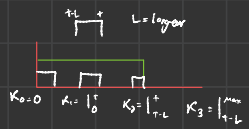
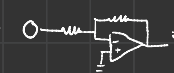
App6 :

- Pôle à gauche pour stable
- gain = $\frac{\text{distance } z_1 \times \text{distance } z_2}{\text{distance } p_1 \times \text{distance } p_2}$
- Numérateur = zéros
- Dénominateur = Poles
- $\frac{z}{x \cdot y} = \frac{Ay}{y \cdot x} + \frac{Bx}{y \cdot x} \Rightarrow$ Pour le mettre à la bonne forme pour transformer

App2 :

- $X(k) = \frac{1}{T} \int_{t=0}^{t=T} x(t)\, e^{-jk\omega_0 t}\, dt$ où $\omega_0 = \frac{2\pi}{T}$
- $|H(j\omega)|$ = gain
- $\theta = \tan^{-1}\left(\frac{\text{Num}}{\text{Re}}\right) - \tan^{-1}\left(\frac{\text{Dén}}{\text{Re}}\right)$
- $y(t) = x(t) * h(t)$



- $\frac{1}{j\omega C}$ = Condensateur
- $j\omega L$ = inductance
-  suiveur
-  inverseur gain = $-\frac{R_2}{R_1}$
-  non-inverseur gain = $1 + \frac{R_2}{R_1}$