

# Culture Informatique 3 Heures Python/Arduino

# Table des matières

1.	Lar	ngages	s de programmation	3
	1.1.	Qu'	est-ce qu'un langage de programmation ?	3
	1.2.	Inte	erprétation et compilation	3
	1.2	2.1.	La compilation	3
	1.2	2.2.	L'interprétation	3
2.	Str	uctura	ation d'un programme	4
	2.1.	Not	ion de programme	4
	2.2.	Not	ion de « variable »	4
	2.3.	Not	ion d'objet	4
	2.4.	Affe	ectation	4
	2.5.	Les	fonctions	5
	2.6.	Mua	able ou immuable, valeur ou référence	5
	2.7.	La s	tructure conditionnelle	6
	2.8.	Les	structures itératives	7
	2.8	3.1.	Boucle bornée (à privilégier)	7
	2.8	3.2.	Boucle non bornée	7
3.	Ob	jets et	t méthodes	8
	3.1.	Les	nombres	8
	3.1	1.	Python	8
	3.1	2.	Arduino	8
	3.2.	Les	booléens et les tests	8
	3.3.	Les	chaînes de caractères	8
	3.4.	Les	tuples	8
	3.5.	Les	listes	8
	3.6.	Les	dictionnaires	8
4.	Mo	odules	complémentaires Python	9
	4.1	1.	Présent ou pas	9
	4.1	2.	Importation du module	9
	4.2.	Le n	nodule math	9
	4.3.	Le n	module numpy (calcul numérique)	10
	4.4.	Le n	module scipy (calcul scientifique)	10
	4.5.	Le n	module matplotlib (tracé de courbes)	10
١.				1 /5



			,
	4.6.	Autres modules (random, time, pandas ,)	10
	4.7.	Lecture et écriture de fichiers	10
5.	Exer	cices commentés	11
	5.1.	Chap 2 Méthodes physiques d'analyse	11
	5.2.	Chap 3 méthodes chimiques d'analyse	13
	5.3.	Chap 4 Modélisation macroscopique de l'évolution d'un système	14
	5.4.	Chap 5 Modélisation microscopique de l'évolution d'un système	16
	5.5.	Chap 8 Force des acides et des bases	18
	5.6.	Chap 11 Mouvement et deuxième loi de Newton	21
	5.7.	Chap 12 Mouvement et interaction dans un champ uniforme	23
	5.8.	Chap 13 Mouvement dans un champ de gravitation	25
	5.9.	Chap 14 Modélisation de l'écoulement d'un fluide	27
	5.10.	Chap 18 diffraction et interférence	28
6.	Exer	cices	30
	6.1.	Tracé de la caractéristique d'une pile	30
	6.2.	Tracé de la décharge d'un condensateur	31
	6.3.	Vérification de la deuxième loi de Kepler	32
	6.4.	Etude énergétique	33





# 1. Langages de programmation

# 1.1. Qu'est-ce qu'un langage de programmation?

Un langage de programmation est un langage compréhensible par l'humain qui permet de décrire un algorithme par une succession d'instructions sera ensuite traduite en langage machine par un programme spécifique (le compilateur ou l'interpréteur).

# 1.2. Interprétation et compilation

Une grande différence entre les langages de programmation est la façon dont ils sont traduits en langage machine.

#### 1.2.1. La compilation

Elle consiste à traduire entièrement un langage de haut niveau (s'approchant davantage du langage humain) en un langage machine (problèmes de portabilité). Le programme chargé de faire cette traduction s'appelle le compilateur.



# 1.2.2. L'interprétation.

L'exécution est effectuée directement à partir du fichier source : l'interpréteur lit les instructions les unes après les autres, et envoie au fur et à mesure sa traduction au processeur.

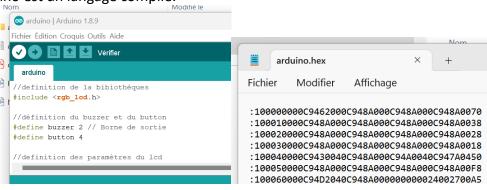


Python est un langage interprété, semi-compilé. On peut ainsi bénéficier

- D'une utilisation en console,
- D'une détection dynamique des erreurs de syntaxe.
- L'exécution du programme commence par une compilation partielle, nécessitant une syntaxe complète.
- Le code généré est exécuté par une machine Python préalablement installée sur la machine



Le langage Arduino est un langage compilé.





# 2. Structuration d'un programme

# 2.1. Notion de programme

Un programme est constitué d'une succession d'instructions.

Les délimitations des blocs d'instructions se font par

Python	Arduino
Indentation 4 espaces	;
Le caractère :	Les caractère { }

Les instructions peuvent être :

- une affectation : L'état mémoire est modifié par l'évaluation d'un expression
- l'utilisation d'une fonction, ou d'une méthode sur un objet, ou un calcul
- une structure composée (conditionnelle, itérative, ...)

