Notations Mathématiques "de base"

(Version du 27/04/13)

1 Packages requis

- **ifthen**: Package permettant une compilation à choix multiple,
- xarg : Package permettant de créer des commandes à plusieurs arguments optionnels.
- amsfonts : Package qui ajoute des polices d'écritures mathématiques.
- amsmath: Package qui ajoute des fonctions mathématiques non-standards.
- mathrsfs : Package qui rajoute des polices d'écritures mathématiques.
- color : Package permettant de mettre en couleur du texte, des lignes, etc.
- **xspace** : Package permettant de mettre des espaces après les commandes.
- **xstring** : Package permettant travailler sur les chaînes de caractères (chercher/remplacer, etc.)

2 Appel du package

Le package est appelé en début de document par la commande :

\usepackage{Raf_Notations_Maths}

Par défaut, ce package utilise un certain nombre de notations raccourcies, susceptibles de rentrer en conflit avec d'autre package (mais tellement plus rapide à taper!). De plus, certaines commandes ont été rebaptisée. Ces raccourcis et renommages seront cités ((Raccourci) ou (Renommé)) dans les tableaux suivants. Pour ne pas créer ces raccourcis/renommage, il faut rentre l'option noRaccourci à l'appel du package.

usepackage[noRaccourci]{Raf_Notations_Maths}

3 Notations/annotations

Commandes	Rendus	Commentaires
\ssi	si et seulement si	(Raccourci)
\indiceGauche{i}{R}	$_{i}R$	Indice à gauche (même
		pour les grands objets)
\exposantGauche{i}{R}	$\int_{0}^{1} R$	Exposant à gauche
		(même pour les grands
		objets)
\transposee{M}	$\int_{0}^{t} M$	Symbole "transposée"
\Cte	C^{te}	Constante (Raccourci)
\equivaut	⇔	Équivaut
\LR	\Leftrightarrow	Équivaut (Raccourci)
\$2.1\E{-2}\$	$2.1 \cdot 10^{-2}$	Puissances de 10(Rac-
		courci)
\$a=\mathbox{2}\$	a = 2	équivaut à en
	_	mode math.
\begin{align}		Boite type ,
\boxedalign{resultat}{=2	}	pour une ligne de
\end{align}		l'environnement align.
\jComplexe	j	Nombre complexe j
		pour l'élec $(\boldsymbol{j}^2 = -1)$.
\j	j	Nombre complexe j
		pour l'élec (Raccourci).
\iComplexe	i	Nombre complexe i
		classique ($i^2 = -1$).

4 Fonctions

4.1 Commandes de bases

Commandes	Rendus	Commentaires
\fonction{Fonction}{t}	Fonction(t)	Mise en forme d'une
		fonction
\f{Fonction}{t}	Fonction(t)	raccourci de \fonction
		(Raccourci)
\f F{t}	F(t)	Idem avec un nom de
		fonction à une seule
		lettre (Raccourci)

4.2 Dérivées et calculs différentiels

Commandes	Rendus	Commentaires
\derivee{F}{t}	$\frac{\mathrm{d}F}{\mathrm{d}t}$	Dérivée
\deriv{F}{t}	$ \frac{\mathrm{d}F}{\mathrm{d}t} \\ \frac{\partial F}{\partial F} $	Raccourci de \derivee
\deriveePartielle{F}{t}	$\frac{\partial F}{\partial t}$	Dérivée partielle
\derivP{F}{t}	$\overline{\partial t}$	Raccourci de \deriveePartielle
\deriv[n]{F}{t}	$\frac{\mathrm{d}^n F}{\mathrm{d} t^n}$	Dérivée $n^{\text{ième}}$
\deriv{\vec F}{t}[B]	$\left[\frac{\mathrm{d}\vec{F}}{\mathrm{d}t}\right]_{B}$	Dérivée dans une base
\deriv{\vec F}{t}[B]	$\left[\frac{\mathrm{d}\vec{F}}{\mathrm{d}t}\right]_{B}$	Dérivée dans une base
\deriv{\vec F}{t}[B]	$\left[\frac{\mathrm{d}\vec{F}}{\mathrm{d}t}\right]_{B}$	Dérivée dans une base
\dDroit{a}	da	Notation différentielle avec un d-droit.
\dRond{a}	∂a	Notation différentielle avec un d-rond.
\dx,\dy,\dz,\dtheta,\dr,	$\mathrm{d}x,\mathrm{d}y,\mathrm{d}z,\mathrm{d}\theta,\mathrm{d}r,\mathrm{d}S,\mathrm{d}V$	Diverses variables
\dS,\dV		d'intégration
\dx[1],\dy[2],\dz[3],	$dx_1, dy_2, dz_3, d\theta_4, dr_5,$	Diverses variables
\dtheta[4],\dr[5],	dS_6, dV_7	d'intégration avec
\dS[6],\dV[7]		indices

