Rapport Interne Programmation sous Matlab 2010

Description des classes Matlab.

Objet

Le rapport contient la description des classes développées sous Matlab.

Félicien Bonnefoy Laboratoire de Mécanique des Fluides Centrale Nantes

Table des matières

Pı	rincij	pe		3
1	Thé	eorie po	otentielle	4
	1.1	Objet	harmonic	 5
		1.1.1	Description	 5
		1.1.2	Contenu	 5
		1.1.3	Construction	 5
		1.1.4	Méthodes	 5
		1.1.5	Principe	 6
		1.1.6	Exemples	 6
		1.1.7	à faire:	 6
	1.2	Objet	wavemaker	 7
		1.2.1	Description	 7
		1.2.2	Contenu	 7
		1.2.3	Construction	 7
		1.2.4	Méthodes	 7
		1.2.5	à ajouter	 7
		1.2.6	Exemples	 8
	1.3	Objet	wave	 9
		1.3.1	Description	 9
		1.3.2	Contenu	 9
		1.3.3	Construction	 9
		1.3.4	Héritage	 9
		1.3.5	Méthodes	 9
		1.3.6	Principe	 10
		1.3.7	Précaution	 10
		1.3.8	Exemples	 11
	1.4	Objet	control_law	 12
		1.4.1	Description	 12
		1.4.2	Contenu	 12
		1.4.3	Construction	 12
		1.4.4	Exemples	 12
	1.5	Objet	potential_2D	 13
		1.5.1	Description	 13
		1.5.2	Contenu	 13
		1.5.3	Construction	13
		1.5.4	Méthodes	13

	1.6	Objet	potential_3D	15
		1.6.1	Description	15
		1.6.2	Contenu	15
		1.6.3	Construction	15
		1.6.4	Méthodes	15
		1.6.5	à faire	15
	1.7	Exemp	ples	16
		1.7.1	En deux dimensions	16
		1.7.2	Pour le B600	16
2	Clas	$\operatorname{sses} \operatorname{Te}$	ecplot	18
	2.1	Classe	e tecplot	19
		2.1.1	Description	19
		2.1.2	Contenu	19
		2.1.3	Méthodes	19
		2.1.4	Exemples	19
	2.2	Classe	e zone	20
		2.2.1	Description	20
		2.2.2	Contenu	20
		2.2.3	Méthodes	20
		2.2.4	Principe	20
		2.2.5	Exemples	20
A	Aut	res ob	jets	21
			info	21
		A.1.1	Description	21
		A.1.2	Contenu	
		A.1.3	Méthodes	
		A 1 4	Méthodes	22

Principe

On décrit dans ce document les classes et les méthodes développées sous Matlab pour la suppression des ondes libres. Chaque classe comporte en général les cinq méthodes de base suivantes

display affiche les propriétés de l'objet,

get retourne la propriété souhaitée de l'objet,

set modifie les propriétés de l'objet. Elle nécessite en argument un liste de paires pro-

priété-valeur.

passe les données en version adimensionnelle, à l'aide de la profondeur donnée en **convert2nœntièn** et de l'accélération de la pesanteur $g = 9.81 \text{ m.s}^{-1}$,

passe les données en version dimensionnelle, à l'aide de la profondeur qu'on donne **convert2dien** entrée et de l'accélération de la pesanteur $g = 9.81 \text{ m.s}^{-1}$,

On détaille dans la suite ces méthodes de base si elles comportent des spécificités et les autres méthodes le cas échéant.

J'essaie d'écrire les fichiers avec des nouvelles fonctionnalités de Matlab, notamment la définition des classes. Une classe est définie par ces propriétés, ces méthodes et ces évènements.

Une classe peut être définie par valeur (comme un un tableau classique) ou par handle (pointeur vers l'instance).

Chapitre 1

Théorie potentielle

On a défini plusieurs objets dans le but d'étudier la houle générée en bassin. On se base d'une part dans le cadre de la théorie potentielle. L'objet potentiel permet d'évaluer les champs de vitesse dans le bassin de houle.

D'autre part, on se place également dans le cadre des expériences réalisées à Centrale Nantes. Le premier objet décrit ci-après introduit par exemple la notion d'harmonique; elle est liée au fonctionnement du programme **Ocean** qui permet de préparer les fichiers de houle générés ensuite dans le bassin.