Des commentaires destinés à l'humain peuvent être placés pour aider à la compréhension de l'algorithme.

Python	Arduino
# commentaires sur 1 ligne	<pre>// Commentaire 1 ligne /* commentaire multi lignes   commentaire multi lignes */</pre>

#### 2.2. Notion de « variable »

Une variable est un identifiant de l'adresse mémoire associée et possède un type (la nature de l'objet stocké dans la variable).

En informatique un variable peut être une constante!

Python	Arduino
GRAVITATION = 9.81 # MAJUSCULE	#define colorR 23;

En Python, les variables bénéficient d'un typage dynamique : le type est détecté automatiquement lors de la création de la variable par affectation. Il n'est donc pas nécessaire de déclarer la variable avant de l'utiliser (comme dans la plupart des autres langages).

Python	Arduino
vitesse = 20	int vitesse ;
	vitesse = 20 ;

Remarque: Même si en Python on parle de « variable » ce sont déjà des objets.

#### 2.3. Notion d'objet

Un objet est une instance d'une classe. C'est une variable d'un type « élaboré ». Il dispose de propriétés et de méthodes.

La notation pointée permet de manipuler les propriétés et méthodes :

- objet.propriete
- objet.methode(paramètres)

#### 2.4. Affectation

L'affectation est l'action consistant à donner une valeur à une variable (var ← (valeur ou référence) a = 2 # affectation

Une affectation peut prendre en argument le résultat de l'évaluation d'un expression :

a = a + 4\*\*a



# 2.5. Les fonctions

Une fonction est un morceau de programme que l'on isole. On définit sa signature en indiquant ses paramètres et leurs types ainsi que la nature de ce qu'elle renvoie.

Python	Arduino
<pre>def nom_de_la_fonction(x, y):     """Description"""</pre>	<pre>void setup() {instructions}</pre>
instructions return resultat	<pre>double calculerPGDC(int nombre1, int nombre2) {   instructions   return nombre3; }</pre>

Arduino distingue les procédures (qui ne renvoient rien) des fonctions.

En l'absence du mot clé return, Python renvoie None.

On utilise la fonction par un appel de la forme nom\_de\_la\_fonction(arguments)

Si la fonction renvoie un résultat, celui-ci devra être mémorisé dans une variable, l'instruction sera de la forme :

```
var = nom_de_la_fonction(arguments)
```

Les arguments d'une fonction sont les valeurs réelles passées à la fonction. Selon les situations on parle de passage par valeur ou passage par référence.

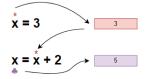
# 2.6. Muable ou immuable, valeur ou référence

Plusieurs types d'objets python (booléens, entiers, flottants, chaînes et tuples) sont immuables. Cela signifie qu'après avoir créé l'objet et lui avoir attribué une valeur, vous ne pouvez pas modifier cette valeur.

Les objets de type immuable ne peuvent pas être modifiés une fois créés, pourtant ce code ne provoque pas d'erreur :

```
>>> nb_un = 32
>>> nb_un = 40
```

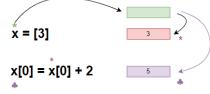
En réalité, même si le nom est resté le même, ce n'est plus le même objet!



x est immuable

Contrairement aux types intégrés tels que int, float, bool, string, unicode, tuple qui sont des types d'objets immuables, les types list, dict, set sont des types d'objets muables. Les classes personnalisées sont aussi généralement modifiables.

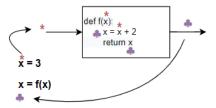
```
>>> x = ["red", "blue", "green"]
>>> id(x)
87074096
>>> x[0] = "pink"
>>> id(x)
87074096
```



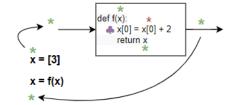
x est muable

Cette notion prend toute son importance lors du passage d'argument à une fonction.





On passe la référence On reçoit la référence équivalent passage par valeur



On passe la référence On reçoit la même référence Modification "en place" return INUTILE

#### 2.7. La structure conditionnelle

Elle permet de modifier la séquence réalisée à la suite d'un test booléen (Condition vraie) # Si condition alors bloc1 sinon bloc2

Python	Arduino
<pre>if a &gt; 5:     a = a + 1 else:     a = a - 1</pre>	<pre>if (digitalRead(pinCapteur) == HIGH) {     // si un train est detecte     digitalWrite(pinDEL, HIGH);</pre>

Sinon (else) et le bloc 2 sont optionnels. En Python Lorsque le bloc2 contient lui aussi une structure conditionnelle, on peut écrire elif

Python	Arduino
if a > 5:	if (a > 5) {
a = a + 1	a = a + 1 ;
else:	}else{
if a < 3:	if (a < 3) {
a = a - 1	a = a - 1;
else: a = 0	}else{
<i>a</i> - 0	a = 0;
	}





#### 2.8. Les structures itératives

Il faut distinguer deux types de structures itératives ; celles où le nombre d'itérations est connu dès le début (itération sur un ensemble fixe de valeurs), et celles où l'arrêt de l'itération est déterminé par un test.

