

Tracer sur ce graphique la figure obtenue en appliquant l'algorithme suivant.

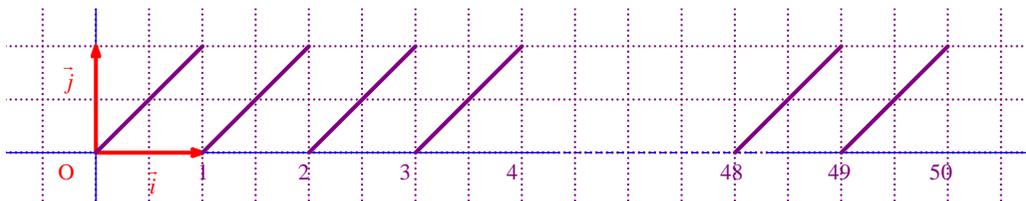
Pour k entier relatif allant de -4 à 3 avec un pas de 1 **Faire**

Tracer le segment joignant les points de coordonnées $(k ; f(k))$ et $(k + 1, f(k + 1))$

FinPour

IV. (6 points : 4 points + 2 points)

1°) On considère la figure suivante constituée de segments.



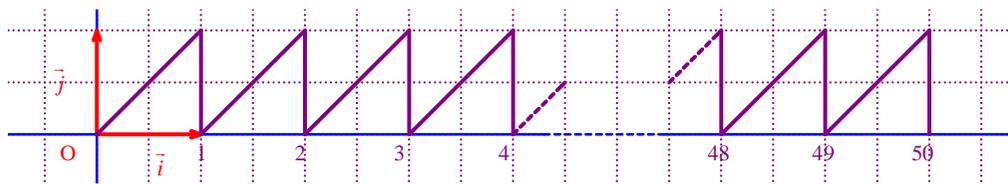
Compléter l'algorithme suivant qui permet de réaliser cette figure par construction itérative.

Pour k entier naturel allant de à avec un pas de 1 **Faire**

Tracer le segment joignant les points de coordonnées $(..... ;)$ et $(..... ;)$

FinPour

2°) On désire compléter l'algorithme précédent de manière à obtenir la figure suivante.



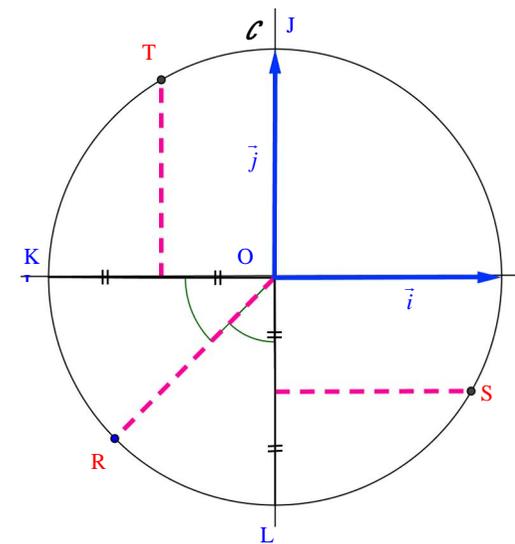
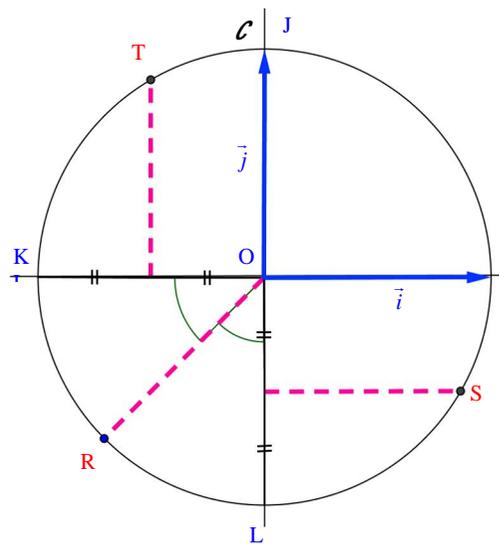
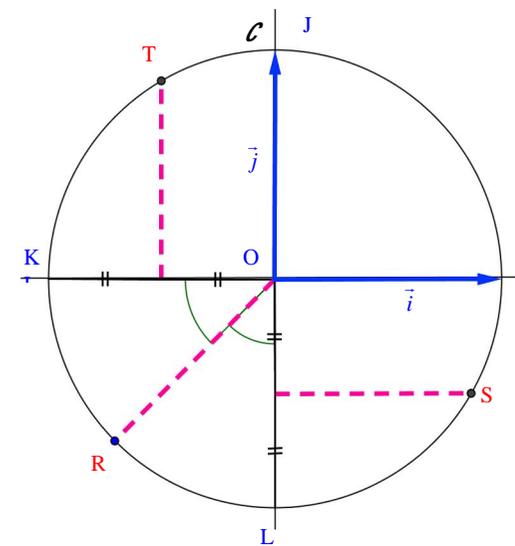
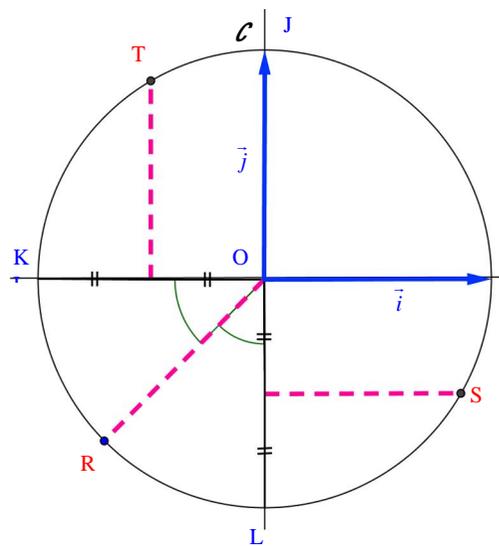
Recopier les instructions déjà écrites au 1°) et compléter la troisième ligne dans le cadre ci-dessous.