1.1 Objet harmonic

1.1.1 Description

Un objet de la classe *harmonic* contient les informations élémentaires d'une onde (harmonique, amplitude et phase). La notion d'harmonique fait intervenir celle d'un fondamental, qui est lié au fonctionnement du batteur et défini plus tard dans l'objet *wave* (voir période de répétition). Plus de détails sont fournis dans la section 1.1.5.

1.1.2 Contenu

Un objet de cette classe contient les éléments suivants :

dim entier qui vaut un (par défaut) lorsque l'amplitude de la houle est donnée en

mètre ou 0 si elle est donnée en adimensionnel,

n_harmo entier égal au nombre d'harmoniques décrivant le spectre,

harmo numéro d'harmonique, i.e. entier tel que la fréquence de la houle vaut harmo

fois une fréquence fondamentale (la fréquence de répétition dans un objet wave),

ampli amplitude de la houle,

phase phase de la houle,

angle direction de propagation.

1.1.3 Construction

On construit un objet *harmonic* en donnant le numéro d'harmonique, l'amplitude (en m), la phase et l'angle de propagation (en degré). La phase et l'angle sont nuls par défaut (voir l'aide MatLab sur *harmonic* pour plus de détails).

1.1.4 Méthodes

On définit les méthodes suivantes :

set ne permet pas de modifier la valeur de dim (modifiable seulement grâce à

convert2nondim et convert2dim),

plus ou +, opération addition de deux harmonic,

uminus ou -, opération inversion de signe d'un objet harmonic (ajout de π à la phase),

minus ou -, opération soustraction de deux harmonic,

times ou .*, opération multiplication par un scalaire,

mtimes ou *, opération multiplication au sens des matrices, limitée ici à la multiplication

par un scalaire (pour compatibilité),

rotate ajoute un angle donné à la direction de propagation de toutes les composantes

de l'objet harmonic,

length donne le nombre d'harmoniques contenu dans le spectre (équivalent à qet de la

propriété harmo),

isempty teste si l'objet *harmonic* contient un harmonique ou non,

subsref définit la référence pour un spectre,
 subsassgn définit l'assignement pour un spectre.
 convert2nondim et convert2dim

1.1.5 Principe

Un objet harmonic ne définit pas complètement une onde dans le bassin (il manque par exemple la fréquence fondamentale, la profondeur et le type de batteur, loi de contrôle utilisés (cf. les objets wave)). L'intérêt principale de la classe harmonic est la possibilité offerte de définir simplement un spectre. En effet, un spectre peut être représenté par un vecteur d'objets harmonic; dans ce cas le nombre d'harmonique est plus grand que 1.

Cette classe est définie pour pouvoir reproduire les fonctionnalités du langage Ocean.

1.1.6 Exemples

- harmonic() crée un objet harmonic.
- harmonic (32,0.1) crée une houle d'amplitude 10 cm.
- harmonic([26,32],0.1) crée une houle bi-chromatique dont les composantes ont toutes les deux une amplitude de 10 cm.
- harmonic ([26,32], [0.1,0.15], pi) crée une houle bi-chromatique dont les composantes ont pour amplitude 10 et 15 cm et pour phase π .

1.1.7 à faire :

écrire la page d'aide en java

1.2 Objet wavemaker

1.2.1 Description

Un objet de la classe wavemaker contient les informations géométriques d'un générateur de houle.

1.2.2 Contenu

Un objet de cette classe contient les éléments du tableau 1.1.

Type d'entrée	Variable	Unité	Description	
type			Type de batteur	
$type_ramp$			Type de rampe temporelle	
depth	h	m	Profondeur	
$hinge_bottom$	d	m	Hauteur charnière du bas	
$middle_flap$	D	m	Hauteur du panneau du milieu	
ramp	T_r	S	Durée de la rampe de démarrage	
n_{-} paddles			Nombre de volets (si batteur segmenté)	
Ly	L_y	m	Largeur du bassin	

Table 1.1 – Description des éléments contenus dans un objet wavemaker

1.2.3 Construction

On construit un objet wavemaker en donnant la profondeur, le type de générateur, la distance entre le fond et la charnière du bas, la distance entre les deux charnières, la durée de la rampe et la largeur du bassin. On dispose d'un nombre de bassin prédéfinis, ECN_wave, ECN_small, ECN_towing et B600 (voir l'aide MatLab sur wavemaker pour plus de détails).