# 2.8.1. Boucle bornée (à privilégier)

La structure itérative for permet d'itérer sur un nombre fini de valeurs. Elle s'utilise avec un objet itérable quel qu'il soit.

# pour indice variant de valeur de début à valeur de fin par pas défini

Python	Arduino
for i in range(10, 20, 5): blocInstructions	<pre>for (int compteur=20 ; compteur&gt;=0 ; compteur) // ici on compte à rebours, en décrémentant le compteur {    Serial.println(compteur); }</pre>

La variable peut être évaluée dans la boucle mais ne doit pas être modifiée!

# # pour chaque élément d'un objet itérable

Python	Arduino
for element in objet_iterable: blocInstructions	INEXISTANT

#### 2.8.2. Boucle non bornée

On itère la boucle tant qu'une certaine condition est vérifiée (vraie)

#### # Faire action pendant que condition

Python	Arduino
INEXISTANT	<pre>do {     // instruction(s); }while (condition);</pre>

# # Tant que condition faire action

Python	Arduino
while cond: instructions	<pre>while (condition) {     // instruction(s); }</pre>





# 3. Objets et méthodes

#### 3.1. Les nombres

# 3.1.1. Python

Trois classes principales (entiers, flottants, complexes).

Les complexes s'écrivent sous la forme a + bj. Le réel b doit être spécifié, même si b = 1, et accolé à la lettre j.

Par exemple 1+1j désigne le complexe 1+i.

Attention un nombre flottant est une représentation approximative d'un nombre réel :

>>> 0.1+0.1+0.1 == 0.3

False

#### 3.1.2. Arduino

Arduino dispose de type primitif int, long, short, byte, double, float, char

#### 3.2. Les booléens et les tests

Les deux éléments de la classe des booléens sont True et False (avec les majuscules).

#### 3.3. Les chaînes de caractères

Il s'agit d'un assemblage de caractères. Une chaîne est un objet. https://www.arduino.cc/reference/en/language/variables/data-types/stringobject/ L'accès à un caractère d'une chaîne se fait par indexation

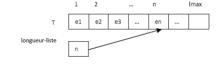
# 3.4. Les tuples

Les tuples sont des n-uplets. Ils sont notés entre parenthèses : (1,2,3,4) # enumeration des objets entre ()

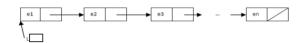
#### 3.5. Les listes

Une liste est une suite ordonnée d'objets, de même type

• Représentation contiguë



• Représentation chainée



- Python est un langage de haut-niveau.
- Le type list essaie de prendre les avantages des deux structures précédentes.
- Le type list va plus loin : les éléments peuvent être de types différents.

On accède aux éléments d'une liste par leur index.

Les éléments d'une liste sont modifiables.

https://www.arduino.cc/reference/en/language/variables/data-types/array/

#### 3.6. Les dictionnaires

Un dictionnaire (classe dict) permet de définir une association entre un ensemble d'indices (appelés clés, et pouvant être de type quelconque) et des valeurs. L'association entre une clé et une valeur est appelée un objet ou une entrée du dictionnaire (item)





# 4. Modules complémentaires Python

# 4.1.1. Présent ou pas

Python dispose d'un certain nombre de fonctions intégrées qui sont automatiquement chargées au démarrage et sont toujours disponibles, telles que print() et input() pour les E/S, les fonctions de conversion de nombres int(), float(), complex(), les conversions de type de données list(), tuple (), set(), etc.

En plus des fonctions intégrées, un grand nombre de fonctions prédéfinies sont également disponibles dans le cadre de bibliothèques fournies avec les distributions Python. Ces fonctions sont définies dans des modules appelés modules intégrés.

Les modules intégrés sont écrits en C et intégrés au shell Python. Chaque module intégré contient des ressources pour certaines fonctionnalités spécifiques au système telles que la gestion du système d'exploitation, les E/S de disque, etc. La bibliothèque standard contient également de nombreux scripts Python (avec l'extension .py) contenant des utilitaires utiles.

Pour afficher une liste de tous les modules disponibles sur l'environnement utilisez la commande suivante dans la console Python :

>>> help('modules')

Avant d'utiliser un module spécifique il faudra l'installer dans l'environnement!

# 4.1.2. Importation du module

De nombreuses fonctions sont définies dans des modules spécialisés qu'il faut importer dans le programme avant de pouvoir les utiliser.

- Import simple du module (#include <SPI.h> pour arduino)
- import mod
- Import avec alias

import mod as alias

L'utilisation de préfixes permet d'utiliser des fonctions ayant éventuellement même nom et se situant dans des modules différents.

