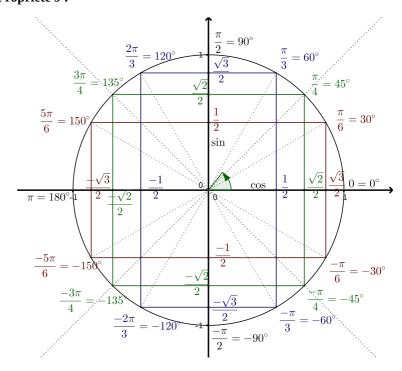
- La seconde formule se déduit du théorème de Pythagore, et du fait que $OM^2=1$;
- on note, pour plus de lisibilité, $\cos^2 x = (\cos x)^2$ (idem pour \sin).

Exercice 13: Peut-on trouver un réel t tel que $\cos t = \frac{1}{4}$ et $\sin t = \frac{3}{4}$?

Exercice 14 : Soit t un réel tel que $\cos t = \frac{1}{5}$.

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

Propriété 9 :



3.4. Valeurs associées

Exercice 16 : Compléter par $\pm \cos x$ et $\pm \sin x$ les égalités suivantes :

Propriété 10 : Symétrie / (Ox)



Rappel: cos est paire; sin est impaire.

Propriété 11 : Symétrie / (Oy)



Propriété 12 : Symétrie / O



Propriété 13 : Symétrie / y = x



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

Exercice 17 : Simplifier les expressions suivantes :

•
$$A=2\cos\left(\frac{\pi}{4}-x\right)+\sin(\pi+x)-3\sin(\pi-x)$$

•
$$B = \cos^2\left(\frac{\pi}{4} - x\right) + \sin^2(\pi + x) - 2\cos^2(\pi + x)$$

4. Fonctions sinusoïdales

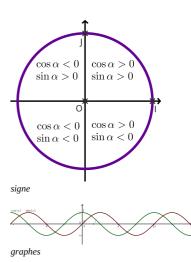
Remarque 8: cos et sin étant 2π -périodiques, on les étudie sur une période : $[0; 2\pi]$.

4.1. Signe et variation de \cos et \sin

Propriété 14 : On rappelle que $\sin' = \cos$ et $\cos' = -\sin$

📏 Exercice 18 : Compléter le tableau de signe des dérivées et de variations de cosinus et sinus :

0		$\frac{\pi}{2}$		π		$\frac{3\pi}{2}$		2π
0				0				0
1								1
	7						7	
		0						
			7					
				-1				
1		0				0		1
	7		7					
0								0
					7			
						-1		
	1	1 1	0 0 0 0	0 1 0 5 1 0	0 0 1	0 0 1 0 -1 1 0 -1	0 0 1 0 0 0 0 -1 1 0 0	0 0 1



📏 Exercice 19 : Quel est le nombre de points d'intersection des courbes représentant les fonctions cos et sin sur l'intervalle $[0;200\pi]$?

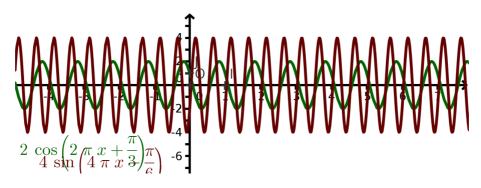
4.2. Signal sinosoïdal

Définition 7 : Une fonction du temps de la forme $f(t)=A\cos{(\omega t+\phi)}$ ou $g(t)=A\sin{(\omega t+\phi)}$ s'appelle signal sinusoïdal d'amplitude ou bien valeur max A, de pulsation ω et de phase à l'origine ϕ .

Remarque 9 : Le graphe du signal est le même que les fonctions \sin et \cos vues précedemment, mais il oscille entre les valeurs $\pm A$ au lieu de ± 1 et n'est plus 2π -périodique :

On a $\omega=rac{2\pi}{T}=2\pi F$ où T est la période du signal et $F=rac{1}{T}$ sa fréquence.

Exemple 2 : $f(x)=2\cos\left(2\pi x+\frac{\pi}{3}\right)$ et $g(x)=4\sin\left(4\pi x-\frac{\pi}{6}\right)$:



- Necessity Exercice 20 : Identifier la période, la pulsation, la fréquence et la phase à l'origine des signaux ci-dessus.
- **Exercice 21 :** Tracer sur [-2;10] le signal sinusoïdal $h(t)=2\cos\left(\frac{\pi}{2}t\right)$.