1.2.4 Méthodes

On définit les méthodes suivantes :

set ne permet pas de modifier la valeur de \dim (modifiable seulement grâce à convert2nondim et convert2dim),

eq teste l'égalité entre deux objets wavemaker,

ne teste la différence entre deux objets wavemaker (utile lorsqu'on ajoute deux objets wave),

export exporte l'objet wavemaker dans un fichier .cfg.
convert2nondim et convert2dim

1.2.5 à ajouter

origine du repère (cf. bassin de houle = au milieu dans **Ocean**, théorie = au bord car plus pratique)

1.2.6 Exemples

- wavemaker() crée un objet wavemaker.
- wavemaker('ECN_wave') pour le bassin de houle
- wavemaker('ECN_small') pour le petit bassin de houle
- wavemaker('ECN_towing') pour le bassin de traction
- wavemaker('B600') pour le B600 à DGAth

1.3 Objet wave

1.3.1 Description

Cet objet décrit complètement une onde élémentaire, aussi bien droite qu'oblique. Il permet d'évaluer l'élévation de surface libre théorique ainsi que le mouvement batteur correspondant. Plus de détails sont fournis dans la section 1.3.6

1.3.2 Contenu

Il est composé de la période de répétition T_{repeat} , de la fréquence ¹d'échantillonnage f_{samp} , d'un objet de classe harmonic, d'un objet de classe wavemaker, et d'un objet de classe $control_{-}law$.

1.3.3 Construction

On construit un objet wave en donnant la période de répétition, la fréquence d'échantillonnage, un objet harmonic, un objet wavemaker et un objet control_law. Ce dernier est défini par défaut comme le principe du serpent (voir l'aide MatLab sur wave pour plus de détails).

1.3.4 Héritage

Cette classe hérite de la classe wavemaker. Un spectre peut être représenté par un objet wave contenant un vecteur d'objet harmonic,

1.3.5 Méthodes

On définit les méthodes suivantes :

display affiche les propriétés d'un objet wave,

get retourne les propriétés d'un objet wave, notamment celles des objets harmonic

et wavemaker qui le composent,

set modifie les propriétés d'un objet wave, notamment celles des objets harmonic

et wavemaker qui le composent,

plus ou +, opération addition de deux wave,

times ou *, opération multiplication par un scalaire,

rotate ajoute un angle donné à toutes les composantes de l'objet wave (cf. objet

harmonic),

eval_data donne accès aux informations spatio-temporelles de l'onde (période de répétition,

période, fréquence, pulsation, nombre d'onde, longueur d'onde),

clean regroupe les ondes qui ont la même fréquence en une seule² et enlève les com-

posantes d'amplitude nulle,

 $n_{repeat} = T_{repeat} f_{samp},$

2. Attention, en 3D ce ne sera plus valable.

^{1.} ou de manière équivalente de f_{samp} et d'un entier n_{repeat} tel que

time_shift et position_shift

décalent les composantes respectivement en temps et en espace,

phase_shift décale les phases des composantes,

 $eval_-eta$ évalue l'élévation de surface libre en une position x donnée en fonction d'un vecteur temps donné en entrée,

 $write_inp$ écrit l'élévation de surface libre en x=0 correspondante au spectre wave donné en entrée. Cette routine est utile pour le pilotage du B600. On peut éventuellement modifier la fréquence d'acquisition en la rentrant en paramètre. Pour le B600, il faudrait inclure la conversion en fichier batteur *.des grâce au fichier WhtextConvert.m.m,

$calc_TF_TF_n$

permet de calculer les fonctions de transfert (appel interne au calcul des intégrales I et J_n , des coefficients p_n et q_n si nécessaire)

 $eval_X_3D$ permet de tracer le mouvement batteur. On donne en entrée le vecteur temps et optionnellement la position des volets.

 $eval_bound_waves$

 $eval_free_waves$

 $eval_X$

convert2nondim et convert2dim

1.3.6 Principe

La fréquence d'échantillonnage fournie lors de la construction de l'objet sert à construire le vecteur temps dans les routines qui en ont besoin.

1.3.7 Précaution

Par défaut, on attribue une loi de commande serpent (voir les objets *control_law*) si aucune loi n'est spécifiée en argument. Ce sera le cas par exemple en cas de houle droite, ce qui est sans effet. Dans le cas d'une houle oblique, il ne faudra pas oublié de spécifier la loi de commande en argument si on désire une loi élaborée autre que le principe du serpent.