- Import d'une fonction d'un module
- from mod import fonct
  - Import de toutes les fonctions d'un module

from mod import \*

Cette technique doit être évitée car elle charge l'espace de nommage et pose question lors du chargement de plusieurs modules

Une fois importé, Utiliser help() pour avoir la liste de toutes les fonctions du module.

#### 4.2. Le module math

Ce module contient les fonctions et constantes mathématiques usuelles.





# 4.3. Le module numpy (calcul numérique)

Ce module définit un certain nombre d'objets indispensables en calcul numérique, en particulier l'objet matriciel, et toutes les règles associées. Souvent importé sous l'alias np.

Le module numpy contient lui-même des sous-modules, Si on n'utilise qu'un sous-module particulier, on peut importer uniquement ce sous-module :

```
import numpy.linalg as al
```

Quelques différences entre les listes et les np.array :

- Homogénéité: toutes les entrées doivent être de même type
- Le format est immuable. La taille est définie à partie de la première affectation. Pour initialiser, il faut donc souvent créer un tableau préalablement rempli de 0 ou de 1.

Les np.array permettent le calcul matriciel ce qui n'est pas le cas des list

# 4.4. Le module scipy (calcul scientifique)

Le module scipy regroupe un certain nombre de fonctions de calcul scientifique (algorithmes classiques de calcul numérique).

# 4.5. Le module matplotlib (tracé de courbes)

Ce module donne un certain nombre d'outils graphiques, notamment pour le tracé de courbes. On utilise le plus souvent le sous-module matplotlib.pyplot, souvent importé sous l'alias plt.

# 4.6. Autres modules (random, time, pandas ,...)

Le site <a href="https://pypi.org/">https://pypi.org/</a> recense plus de 450 000 paquets Python ... Heureusement, Les fonctionnalités considérées comme indispensables ont été ajoutées par défaut à Python. Elles ne nécessitent aucune installation supplémentaires.

# 4.7. Lecture et écriture de fichiers

On peut utiliser les fonctions standard et importer le module csv ou pandas qui facilitent l'exploitation des données.

On collecte des caractères qu'il faudra toujours transformer en nombre pour faire des opérations.

On doit toujours

- Designer le chemin du fichier
- Le mode d'ouverture

```
# ' r' : ouverture en lecture seule
# ' w' : ouverture en écriture (efface le contenu précèdent)
# ' a' : ouverture en ajout (écrit à la suite du contenu précédent)
```

On peut ensuite

Lire ou écrire une ou plusieurs lignes

#### Exemple

```
import csv
def import_csv (cible):
    cible : chemin absolu du fichier"
    rep : liste [[]...]
    rep = []
    with open(cible, 'r',encoding='utf-8', newline='') as fichier:
        fichier.readline()
        reader = csv.reader(fichier, delimiter=';')
        for row in reader:
            rep.append(row)
    return rep
Remarquer:

encoding='utf-8'

delimiter=';'

#row type list
```



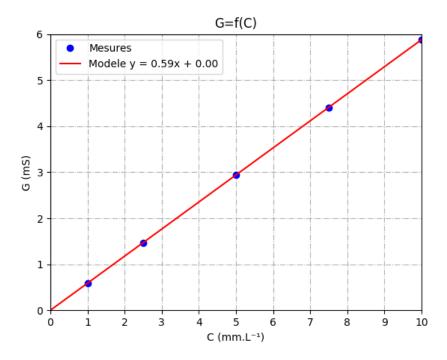


# 5. Exercices commentés

# 5.1. Chap 2 Méthodes physiques d'analyse

```
import matplotlib.pyplot as plt
p45ex21.py ×
                                                          2
                                                             import numpy as np
 1 import matplotlib.pyplot as plt
                                                         3
                                                             # Données expérimentales
    import numpy as np
                                                          4
                                                            x =
    # Données expérimentales
    x = [10.0, 7.5, 5.0, 2.5, 1.0] # C en mm.L<sup>-1</sup>
                                                            # Affichage
    y = [5.88, 4.41, 2.94, 1.47, 0.59] # G en mS
                                                             plt.title
    # Affichage
                                                            plt.xlabel
                                                          8
    plt.title("G=f(C)")
                                                             plt.ylabel
    plt.xlabel("C (mm.L\u207B\u00B9)") # unicode -1
                                                          10 plt.plot(x,y,"bo",label="points\
    plt.ylabel("G (mS)")
                                                             expérimentaux")
10 plt.plot(x, y, "bo", label='Mesures') # symbole bl
                                                         11 plt.axis(xmin=0,xmax=10,ymin=0,ymax=6)
11
    plt.legend()
                                                         12 plt.grid(linestyle="-.")
    plt.axis(xmin=0, xmax=10, ymin=0, ymax=6)
    plt.grid(linestyle="-.")
                                                          13 plt.xticks(range(11))
13
                                                          14 # Modélisation polynôme ordre 1
    plt.xticks(range(11)) # nb de lignes
15
    # Modélisation pôlynome ordre 1
                                                          15 modele=np.polyfit(x,y,1)
    coef = np.polyfit(x, y, 1) # renvoie array([0.5878424 , 0.00121951])
16
    # Calcul du modèle pour 5 valeurs prises entre 0 et xmax
    xmod = np.linspace(0, max(x), 5)
18
    modele = [coef[1] + coef[0] * val for val in xmod] # Calcul du modèle
    plt.plot(xmod, modele, color = "red", label =f"Modele y = {coef[0]:.2f}x + {coef[1]:.2f}") # "r-"
21
    plt.legend()
22
    plt.show() # affiche la figure à l'écran
23
```