Necessité de découverte Le Exercice 22 : Activité de découverte

On se place dans un repère orthonormé (O; I; J) et dans le cercle trigonométrique associé.

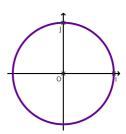
On considère une horloge analogique tracée sur ce cercle trigonométrique, munie d'une petite aiguille OP de norme $\frac{3}{4}$ et d'une grande aiguille OG de norme 1. Le fonctionnement de cette horloge à la fois esthétique et précise est conventionnel ; et assuré par des piles en bon état de marche.

On note t le temps, en heures, et on considère une journée $\mathcal{D} = [0; 24[$.

- 1. Faire une figure ; on insistera sur l'aspect esthétique de l'horloge.
- 2. Vérifier que pour tout $t \in \mathcal{D}$, on a : $(\overrightarrow{OJ}; \overrightarrow{OG}) \equiv -2\pi t \pmod{2\pi}$ et $(\overrightarrow{OJ}; \overrightarrow{OP}) \equiv \frac{-2\pi}{12} t \pmod{2\pi}$
- 3. Il est 11h12. Quel est l'angle aigu formé par les deux aiguilles ?
- 4. À quelle heure de la journée les deux aiguilles sont-elles symétriques par rapport à (Ox)?
- 5. À quelle heure de la journée les deux aiguilles sont-elles symétriques par rapport à (Oy)?
- 6. À quelle heure de la journée les deux aiguilles sont-elles colinéaires ? De même sens ? De sens opposé ?
- 7. À quelle heure de la journée les deux aiguilles sont-elles orthogonales ?

5. (In)Équations trigonométriques

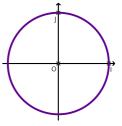
- **5.1. Équation** $\cos x = k$ **avec** $k \in \mathbb{R}$
- Propriété 15 :
 - Si k < -1 ou bien si k > 1, l'équation $\cos x = k$ n'a pas de solution ;
 - si $k \in [-1;1]$, alors $\cos x = k$ a une infinité de solutions dans \mathbb{R} , qui correspondent à une ou deux solutions modulo 2π .



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 10 :** on peut utiliser $\alpha = \arccos k$ noté aussi $\cos^{-1} k$;
- 3. on a alors: $\cos x = k \quad \Leftrightarrow \quad x \equiv \alpha \ (2\pi) \text{ ou } x \equiv -\alpha \ (2\pi)$
- **\ Exercice 23 :** Résoudre $\cos x = rac{1}{2}$.
- **5.2. Équation** $\sin x = k$ avec $k \in \mathbb{R}$
- Propriété 16 :
 - 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 :

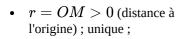
- 1. On place $k \operatorname{sur} \mathbf{l}$ 'axe (Oy) (correspondant à \sin);
- 2. on recherche les deux angles α et $\pi \alpha$ tels que $\sin \alpha = k$;
 - **Remarque 11 :** on peut utiliser $\alpha = \arcsin k$ noté aussi $\sin^{-1} k$;
- 3. on a alors : $\sin x = k \iff x \equiv \alpha \ (2\pi) \text{ ou } x \equiv \pi \alpha \ (2\pi)$
- \red **Exercice 24 :** Résoudre $\sin x = rac{1}{2}$.
- **Remarque 12 :** Attention à ne pas se tromper d'axe en plaçant k!
- **Exercice 25 :** Résoudre les équations trigonométriques suivantes
 - 1. $3\sin x 5 = 0$ 2. $\sin^2 x = 2$
- . $3 \sin x 5 = 0$ 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. $4 \sin^2 3 = 0$ 8. $2 \cos^2 x = 1$

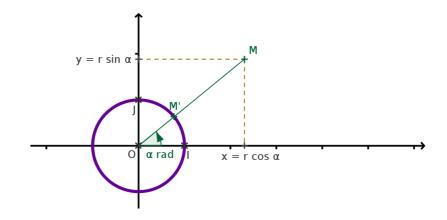
- 9. $\sin 2x = \cos \left(x \frac{\pi}{3}\right)$ 10. $\sin 3x = \cos 2x$ 11. $\cos^2 x = \sin^2 2x$
- 12. $\sin 2x = \cos \frac{x}{2}$
- **Remarque 13 :** On adapte ces méthodes aux inéquations trigonométriques facilement.
- **\ Exercice 26:** Résoudre $\cos x \leq \frac{1}{2}$ et $\sin x > \frac{\sqrt{3}}{2}$.