Côté pratique, on crée l'objet en donnant la période de répétition T_{repeat} plutôt que n_{repeat} . On peut faire le lien entre T_{repeat} et la valeur rnum entrée lors de la création des houles avec **Ocean**. On a en effet

$$T_{repeat} = \frac{2^{\text{rnum}}}{\text{clock}}$$

où clock vaut 32 Hz. Ainsi, une valeur rnum = 11 donne $T_{repeat} = 64$ s. Une onde créée dans **Ocean** sera définie avec $f_{samp} = 32$ Hz. Le tableau 1.2 donne les périodes de répétition associées aux valeurs usuelles de rnum.

Les fonctions front et single seraient à définir en dehors des méthodes pour ne pas nécessiter d'argument wave en entrée. Les fonctions gensea2wave et ocean_txt2wave assurent la lecture des fichiers .inp et .txt et la conversion en un objet wave.

rnum	10	11	12	13	14	15
T_{repeat} (en s)	32	64	128	256	512	1024

Table 1.2 – Périodes de répétition T_{repeat}

1.3.8 Exemples

•

1.4 Objet control_law

Cet objet est nécessaire pour la génération de houle oblique. En houle droite, on peut s'en passer (cf. l'objet control_law de type serpent par défaut dans la classe wave).

1.4.1 Description

Un objet de la classe *control_law* regroupe les éléments décrivant la loi de contrôle utilisée pour la génération de houle directionnelle (oblique).

1.4.2 Contenu

Un objet de cette classe contient les éléments suivants :

active_paddles

le numéro des volets actifs (cela fait référence au nombre n_paddles de volets qui est défini dans un objet wavemaker),

law loi de contrôle (parmi snake, dalrymple, disc et rectangle),

paramètres correspondant à la loi de contrôle choisie (respectivement \emptyset , X_d ,

 (x_0, y_0, R) et (x_0, y_0, x_1, y_1) .

1.4.3 Construction

On construit un objet *control_law* en donnant le numéro des volets actifs (0 volet continu), le type de loi de commande et ses paramètres associés, et la dimension (dim=1 : dimensionnel (par défaut), 0 adimensionnel) (voir l'aide MatLab sur *control_law* pour plus de détails).

1.4.4 Exemples

•

1.5 Objet potential_2D

1.5.1 Description

Un objet de la classe *potential_2D* regroupe les éléments nécessaires à un calcul de suppression d'onde libre en 2D.

1.5.2 Contenu

Un objet de cette classe contient les éléments suivants :

wave un objet wave,

TF_type le type de mouvement batteur pour la fonction de transfert,

alpha_n les nombres d'onde verticaux $\alpha_n \in$

TF la fonction de transfert TF,

TF_n les fonctions de transfert des modes évanescents $\underline{TF_n}$,

sigma_n les nombres d'onde verticaux pour les modes libres indépendant du temps $\sigma_n \in$

.

1.5.3 Construction

On construit un objet *potential_2D* en donnant un objet *wave*, les nombres de modes évanescents en linéaire et pour les ondes libres (par défaut 100 et 0 respectivement, voir l'aide MatLab sur *potential_2D* pour plus de détails).

1.5.4 Méthodes

On définit les méthodes suivantes :

init_data évalue les éléments alpha_n, TF, TF_n, et sigma_n,

 $calc_-eta_-lin$ évalue l'amplitude de la houle linéaire (en ω)

 $calc_ampli_lin$

évalue l'élévation de surface libre linéaire (en ω)

 $calc_{-}UW_{-}lin$ évalue les composantes horizontale et verticale de vitesse linéaire (en ω), en séparant modes progressif et évanescents, au cours du temps, sur un maillage

(x,z) donné.

 $calc_UW_bound_indep$

évalue les composantes horizontale et verticale de vitesse au second ordre (indépendante du temps), associées aux ondes liées

 $calc_U_free_indep$

évalue les composantes horizontale et verticale de vitesse au second ordre (indépendante du temps), associées aux ondes libres, en séparant le courant de retour et les modes évanescents.

 $calc_U_Stokes$

évalue le courant de Stokes à la surface du bassin.

 $calc_return_current$

évalue le courant de retour.

$calc_eta_bound_indep$

évalue la variation de niveau moyen à la surface du bassin.

$calc_eta_bound_2w$

évalue l'élévation de surface libre liée (en 2ω)

 $calc_{-}eta_{-}free$ évalue l'élévation de surface libre libre (en 2ω)

$calc_UW_bound_2w$

évalue les composantes horizontale et verticale de vitesse au second ordre (en 2ω), associées aux ondes liées

$calc_UW_free_2w$

évalue les composantes horizontale et verticale de vitesse au second ordre (en 2ω), associées aux ondes libres

convert2nondim et convert2dim?