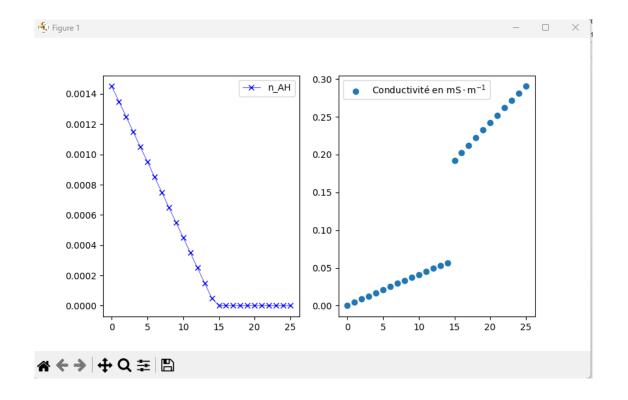






```
1 import matplotlib.pyplot as plt
2 import numpy as np
p48act3.py ×
                                                                            1 import matplotlib.pyplot as plt
     import numpy as np
                                                                           #appelle une fonction qui calcule les quantités avant et à l'équivalenc calcul_quantites_avant_et_a_equivalence(i)
     def calcul_quantites_avant_et_a_equivalence(i_ajout):
         v.append(i_ajout) # en nombre d'ajout
                                                                                   #appelle une fonction qui calcule les quantités après l'équivalence calcul_quantites_apres_equivalence(i)
         n_AH.append((0.145*10.0 - 0.100*(VDOSE*i_ajout)) * 0.001) #
         n_HO.append(0)
         n_Na.append(0.10 * i_ajout * 0.001)
n_A.append(0.10 * i_ajout * 0.001)
 8
10
11
    def calcul_quantites_apres_equivalence(i_ajout) :
12
        # pass
13
         v.append(i_ajout)
14
         n_AH.append(0)
15
         n_HO.append(0.100*(VDOSE*i_ajout)* 1E-3)
         n_Na.append(0.100*(VDOSE*i_ajout)* 1E-3)
17
         n_A.append(n_A[-1])
18
    VEQUIVALENCE = 14.5 # Volume équivalence en mL
19
    VEAU = 200 # Volume d'eau ajouté en mL
20
21
     VDOSE = 1 # Dose délivrée à chaque ajout du réactif titrant en mL
    n_AH, n_HO, n_Na, n_A, v = [], [], [], [] # initialisation de 5 listes de valeurs for ajout in range(0, 26, 1) : # nb ajout volume titrant
22
23
24
         if ajout*VDOSE <= VEQUIVALENCE :</pre>
25
              #appelle une fonction qui calcule les quantités avant et à l'équivalence
26
              calcul_quantites_avant_et_a_equivalence(ajout)
28
             #appelle une fonction qui calcule les quantités après l'équivalence
              calcul_quantites_apres_equivalence(ajout)
29
    # Expression de la conductivité
30
     # Eau + V titrant + titree 10mL acide aqueux
    conductance = (20*np.array(n_HO) + 5.0*np.array(n_Na) + 4.1*np.array(n_A)) / (VEAU*1E-3 + np.array(v)*1E-3 + 10E-3)
    # affichage des courbes
     plt.subplot(121) # subplot permet d'afficher deux graphes
36
    plt.plot(v, n_AH,'bx-', linewidth=0.5, label="n_AH")
     plt.legend()
38
    plt.subplot(122)
     plt.plot(v, conductance, 'bo', label=r"Conductivité en $\mathrm{mS\cdot m^{-1}}$") # Affichage en Latex
40
    plt.legend()
41 plt.show()
42
```

