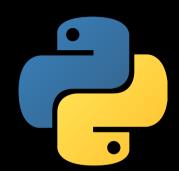
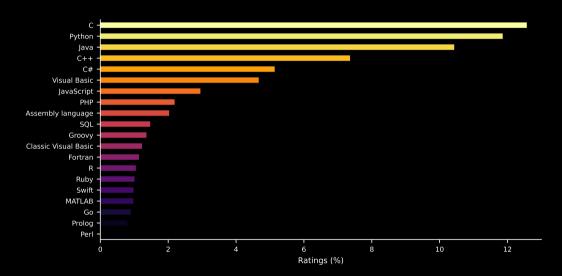
# Introduction à Python

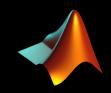
Jean-Christophe LOISEAU

Arts & Métiers Institute of Technology, 2021-2022

Python : langage de programmation sous licence libre créé en 1991 par Guido van Rossum.













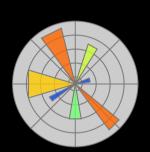
NumPy: bibliothèque (ou package) pour Python destinée à manipuler des matrices ou tableaux multidimensionels ainsi que des fonctions mathématiques opérant sur ces tableaux.

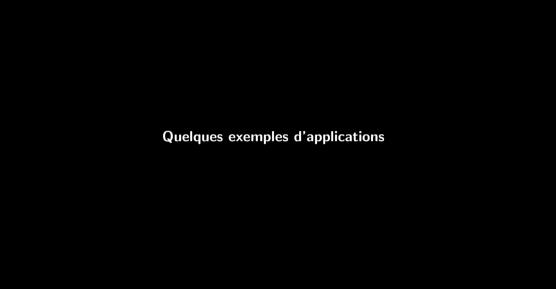


**SciPy**: NumPy sous stéroïdes permettant de faire de l'optimisation, algèbre linéaire, statistiques, traitement du signal ou d'images, intégration numérique et simulation.



Matplotlib : Package Python pour tracer et visualiser des données sous formes de graphiques ou d'animations.





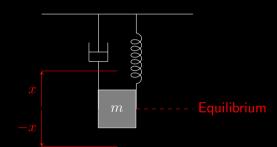
#### Mécanique

#### Mécanique Lagrangienne

$$\mathcal{L}(x, \dot{x}) = E_c - E_p$$

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x} = F$$

$$\frac{d}{dt}\left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}}\right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x} = F$$



```
import numpy as np
from scipy.integrate import solve_ivp
def eom(t, u, k):
    x, dx = u
    ddx = -x - 2*k*dx
    return dx, ddx
u = np.arrav([1.0, 0.0])
k = 0.05
tspan = (0.0, 100.0)
output = solve_ivp(
    lambda t, u : eom(t, u, k),
    tspan,
    u)
```

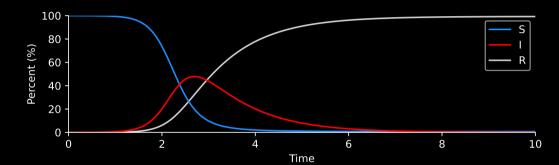
## **Epidémiologie**

$$\frac{dS}{dt} = -R_0 SI$$

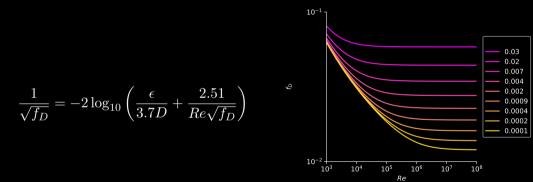
$$\frac{dI}{dt} = R_0 SI - I$$

 $\frac{dR}{dt} = I$ 

**SIR** : Modèle classique utilisé en épidémiologie depuis les années 1930. Forme actuellement la base des modèles pour prédire l'évolution de COVID 19.

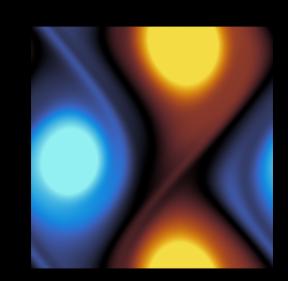


#### Hydraulique



# Dynamique des fluides

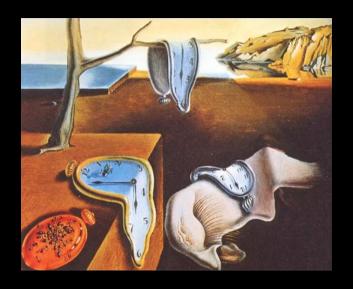
$$\frac{\partial \boldsymbol{u}}{\partial t} + \nabla \cdot (\boldsymbol{u} \otimes \boldsymbol{u}) = -\nabla p + \frac{1}{Re} \nabla^2 \boldsymbol{u}$$
$$\nabla \cdot \boldsymbol{u} = 0$$



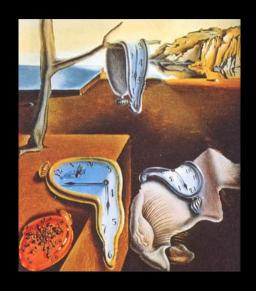












**Machine Learning** 

## **Machine Learning**

 $\mathsf{Mod\grave{e}le}: y_i = f(\boldsymbol{x}_i, \boldsymbol{\theta})$ 

minimize  $\sum_{i=1}^{N} \mathcal{J}(y_i, \hat{y}_i)$ 