Les intégrales I et J_n , les coefficients p_n et q_n (les J_n , p_n et q_n sont séparés en une partie monotone et une partie oscillante), l'ordre et les coefficients de leur développement asymptotique. On construit ces différentes composantes à la création de l'objet.

1.6 Objet potential_3D

1.6.1 Description

Un objet de la classe *potential_3D* regroupe les éléments nécessaires à un calcul de suppression d'onde libre en 3D.

1.6.2 Contenu

Un objet de cette classe contient les éléments suivants :

potentiel_2D

un objet potentiel_2D,

N₋1 le nombre de modes transverses progressifs,

mu_n les nombres d'onde transverses,

I_n les intégrales transverses,

k_0n les nombres d'onde des modes progressifs,

a_0n les amplitudes des modes progressifs,

k_mn les nombres d'onde,

TF_mn les fonctions de transferts des modes évanescents,

1.6.3 Construction

On construit un objet $potential_3D$ à partir d'un objet wave, et des nombres de modes évanescents verticaux et transverses (par défaut 100, voir l'aide MatLab sur $potential_3D$ pour plus de détails).

1.6.4 Méthodes

On définit les méthodes suivantes :

 $init_{-}data$ évalue les éléments N_1 , μ_n , k_{mn} , k_{0n} , I_n , a_{0n} , TF_{mn} en linéaire,

calc_eta_lin calcule l'élévation de surface libre sur la surface du bassin au cours du temps.

Il faut noter qu'on doit utiliser N+1 points dans la direction transverse si l'on veut bénéficier d'une accélération des calculs par FFT, où N est le nombre de

modes transverses

 $calc_{-}U_{-}lin$ calcule la composante horizontale de vitesse linéaire.

convert2nondim et convert2dim?

1.6.5 à faire

évaluer les champs de vitesse dans des plans xz et xy. Tout le second ordre voir les fichiers dans le répertoire from_these

1.7 Exemples

1.7.1 En deux dimensions

• Choix du générateur de houle,

```
wmk = wavemaker('ECN_wave');
```

• Choix des harmoniques

```
harmo = harmonic(32, 0.1);
```

• Construction de l'objet wave

```
wv = wave(64, 40, wv, wmk);
```

• Prédiction de l'onde libre avec en argument le nombre de modes évanescents utilisés pour le calcul et suppression par déphasage de π

```
wv_free = eval_free_waves(wv, 100);
wv_free = phase_shift(wv_free,pi);
```

• Sauvegarde des données sous forme d'un fichier .dat pour le batteur

```
export(wv+wv_free,'dat', 'filename')
```

• Construction du potentiel_2D

```
pot = potential_2D(wv, 100);
```

• Evaluation des vitesses en linéaire

```
[U_prog_1st U_evan_1st W_prog_1st W_evan_1st] = calc_UW_lin(pot,x,z,time);
```

• Evaluation des vitesses libres au second ordre

```
[U, U_evan, W_evan] = calc_UW_free_indep(pot, x, z, n_evan_free);
```

• Evaluation du courant de Stokes

```
U_Stokes = calc_U_Stokes(pot, x);
```

1.7.2 Pour le B600

On doit en plus spécifier la fonction de transfert utilisée avec le batteur biflap :

• Choix du générateur de houle,

```
wmk = wavemaker('B600');
```

• Choix des harmoniques

```
harmo = harmonic(32, 0.1);
```

• Construction de l'objet wave

```
wv = wave(64, 40, wv, wmk);
```

• Choix de la fonction de transfert

wv = set(wv, 'TF_type', 1);

Chapitre 2

Classes Tecplot

On définit ici deux classes d'objet utiles pour faire des sorties fichiers dans un format compatible Tecplot. On peut alors bénéficier des outils de visualisation de Tecplot. On s'est tourné pour l'instant vers une écriture zone par zone.

Principe

On a choisi de définir une classe tecplot qui contient les informations relatives à un fichier de sortie au format Tecplot[®] et une classe zone qui contient les informations relatives à une zone Tecplot[®]. Lorsqu'on veut sauvegarder des données en format Tecplot[®], on utilise donc un objet tecplot pour le fichier de sauvegarde (ouverture du fichier, écriture d'un entête) puis un objet zone par pas de temps.