p48act3.py



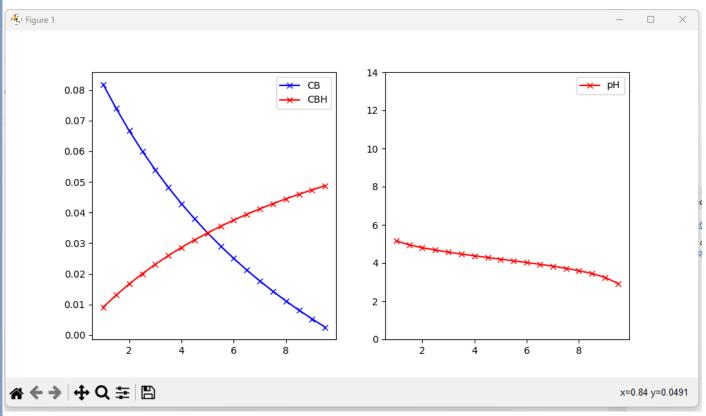
A Simulation pH-métrique à compléter



# 5.2. Chap 3 méthodes chimiques d'analyse

```
p66ex20.py ×
                                                                                              from math import log10
                                                                                              import numpy as np
     import numpy as np
                                                                                              import matplotlib.pyplot as plt
     import matplotlib.pyplot as plt
                                                                                              ^{\prime\prime\prime} concentration initiale en ions benzoate Cbi et ~[{\rm H_30^{\prime\prime}}] de la solution
     from math import log10
                                                                                              titrante, volume de la prise d'essai
et volume à l'équivalence'''
    CBI = 0.1 # mol.L<sup>-1</sup> Concentration initiale en ion benzoate C<sub>6</sub>H<sub>5</sub>COO<sup>-</sup>
     CA = 0.100 # mol.L<sup>-1</sup> Concentration en ion oxonium H<sup>3</sup>O<sup>+</sup> solution titran
                                                                                              CBi, CA, V0, Ve = 0.1, 0.1, 10, 10
                                                                                              '''CB, CBH, CH : liste des concentrations
     V0 = 10 # en mL volume de la solution titrée de benzoate de sodium
                                                                                              respectives des espèces B-, BH, H30+ et
     VE = 10 # en mL volume de solution titrante à l'équivalence
                                                                                              du pH et du volume
10
                                                                                              CB, CBH, CH, pH, V = [], [], [], []
     # Initialisation de 5 tableaux de concentrations en ion benzoate (cb),
11
                                                                                              for VA in np.arange(1,26,0.5) :
12
     cb, cbh, ch, ph, v = [], [], [], []
                                                                                                if VA < Ve
13
                                                                                                   V.append(VA)
14
     ### Remplissage des 5 listes suivant le volume va ajouté
                                                                                                   CB.append((CBi*V0-CA*VA)/(V0+VA))
                                                                                           10
15
     for va in np.arange(1,26,0.5):
                                                                                                   CBH.append((CA*VA/(V0+VA)))
          if va < VE :
16
                                                                                                   CH. append (0)
                                                                                           12
17
              v.append(va)
               cb.append((CBI*V0 - CA*va) / (V0 + va))
                                                                                           13
                                                                                                   pH.append(4.2 + log10((0.1*V0-CA*VA)\
18
               cbh.append((CA*va / (V0 + va)))
19
                                                                                                 elif VA> Ve
20
               ch.append(0)
21
               ph.append(4.2 + log10((0.1*V0 - CA*va) / (CA * va)))
                                                                                           15
          elif va > VE:
                                                                                           21 plt.subplot(121)
22
                                                                                          22 plt.plot(V, CB, 'bx-', label="CB")
23 plt.plot(V, CBH, 'rx-', label="CBH")
23
              pass
25
    # Affichage des graphiques
                                                                                           24 plt.legend()
    # Ajuste la taille
                                                                                           25 plt.subplot(122)
     # Positionner la fenêtre
                                                                                          26 plt.ylim(0,14)
    plt.figure(figsize=(10, 5))
                                                                                              '''définition des valeurs max et min des
     mngr = plt.get_current_fig_manager()
                                                                                              ordonnées
    mngr.window.geometry("+300+100")
                                                                                          28 plt.plot(V, pH, 'rx-', label="pH")
30
31
     # Dessiner
                                                                                          29 plt.legend()
     plt.subplot(121)
plt.plot(v, cb, 'bx-', label="CB")
plt.plot(v, cbh, 'rx-', label="CBH")
                                                                                          3θ plt.show()
     plt.legend()
     plt.subplot(122)
     plt.ylim(0,14)
     plt.plot(v, ph, 'rx-', label="pH")
39 plt.legend()
40 plt.show()
```

ex20p66.py



50

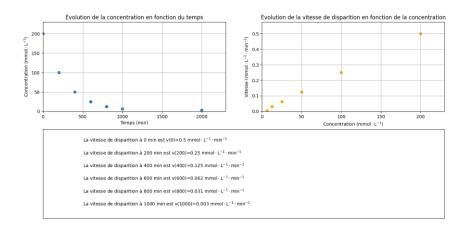
plt.show()