4.3 Fonctions usuelles

Commandes	Rendus	Commentaires
\atan	arctan	Arctangente (Raccourci)
\atan[\frac 1x]	$\arctan(\frac{1}{x})$	Arctangente avec paramètre (Raccourci)
\reel{x}	$\mathcal{R}e(x)$	Partie réelle.
\Re{x}	$\mathcal{R}e(x)$	Partie réelle (Rac- courci).
\imaginaire{x}	$\mathcal{I}m(x)$	Partie Imaginaire.
\Im{x}	$\mathcal{I}m(x)$	Partie Imaginaire (Raccourci).

4.4 Notations de Landau

Commandes	Rendus	Commentaires
\bigO{n}	$\mathcal{O}(n)$	Grand "O" (notation de
		Landau)
\grandO{n}	$\mathcal{O}(n)$	Autre commande pour
		\big0
\0{n}	$\mathcal{O}(n)$	Raccourci de \big0
		(Raccourci)
\smallo{n}	O(n)	Petit "o" (notation de
		Landau)
\petito{n}	O(n)	Autre commande pour
		\smallo
\o{n}	O(n)	Raccourci de \smallo
		(Raccourci)

Équations **5**

\begin{align} &\vecteur{ $V}=\vNul\\$ \LR &\begin{alignSysteme}[rl] $\label{local_vectour} $$\operatorname{V}\cdot \operatorname{vecteur}\{y\}\&=0$$ \end{alignSysteme} \end{align}

$$\overrightarrow{V} = \overrightarrow{0} \tag{1}$$

$$\overrightarrow{V} = \overrightarrow{0}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \overrightarrow{V} \cdot \overrightarrow{x} = 0 \\ \overrightarrow{V} \cdot \overrightarrow{y} = 0 \end{cases}$$

$$(1)$$

Ensembles 6

Commandes	Rendus	Commentaires
\R	\mathbb{R}	Nombre réel (Rac-
		courci)
\couple{A}{B}	(A,B)	Couple d'éléments
		(Raccourci)
\triplet{A}{B}{C}	(A, B, C)	Triplet d'éléments
ruplet{A}{B}{C}{D}	(A, B, C, D)	Quadruplet d'éléments

7 Géométrie

Commandes	Rendus	Commentaires
\segment{AB}	AB	Segment (Raccourci)
\droite{AB}	(AB)	droite (Raccourci)
\arc{AB}	\widehat{AB}	Arc (Raccourci)
\angle{ABC}	$\left(\widehat{ABC}\right)$	Angle (anciennement symbole "angle") (Renommé)

8 Vecteurs

De manière générale, tout ce qui concerne les vecteurs est précédé de la lettre "v", tout ce qui concerne les base est précédé de la lettre "b" et tout ce qui concerne les repères est précédé de la lettre "r".

8.1 Commandes de base

\vecteur{AB}	\overrightarrow{AB}	Vecteur (commande de base)
\vecteur{e}[1]	$\overrightarrow{e_1}$	Vecteur avec indice
\vecteurIndice{e}{1}	$\overrightarrow{e_1}$	Identique à \vecteur, sauf que l'indice est obligatoire
\vInd {e}{1}	$\overrightarrow{e_1}$	
\vInd e1	$\overrightarrow{e_1}$	exemple de simplification d'écriture.
\vecteurChamp{V}{x}	$\overrightarrow{V}(x)$	Vecteur champ
\vChamp{V}{x}	$\overrightarrow{V}(x)$	Raccourci de \vecteurChamp
\vChampOpt{V}[x]	$\overrightarrow{V}(x)$	Identique à \vecteurChamp avec le paramètre optionnel
\bipoint{A}{B}	$\overrightarrow{[AB]}$	Bipoint
\vLie{A}{\vecteur{V}}	$\left(A,\overrightarrow{V}\right)$	Vecteur lié à un point
\vGlissant{(\Delta)}{\vecteur{V}}	$\left((\Delta), \overrightarrow{\overline{V}}\right)$	Vecteur Glissant

