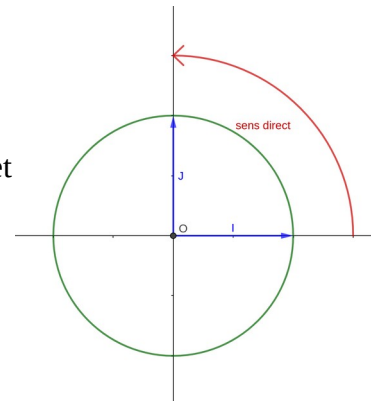


# Trigonométrie 1/2

## I – Cercle trigonométrique

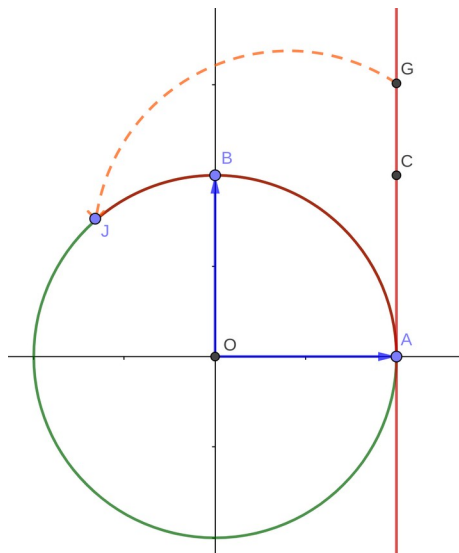
### A – Définition

- Dans le plan muni d'un repère orthonormé  $(O ; \vec{i} ; \vec{j})$  et orienté dans le sens direct, le cercle trigonométrique est le cercle de centre O et de rayon 1.
- Sur un cercle, on appelle sens direct le sens contraire des aiguilles d'une montre.



### B – Enroulement d'une droite autour du cercle trigonométrique

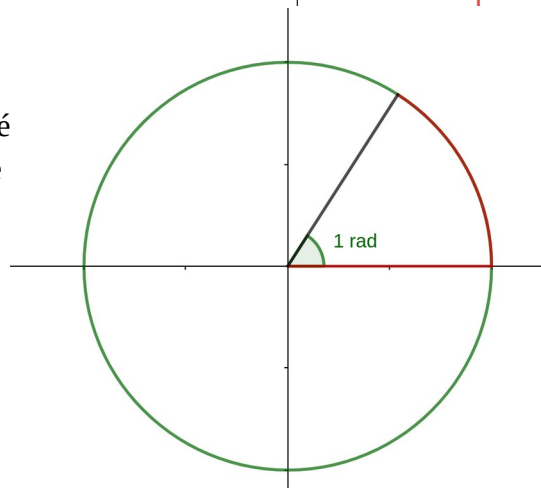
Dans un repère orthonormé  $(O ; \vec{i} ; \vec{j})$ , on considère le cercle trigonométrique et une droite (AC) tangente au cercle en A et orientée telle que  $(A ; \vec{j})$  soit un repère de la droite. Si l'on « enroule » la droite autour du cercle, on associe à tout point de la droite orientée un unique point du cercle. La longueur de l'arc AJ, est ainsi égale à la longueur AG



## II – Radian

### A – Définition

La longueur du cercle trigonométrique étant égale à  $2\pi$ , on peut définir une nouvelle unité d'angle le radian, tel qu'un tour complet mesure  $360^\circ$  ou  $2\pi$  radians. On appelle donc radian, noté rad, la mesure de l'angle au centre qui intercepte un arc de longueur 1 du cercle.



### B – Conversions degrés/radian

$$360^\circ = 2\pi \text{ radian}$$

$$180 = \pi \text{ radian}$$

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

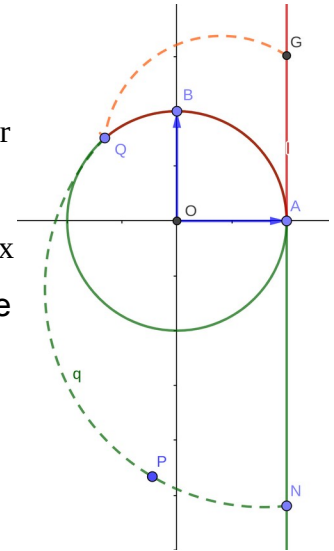
$$45^\circ = \frac{\pi}{4} \text{ radian}$$

### III – Angles orientés

#### A – Plusieurs enroulements possibles

A plusieurs points de la droite orientée on peut faire correspondre un même point du cercle. La droite orientée peut en effet s'enrouler **plusieurs** fois autour du cercle dans un **sens et dans l'autre**.

Ci-contre, les points N et G d'abscisses  $\frac{3\pi}{4}$  et  $-\frac{5\pi}{4}$  correspondent tous les deux au point M. En effet : Plusieurs points de la droite peuvent donc avoir la **même** position sur le cercle.



#### B – Mesure principale d'un angle

- La mesure principale d'un angle orienté est la mesure, qui parmi toutes les autres, se situe dans l'intervalle  $]-\pi; \pi]$

- Si  $\theta$  est une mesure de l'angle  $(\vec{i} ; \overrightarrow{OM})$  alors tout angle de la forme  $\theta + k \times 2\pi$ , avec  $k \in \mathbb{Z}$ , est une mesure de l'angle  $(\vec{i} ; \overrightarrow{OM})$ .

- On dit que l'angle  $(\vec{i} ; \overrightarrow{OM})$  est égal à  $\theta$  modulo  $2\pi$ .