6. Coordonnées polaires

Propriété 17 : 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 $(r;\alpha)_{\mathrm{pol}}$, avec :



•
$$\alpha \equiv (\overrightarrow{OI}; \overrightarrow{OM})$$
 (angle par rapport à l'axe des abscisses) ; unique **modulo** 2π .



Définition 8 : $(r; \alpha)_{\mathrm{pol}}$ s'appelle **coordonnées polaires** de M dans (O; I; J).

Propriété 18 : On a alors :
$$\begin{cases} x = r\cos\alpha \\ y = r\sin\alpha \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} r = \sqrt{x^2 + y^2} \\ \cos\alpha = \frac{x}{r} \\ \sin\alpha = \frac{y}{r} \end{cases}$$

- **Exercice 27:**
 - 1. Donner les coordonnées cartésiennes de $A(3; \frac{-5}{6})_{\mathrm{pol}}$
 - 2. Déterminer les coordonnées polaires de $B\left(2;2\sqrt{3}\right)$.

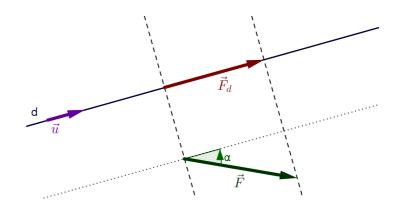
7. Projection orthogonale

7.1. Définition

Définition 9 : \overrightarrow{F} est un vecteur, et (d) une droite dirigée par un vecteur \overrightarrow{u} .

On appelle **projeté othogonal** de \overrightarrow{F} sur (d) (on peut aussi dire sur \overrightarrow{u} , seule la direction importe)

peut aussi aire sur ω , \ldots le vecteur \overrightarrow{F}_d défini par : $\overrightarrow{F}_d = \frac{||\overrightarrow{F}||\cos\alpha}{||\overrightarrow{u}||}$



Propriété 19: 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 29 : \overrightarrow{v} , de norme 3, fait un angle de $rac{\pi}{6}$ avec la droite d dirigée par $\overrightarrow{u}inom{3}{4}$.

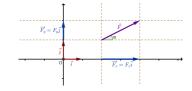
Donner une valeur approchée de v_d à 10^{-3} près, ainsi que les coordonnées de $\overrightarrow{v_d}$ à 10^{-3} près.

17/04/2024 21:41 7.2. Sur les axes



Définition 10 : On se place dans un repère **orthonormé** (O;i';j')

lignes de rappel sont parallèles ou perpendiculaires aux axes. Le vecteur $ec{F}$ fait un angle α avec l'axe (Ox).



On appelle **projeté othogonal** de F sur (Ox) (ou bien sur tout vecteur de même direction que cet axe, par exemple $\stackrel{
ightarrow}{i}$ le vecteur $\stackrel{
ightarrow}{F_x}=F_x\stackrel{
ightarrow}{i}$ défini par :

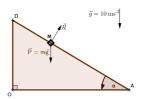
$$F_x = ||\overrightarrow{F}|| \cos lpha$$

 $extstyle \setminus$ **Exercice 30 :** En toute généralité, démontrer que $F_y = ||\overrightarrow{F}||\sinlpha.$



Big Mike et Little Tim font du skate M sur un plan incliné de $lpha=30^\circ$ long de OA = 20 m. Ils partent de D au temps t = 0 (en secondes), sans vitesse initiale et comptent arriver au point A. On néglige les frottements du skate, les roues ont été changées et c'est de la top-qualité.

Bilan des forces : Le poids $\overrightarrow{P} = \overrightarrow{mg}$ du système skate+skateur de masse m est compensé partiellement par la réaction du support $\stackrel{.}{R}$: le skate ne s'enfonce pas dans le sol mais il n'y a pas équilibre des forces (contrairement au skateur, on l'espère), et



c'est le projeté orthogonal \overrightarrow{F} de \overrightarrow{P} sur DA qui va induire un mouvement du point M

1. Calculer $F := |\overrightarrow{F}|$; puis utiliser la **relation de Newton**: $\overrightarrow{F} = m\overrightarrow{a}$ pour calculer l'accélération (en m/s²) du point M

2. La situation est-elle changée si le skateur est Big Mike ou bien Little Tim ? S'il n'y a pas de skateur sur le skate ?