# 5.3. Chap 4 Modélisation macroscopique de l'évolution d'un système

```
p89ex20.py ×
   import matplotlib.pyplot as plt
    # Compléter les listes suivantes à partir de l'exercice 13
    t = [0, 200, 400, 600, 800, 1000, 2000] # date en min
   c = [200, 100, 50, 25, 12.5, 6.3, 3.1] # concentration en mmol.L-1
    # calcule des vitesses de disparition
    vd = []
    # pour indice de 1er date à avant dernière calculer vd
    for i in range (len(t)-1):
        vd = vd + [-1*((c[i+1]-c[i]) / (t[i+1]-t[i]))] # On veut une vitesse positive
   # recherche des valeurs max pour dimensionner les graphiques
10
    c max = max(c)
12
    t max = max(t)
13
    vd_{max} = max(vd)
    # On veut disposer d'un deuxième jeu d'abcisse pour le graphique de vitesse vd = f(concentration)
15
   c 2 = list(c) # On fait une copie (superficielle)
    del c_2[-1] # -1 est l'indice du dernier élément
16
    c2_max = max(c_2)
18
    plt.figure(figsize=(16,8))
    #sous-figure 1 - Graphique donnant l'évolution de la concentration en fonction du temps
19
20
    plt.subplot(221) # 2 lignes 2 colonnes 1er cadre
21
    plt.grid()
    plt.title("Évolution de la concentration en fonction du temps")
22
23
    plt.xlim(0, 1.15*t_max) # Pour avoir un graphe plus grand de 15%
    plt.ylim(0, 1.15*c_max)
25
    plt.scatter(t, c)
                             # permet d'afficher un nuage de points, la fonction plt.plot les affiche reliés par défaut
    plt.xlabel("Temps (min)")
26
    plt.ylabel(r"Concentration ($\mathrm{mmol \cdot L^{-1}}$)") # Latex
    #sous-figure 2- Graphique donnant l'évolution de la vitesse de disparition en fonction du temps
28
29
    plt.subplot(222) # 2 lignes 2 colonnes 2ieme cadre
    plt.grid()
30
    plt.title("Évolution de la vitesse de disparition en fonction de la concentration")
31
32
    plt.xlim(0,1.15*c2_max)
    plt.ylim(0,1.15*vd_max)
33
                                                                             A Extract from the Python program
    plt.scatter(c_2, vd, color='orange')
    plt.ylabel(r"Vitesse ($\mathrm{mmol\cdot L^{-1} \cdot min^{-1}}$)")
35
                                                                                  import matplotlib.pyplot as plt
    plt.xlabel(r"Concentration ($\mathrm{mmol\cdot L^{-1}}$)")
                                                                                  import numpy as np
    #afficher dans la fenêtre (On fait un graphhe vide)
                                                                               3
                                                                                    'compléter les listes suivantes et
    plt.subplot(212, frameon=True) # 2 ligne 1 colonne cadre ligne 2
38
                                                                                  les décommenter'
39
    plt.xticks([]) # [n] graduation à indiquer ici aucune
                                                                                  # t = [...]
                                                                                  # C = [...]
40
    plt.yticks([])
41
    for i in range (len(t)-1):
42
        plt.text(0.1,
43
                  ((len(t)-1)-i)/len(t),
44
                  "La vitesse de disparition à " +
                 str(t[i]) +" min est v("+str(t[i]) +
45
46
                 str(round(vd[i],3)) +
47
48
                 r"{\mathbf L^{-1} \cdot \mathbf L^{-1}},
49
                  fontsize = 10 )
```

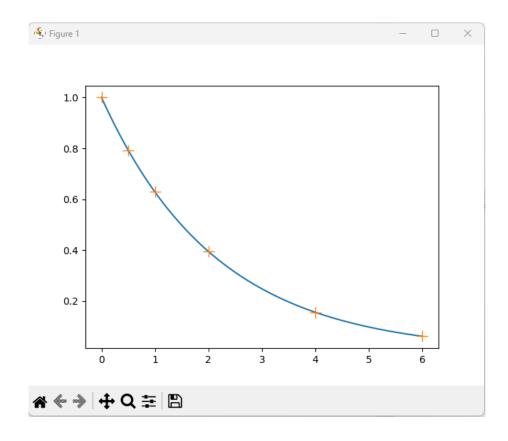
p89ex20.py





```
p90ex23.py ×
 1 import matplotlib.pyplot as plt
    # ecart entre deux dates de mesure
                                                                    import matplotlib.pyplot as plt
 3 DELTA_T = 0.01
                                                                    Delta_t=0.01
 4 # Nombre de point de mesure
                                                                    # Delta_t est considéré comme petit
 5 N = 600
                                                                    N=600
                                                                    t=[i*Delta_t for i in range(N)]
 6 # intialiser un tableau de N dates
    t = [i*DELTA_T for i in range(N)]
                                                                    C=[0]*N
    # Intialiser une tableau de concentration nulles
                                                                    # Données de l'énoncé :
    c = [0] * N
10 # Définir la première concentration
                                                                 10
                                                                    for i in range(N-1):
   c[0] = 1.000 \# en mol.L^{-1}
                                                                       C[i+1]=C[i]-(t[i+1]-t[i])*k*C[i]
                                                                 11
12 K = 0.464 # Coef en h<sup>-1</sup>
                                                                 12 plt.plot(t,C)
    # Pour indice date de e la première à l'avant dernière
13
                                                                 13 t_mes=[0, 0.5, 1, 2, 4, 6]
    for i in range(N-1):
14
                                                                 14 C_mes=[1.000, 0.793, 0.630, 0.396, 0.155,\
15
         c[i+1] = c[i] - (t[i+1] - t[i]) * K * c[i]
                                                                    0.063]
16
    # On prepare le tracé
                                                                 15 plt.plot(t_mes,C_mes,'+',markersize=12)
17
    plt.plot(t, c)
18 # On prépare les mesure réelles
19 t_mes = [0, 0.5, 1, 2, 4, 6]
20 c_mes = [1.000, 0.793, 0.630, 0.396, 0.155, 0.063]
21 # On prépare la nouvelle courbe
22 plt.plot(t_mes, c_mes, '+', markersize=12) # pour agrandir le +
23
    # On trace
24 plt.show()
```