Pour k allant de à **Faire**

Tracer le segment joignant les points de coordonnées $(..... ;)$ et $(..... ;)$

Tracer le segment joignant les points de coordonnées $(..... ;)$ et $(..... ;)$

FinPour



Corrigé du contrôle du 14-1-2013

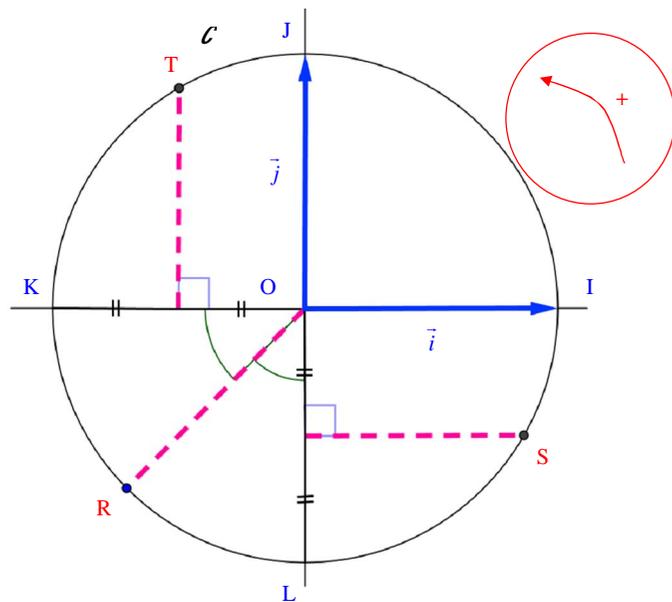
I.

1°) Quels sont les nombres de l'intervalle $[0 ; 2\pi]$ associés aux points R, S, T du cercle \mathcal{C} sur la figure ci-dessous (ne rien marquer sur cette figure) ?

2°) Reprendre la question précédente en considérant les intervalles proposés.

a) $[-\pi ; \pi]$

b) $\left[-\frac{\pi}{2} ; \frac{3\pi}{2}\right]$



1°) R : $\frac{5\pi}{4}$

S : $\frac{11\pi}{6}$

T : $\frac{2\pi}{3}$

2°) a) R : $-\frac{3\pi}{4}$

S : $-\frac{\pi}{6}$

T : $\frac{2\pi}{3}$

b) R : $\frac{5\pi}{4}$

S : $-\frac{\pi}{6}$

T : $\frac{2\pi}{3}$

Analyse de la figure :

• Pour le point R :

D'après le codage, (OR) est la bissectrice de l'angle \widehat{KOL} .

Donc $\widehat{KOR} = \widehat{LOR} = \frac{\pi}{4}$.

• Pour le point S :

D'après le codage, S appartient à la médiatrice de [OL].

Donc $SO = SL$.

De plus, $OL = OS = 1$.

On en déduit que OSL est triangle équilatéral.

On a donc $\widehat{SOL} = \frac{\pi}{3}$ et par suite : $\widehat{IOS} = \frac{\pi}{6}$.

• Pour le point T :

D'après le codage, T appartient à la médiatrice de [OK].

Donc $TK = TO$.

De plus, $OK = OT = 1$.