3. On rappelle que la dérivée de la distance parcourue est la vitesse et que la dérivée de la vitesse est l'accélération. Calculer la vitesse v(t) et la distance d(t).

4. Au bout de combien de temps le point M est-il en A?

5. En déduire la vitesse d'arrivée en km/h.

8. Formules d'addition, applications

8.1. Formules d'addition

Propriété 20 :

 $\sin(\alpha + \beta) = \sin \alpha \cos \beta + \cos \alpha \sin \beta$

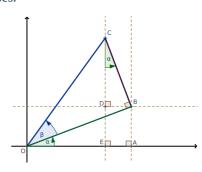
 $\sin(\alpha - \beta) = \sin \alpha \cos \beta - \cos \alpha \sin \beta$

 $\cos(\alpha + \beta) = \cos \alpha \cos \beta - \sin \alpha \sin \beta$

 $\sin(\alpha - \beta) = \cos \alpha \cos \beta + \sin \alpha \sin \beta$

Exercice 32 : Démonstration : Vérifier les étapes.

Dans cette démonstration, toutes les longueurs sont exprimées en valeur algébrique pour prendre en compte le fait que les angles α et β peuvent être obtus. On pourra ne pas en tenir compte en première approche.



 $\widehat{AOB} = \widehat{DCB}$ car les triangles sont semblables. On note que $\overline{DE} = \overline{AB}$:

$$\sin(\alpha + \beta) = \frac{\overline{ED} + \overline{DC}}{\overline{OC}} = \frac{\overline{ED}}{\overline{OC}} + \frac{\overline{DC}}{\overline{OC}} = \frac{\overline{ED}}{\overline{OC}} \frac{\overline{OB}}{\overline{OB}} + \frac{\overline{DC}}{\overline{OC}} \frac{\overline{BC}}{\overline{OB}} = \frac{\overline{OB}}{\overline{OC}} \frac{\overline{ED}}{\overline{OC}} + \frac{\overline{BC}}{\overline{OC}} \frac{\overline{DC}}{\overline{BC}}$$

$$=\frac{\overline{OB}}{\overline{OC}}\frac{\overline{AB}}{\overline{OB}}+\frac{\overline{BC}}{\overline{OC}}\frac{\overline{DC}}{\overline{BC}}=\cos\beta\sin\alpha+\sin\beta\cos\alpha=\sin\alpha\cos\beta+\cos\alpha\sin\beta$$

- **Exercice 33 :** Démontrer les autres formules par des changements de variables eta o -eta et $lpha o rac{\pi}{2} lpha$.
- **Exercice 34 : Formules de duplication :** En déduire, en fonction de $\cos x$ et $\sin x$, la valeur de $\cos(2x)$ et $\sin(2x)$.

8.2. Dérivation

- Propriété 21 : $\sin' x = \cos x$ et $\cos' x = -\sin x$
- **Exercice 35 : Démonstration :** Établir les deux formules : $\sin' x = \cos x$ et $\cos' x = -\sin x$ en utilisant le taux de variation en x de \sin (puis de \cos), les formules d'addition, et le fait que $\lim_{h\to 0} \frac{\sin h}{h} = 1$ et $\lim_{h\to 0} \frac{\cos(h)-1}{h} = 0$. Que se passe-t-il si l'on dérive \cos ou \sin 4 fois ?
- Propriété 22 : Dérivation de fonctions sinusoïdales : $\left[\cos(\omega t + \phi)\right]' = -\omega \sin(\omega t + \phi)$ et $\left[\sin(\omega t + \phi)\right]' = \omega \cos(\omega t + \phi)$
- **Exercice 36 :** Calculer la dérivée de $\sin(3t+2)$.
- Propriété 23 : Primitives de fonctions sinusoïdales : $\left[\frac{-\cos(\omega t + \phi)}{\omega} \right]' = \sin(\omega t + \phi) \text{ et } \left[\frac{\sin(\omega t + \phi)}{\omega} \right]' = \cos(\omega t + \phi)$
- **Solution Exercice 37 :** Donner une primitive de $\cos(3t+2)$.