Exemples

- on crée un objet tecplot avec pour fichier file.dat, pour titre title et trois variables x, y et z : tec = tecplot('file.dat', 'title', char('x','y','z'));,
- on ouvre le fichier et on écrit l'entête : fid = write_header(tec);,
- Pour chaque zone, on crée un objet zone : zon = zone(0,3,[Nx, Ny],[],[],data);,
- On écrit la zone dans le fichier : write_zone(zon, fid);,
- Une fois toutes les zones écrites, on ferme le fichier : fclose(fid);.

2.1 Classe tecplot

2.1.1 Description

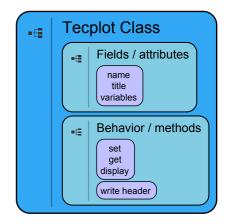
Un objet de la classe tecplot contient les informations relatives à un fichier de sortie au format Tecplot[®].

2.1.2 Contenu

Un objet de cette classe contient trois éléments :

name le nom du fichier,

title le titre, qui s'affichera dans l'entête de la frame, variables le nom des variables, rentré sous forme de cell.



2.1.3 Méthodes

On définit les méthodes suivantes :

write_header ouvre le fichier, écrit l'entête du fichier (le titre et le nom des variables) et retourne le numéro (fid) du fichier.

2.1.4 Exemples

- tec = tecplot('file.dat', 'title', char('x','y','z')); crée un objet tecplot avec pour fichier file.dat, pour titre title et trois variables x, y et z.
- fid = write_header(tec); permet d'ouvrir le fichier et d'écrire l'entête. La variable fid est réutilisée ensuite.

2.2 Classe zone

2.2.1 Description

Un objet de la classe zone contient les informations relatives à une zone d'un fichier de sortie au format Tecplot[®].

2.2.2 Contenu

Un objet de cette classe contient les éléments suivants :

title le titre de la zone (son nom), ou le temps en

SOLUTIONTIME

n_var le nombre de variables.

I,J,K les entiers pour les fichiers I-, J- ou IJK-

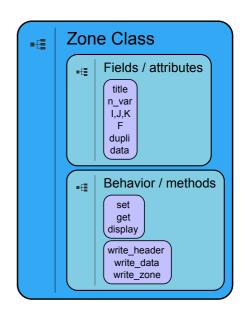
ordered,

F le format d'écriture (POINT ou BLOCK),

dupli le numéro des variables éventuellement du-

pliquées,

data les données de la zone.



2.2.3 Méthodes

On définit les méthodes suivantes :

write_header écrit l'entête de la zone (le titre, les I,J et K, le format et la duplication). Si le

titre est une chaîne de caractère, il s'agit d'un titre passé en T=..., si le titre

est une valeur numérique, il est passé en temps dans SOLUTIONTIME=...,

write_data écrit les données.

write_zone écrit entête et données.

2.2.4 Principe

On peut initialiser la zone sans toutes les composantes. Si I, J, K sont spécifiés, les données sont initialisées à un tableau nul. La taille des données est vérifiée si on spécifie data.

On pourrait hériter d'un objet *tecplot* dans lequel on aurait stocker la fid du fichier. Cela permettrait lorsqu'on écrit la zone, de vérifier si le fichier est ouvert.

2.2.5 Exemples

- zon = zone(0,3,[Nx, Ny],[],[],data); crée un objet zone
- write_zone(zon, fid); écrit la zone
- fclose(fid); ferme le fichier.

Annexe A

Autres objets

A.1 Objet info

Cette classe sert à calculer simplement les caractéristiques d'une onde, telles que la fréquence, période, longueur d'onde. . .

A.1.1 Description

Un objet de la classe *info* contient les informations spatio-temporelles d'une onde (fréquence et longueur d'onde).

A.1.2 Contenu

Un objet de cette classe contient les éléments du tableau A.1.

Variable	Description
input	Type d'entrée
dim	1 si dimensionnel, 0 sinon
depth	Profondeur

Type d'entrée	Variable	Unité	Description
pulsation	omega	$\mathrm{Rad.s^{-1}}$	Pulsation
period	period	S	Période
frequency	freq	${ m Hz}$	Fréquence
wavenumber	k	m^{-1}	Nombre d'onde
wavelength	lambda	m	Longueur d'onde

Table A.1 – Description des éléments contenus dans un objet info

A.1.3 Méthodes

On définit les méthodes display et get.

A.1.4 Méthodes

Un objet info sert principalement à jongler avec les informations spatio-temporelles de l'onde. Il ne contient pas d'information de phase, d'amplitude ou de direction (cf. les objets harmonic et wave). Dans le même registre, on ne peut effectuer d'addition, de multiplication par un scalaire etc.