8.2 Espaces

\eAffine[n]	\mathscr{E}^n	Espace affine de dimen-
		sion n
\eAffine	\mathcal{E}^3	Espace affine de dimen-
		sion 3 (par défaut)
\eVectoriel[n]	E^n	Espace vectoriel de di-
		mension n
\eVectoriel	E^3	Espace vectoriel de di-
		mension 3 (par défaut)

8.3 Base/Repère

ou \bB{1} ou \bB2	\mathscr{B} ou \mathscr{B}_1 ou \mathscr{B}_2	Symbole d'un base
		(avec ou sans indice)
		(Raccourci)
\base UVW	(U, V, W)	Triplet représentant un
		base
\bxyz	$(\overrightarrow{x}, \overrightarrow{y}, \overrightarrow{z})$	Base pré-fabriquée
		(Raccourci)
\buvw	$(\overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w})$	Base pré-fabriquée
		(Raccourci)
\rR ou \rR{1}	R ou R_1	Symbole d'un repère
		(avec ou sans indice)
		(Raccourci)
\repere Ouvw	(O, u, v, w)	Quadruplet
		représentant un base
\r0xyz	$(O, \overrightarrow{e_x}, \overrightarrow{e_y}, \overrightarrow{e_z})$	Base pré-fabriquée
\r0uvw	$(O, \overrightarrow{u}, \overrightarrow{v}, \overrightarrow{w})$	Base pré-fabriquée

8.4 Représentation

\vColonne{X\\Y\\Z}{B}	$\left(\begin{array}{c} X\\Y\\Z\end{array}\right)_{B}$	Vecteur colonne (avec base!)
\vColonne{X\\Y\\Z}{}	$\begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \end{pmatrix}$	Vecteur colonne sans base (mal!)
\vColonne{X;Y;Z}{B}	$(X;Y;Z)_B$	Vecteur colonne avec remplacement des points virgules (par défaut) par des saut de ligne
\vColonne{X Y Z}{B}[]	$\left(\begin{array}{c}X\\Y\\Z\end{array}\right)_{B}$	Idem que précédemment, en choisissant le séparateur de lignes
\vColonne{X;Y;Z}{B}[]	$(X;Y;Z)_{\!B}$	Un séparateur "vide" permet d'échapper les points virgules.

8.5 Opérateurs

\norme{X}	X	Norme
\abs{X}	X	Valeur absolue / mo-
		dule (Raccourci)
\prodMixte{U}{V}{W}	$(U \wedge V) \cdot W$	Produit mixte
\doubleProdVect{U}{V}{W}	$U \wedge (V \wedge W)$	Double produit vecto-
		riel
\dbPVect UVW	$U \wedge (V \wedge W)$	Raccourci de
		\doubleProdVect
\scalaire	•	Opérateur produit sca-
		laire
\scal	•	Raccourci de
		\scalaire (Raccourci)
\vectoriel	٨	Opérateur produit vec-
		toriel
\vect	٨	Raccourci de
		\vectoriel (Rac-
		courci)