9. TD : Étude de fonctions trigonométriques

9.1. Dérivées

Exercice 38 : Calculer les dérivées des fonctions suivantes :

1.
$$f(x) = \cos(x) \times \sin(x)$$

$$2. \ g(x) = \frac{\cos x}{2 + \cos x}$$

3.
$$h(x) = \sqrt{2 + \sin(3x)}$$

4.
$$k(x) = \ln [3 + \cos(5x - 2)]$$

$$5. \ t(x) = \frac{\cos x}{\sin x}$$

\ Exercice 39 : Démontrer que la fonction $f(x) = 5x + \cos(3x)$ est strictement croissante.

9.2. intégrales

Exercice 40 : Calculer les intégrales suivantes :

$$1. \int_0^\pi \sin x \, \mathrm{d}x$$

$$2. \int_0^{\frac{\pi}{2}} (\sin x) e^{\cos x} dx$$

$$3. \int_0^\pi \frac{\cos x}{2 + \sin x} \, \mathrm{d}x$$

9.3. Limites

Exercice 41 : Déterminer les limites suivantes (on peut être amené à encadrer sin ou cos) :

$$1. \lim_{x \to +\infty} (x + \sin x)$$

2.
$$\lim_{x \to -\infty} \frac{\cos(3x)}{x^2}$$

$$3. \lim_{x \to +\infty} \left(3 + \frac{2\sin x}{x} \right)$$

4.
$$\lim_{x \to \pi^-} \frac{x}{\sin x}$$

5.
$$\lim_{x o \pi^+} \left(3 + \frac{x}{2\sin x}\right)$$

9.4. Bac métropole 2016

Nexercice 42 :

Lors d'un match de rugby, un joueur doit transformer un essai qui a été marqué au point E (voir la figure ci-contre) situé à l'extérieur du segment [AB].

La transformation consiste à taper le ballon par un coup de pied depuis un point Tque le joueur a le droit de choisir n'importe où sur le segment |EM| perpendiculaire à la droite (AB) sauf en E.

La transformation est réussie si le ballon passe entre les poteaux repérés par les points A et B sur la figure.

Pour maximiser ses chances de réussite, le joueur tente de déterminer la position du

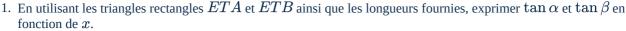
point T qui rend l'angle \widehat{ATB} le plus grand possible.

Le but de cet exercice est donc de rechercher s'il existe une position du point T sur le

segment [EM] pour laquelle l'angle \widehat{ATB} est maximum et, si c'est le cas, de déterminer une valeur approchée de cet angle.



Les dimensions du terrain sont les suivantes : EM=50\,m, EA=25\,m et AB=5,6\,m . On note lpha la mesure en radian de l'angle \widetilde{ETA} , β la mesure en radian de l'angle \widetilde{ETB} et γ la mesure en radian de l'angle \widetilde{ATB} .



La fonction tangente est définie sur l'intervalle 0; $\frac{\pi}{2}$ par $\tan x = \frac{\sin x}{\cos x}$.

2. Montrer que la fonction tan est strictement croissante sur l'intervalle
$$\left]0;\frac{\pi}{2}\right[$$
.

3. L'angle
$$\widehat{ATB}$$
 admet une mesure γ appartenant à l'intervalle $\left]0\right.$; $\left.\frac{\pi}{2}\right[$, résultat admis ici, que l'on peut observer sur la figure.

On admet que, pour tous réels a et b de l'intervalle $0; \frac{\pi}{2}$,

$$an(a-b) = rac{ an a - an b}{1 + an a imes an b}$$
 . Montrer que $an \gamma = rac{5.6x}{x^2 + 765}$.

4. L'angle
$$\widehat{ATB}$$
 est maximum lorsque sa mesure γ est maximale. Montrer que cela correspond à un minimum sur l'intervalle $]0;50]$ de la fonction f définie par : $f(x)=x+\frac{765}{x}$.

Montrer qu'il existe une unique valeur de x pour laquelle l'angle \widehat{ATB} est maximum et déterminer cette valeur de x au mètre près ainsi qu'une mesure de l'angle \widehat{ATB} à 0,01 radian près.