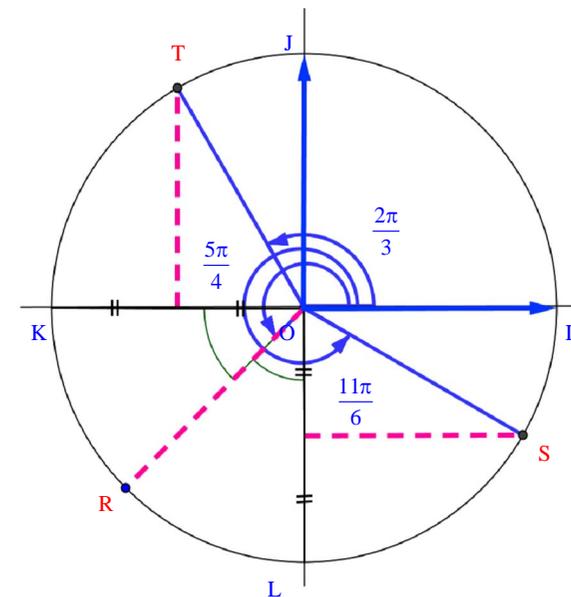
On en déduit que OTK est triangle équilatéral.

On a donc $\widehat{TOK} = \frac{\pi}{3}$ et par suite : $\widehat{IOT} = \frac{2\pi}{3}$.

1°) $[0 ; 2\pi]$

On utilise la figure pour faire apparaître les mesures des angles orientés $(\overline{OI}; \overline{OR})$, $(\overline{OI}; \overline{OS})$, $(\overline{OI}; \overline{OT})$ qui sont comprises dans l'intervalle $[0 ; 2\pi]$.

On part toujours du vecteur \overline{OI} .



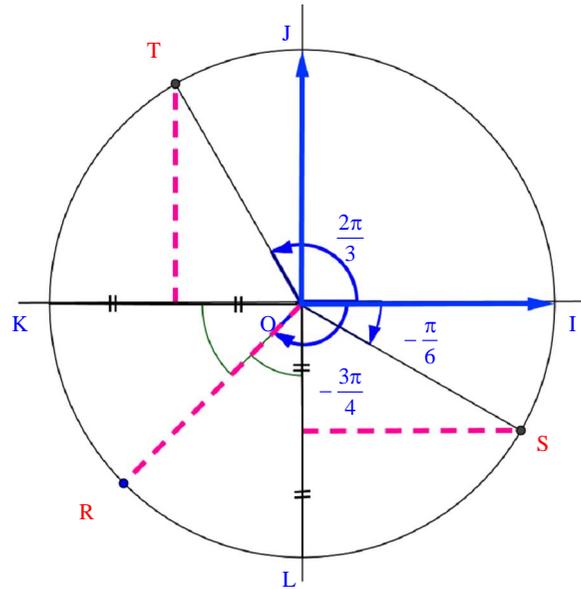
- La mesure de l'angle orienté $(\overline{OI}; \overline{OR})$ comprise dans l'intervalle $[0; 2\pi]$ est $\frac{5\pi}{4}$.
- La mesure de l'angle orienté $(\overline{OI}; \overline{OS})$ comprise dans l'intervalle $[0; 2\pi]$ est $\frac{11\pi}{6}$.
- La mesure de l'angle orienté $(\overline{OI}; \overline{OT})$ comprise dans l'intervalle $[0; 2\pi]$ est $\frac{2\pi}{3}$.

On regarde les angles géométriques saillants ou rentrants.

2°) a) $[-\pi; \pi]$

On utilise la figure pour faire apparaître les mesures des angles orientés $(\overline{OI}; \overline{OR})$, $(\overline{OI}; \overline{OS})$, $(\overline{OI}; \overline{OT})$ qui sont comprises dans l'intervalle $[-\pi; \pi]$. Cela correspond à peu près aux mesures principales (il y a juste $-\pi$ qui est exclu).

$$\widehat{IOR} = \frac{3\pi}{4} \quad \widehat{IOS} = \frac{\pi}{6} \quad \widehat{IOT} = \frac{3\pi}{4}$$



- La mesure de l'angle orienté $(\overline{OI}; \overline{OR})$ comprise dans l'intervalle $[-\pi; \pi]$ est $-\frac{3\pi}{4}$.
- La mesure de l'angle orienté $(\overline{OI}; \overline{OS})$ comprise dans l'intervalle $[-\pi; \pi]$ est $-\frac{\pi}{6}$.
- La mesure de l'angle orienté $(\overline{OI}; \overline{OT})$ comprise dans l'intervalle $[-\pi; \pi]$ est $\frac{2\pi}{3}$.

b) $\left[-\frac{\pi}{2}; \frac{3\pi}{2}\right]$

On reprend les nombres des questions précédentes en regardant ceux qui « tombent » dans cet intervalle.

Autre possibilité pour répondre à la question précédente : s'appuyer sur l'enroulement de la droite des réels autour du cercle trigonométrique (« barre verticale qu'on enroule »).

Pour k allant de **0** à **49** **Faire**

Tracer le segment joignant les points de coordonnées $(k ; 0)$ et $(k + 1 ; 1)$

Tracer le segment joignant les points de coordonnées $(k + 1 ; 0)$ et $(k + 1 ; 1)$

FinPour