8.6 Vecteurs pré-fariqués

\vNul	0	vecteur nul
\vCte	$\overrightarrow{C^{ ext{te}}}$	vecteur-constante
\ve{1} ou \ve1	$\overrightarrow{e_1}$	vecteur \overrightarrow{e} , avec indice
		(Raccourci)
\vex	$\overrightarrow{e_x}$	Identique à \ve{x}
		(Raccourci)
\vey	$ \overrightarrow{e_y} $	Identique à \ve{y}
		(Raccourci)
\vez	$ \overrightarrow{e_z} $	Identique à \ve{z}
		(Raccourci)
ou \vx1	\overrightarrow{x} ou $\overrightarrow{x_1}$	Vecteur \overrightarrow{x} avec indice
		(Raccourci)
ou \vy2	\overrightarrow{y} ou $\overrightarrow{y_2}$	Vecteur \overrightarrow{y} avec indice
		(Raccourci)
ou \vz3	\overrightarrow{z} ou $\overrightarrow{z_3}$	Vecteur \overrightarrow{z} avec indice
		(Raccourci)
\vn ou \vn[1]	\overrightarrow{n} ou $\overrightarrow{n_1}$	Vecteur \overrightarrow{n} avec ou sans
		indice. (Raccourci)
\ver ou \ver[x]	$\overrightarrow{e_r}$ ou $\overrightarrow{e_r}(x)$	Vecteur $\overrightarrow{e_r}$ avec ou sans
		paramètre. (Raccourci)
\vetheta ou \vetheta[y]	$\overrightarrow{e_{\theta}}$ ou $\overrightarrow{e_{\theta}}(y)$	Vecteur $\overrightarrow{e_{\theta}}$ avec ou sans
		paramètre.

vu ou vu[1]	\overrightarrow{u} ou $\overrightarrow{u_1}$	Vecteur \overrightarrow{u} avec ou sans indice. (Raccourci)
vU ou vU[1]	\overrightarrow{U} ou $\overrightarrow{U_1}$	Vecteur \overrightarrow{U} avec ou sans indice. (Raccourci)
\ux,\uy,\uz	u_x, u_z, u_z	Coordonnées de \overrightarrow{u} . (Raccourci)
vv ou vv[1]	\overrightarrow{v} ou $\overrightarrow{v_1}$	Vecteur \overrightarrow{v} avec ou sans indice. (Raccourci)
vV ou vV[1]	\overrightarrow{V} ou $\overrightarrow{V_1}$	Vecteur \overrightarrow{V} avec ou sans indice. (Raccourci)
vw ou vw[1]	\overrightarrow{w} ou $\overrightarrow{w_1}$	Vecteur \overrightarrow{w} avec ou sans indice. (Raccourci)
vW ou vW[1]	\overrightarrow{W} ou $\overrightarrow{W_1}$	Vecteur \overrightarrow{W} avec ou sans indice. (Raccourci)
\wx,\wy,\wz	$\omega_x, \omega_y, \omega_z$	Coordonnées de \overrightarrow{w} . (Raccourci)
\vOM ou \vOM[t]	\overrightarrow{OM} ou $\overrightarrow{OM}(t)$	$\begin{array}{ccc} \text{Vecteur} & \text{ou} & \text{vecteur} \\ \text{champ} & \overrightarrow{OM} . \end{array}$
\Mx,\My,\Mz	m_x, m_y, m_z	Coordonnées de OM . (Raccourci)
\vOP ou \vOP[t]	\overrightarrow{OP} ou $\overrightarrow{OP}(t)$	$\begin{array}{ccc} \text{Vecteur} & \text{ou} & \text{vecteur} \\ \text{champ} & \overrightarrow{OP}. \end{array}$
\vAB ou \vAB[t]	\overrightarrow{AB} ou $\overrightarrow{AB}(t)$	$\overrightarrow{AB}. vecteur $
\vBA ou \vBA[t]	\overrightarrow{BA} ou $\overrightarrow{BA}(t)$	$\begin{array}{ccc} \text{Vecteur} & \text{ou} & \text{vecteur} \\ \text{champ} & \overline{BA}. \end{array}$
\vOA ou \vOA[t]	\overrightarrow{OA} ou $\overrightarrow{OA}(t)$	$\begin{array}{ccc} \text{Vecteur} & \text{ou} & \text{vecteur} \\ \text{champ} & \overrightarrow{OA}. \end{array}$
\v0B ou \v0B[t]	\overrightarrow{OB} ou $\overrightarrow{OB}_{(t)}$	$\overrightarrow{OB}. \qquad \text{vecteur}$
ou \vi1	\overrightarrow{i} ou $\overrightarrow{i_1}$	Vecteur \overrightarrow{i} avec indice. (Raccourci)
ou \vj2	\overrightarrow{j} ou $\overrightarrow{j_2}$	Vecteur \overrightarrow{j} avec indice. (Raccourci)
ou \vk3	\overrightarrow{k} ou $\overrightarrow{k_3}$	Vecteur \overrightarrow{k} avec indice. (Raccourci)