# 5.4. Chap 5 Modélisation microscopique de l'évolution d'un système

```
p94act1.py ×
   import matplotlib.pyplot as plt
   from random import randint, random
 4
    def creation_echantillon(na, nb, nc, nd) :
 5
        Renvoie un echantillon de na espèce A, n b espèce B, nc espèce C, nd espèce D
 6
        na, nb, nc, nd : int par exemple 1, 2, 3, 4
        echantillon [str] par exemple ['A', 'B', 'B', 'C', 'C', 'C', 'D', 'D', 'D', 'D']
 8
 9
        echantillon = []
10
        for _ind in range(na) :
11
12
            echantillon.append("A")
13
        for _ind in range(nb) :
            echantillon.append("B")
14
15
        for _ind in range(nc) :
            echantillon.append("C")
16
17
        for _ind in range(nd) :
18
            echantillon.append("D")
19
        return echantillon
20
21 def comptage_especes(ech, nb_a, nb_b, nb_c, nb_d): # fonction qui compte le nombre d'espèces
22
        Dénombre dans l'echantillon ech le nombre de chaque espèce A, B, C, D
23
        Ajoute en place ces nombres dans les listes nb_a, nb_b, nb_c, nb_d
25
        n_entite = len(ech)
        nbea, nbeb, nbec, nbed = 0,0,0,0
27
        for j in range(n_entite):
28
           if ech[j] == "A" :
29
30
                nbea = nbea + 1
            elif ech[j] == "B" :
31
                nbeb = nbeb + 1
32
            elif ech[j] == "C" :
33
34
                nbec = nbec + 1
35
            elif ech[j] == "D" :
36
                nbed = nbed + 1
37
        nb a.append(nbea)
38
        nb_b.append(nbeb)
39
        nb c.append(nbec)
40
        nb_d.append(nbed)
41
   def collision(pac, collision_ab) : # fonction qui génère des collisions et remplace A, B éventuellement
42
        n_entite = len(pac) # nombre d'entité dans le sac
43
44
        # définir deux indices différents
45
        n1 = randint(0, n_entite-1)
46
        n2 = randint(0, n_entite-1)
47
        while n2 == n1:
48
            n2 = randint(0, n_entite-1)
        # si c'est un choc AB
49
        if (pac[n1] == "A" and pac[n2] == "B") or (pac[n1] == "B" and pac[n2] == "A") :
50
            x = random() # au hasard entre
51
52
            if x > collision ab :
53
                pac[n1], pac[n2] = "C", "D"
54
        return pac
```

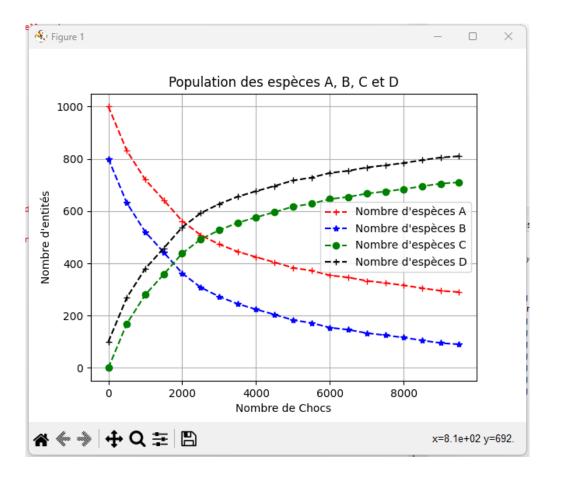
```
# programme principal
NA = 1000 # nombre d'entités A pouvant être modifié à l'état initial
NB = 800 # nombre d'entités B pouvant être modifié à l'état initial
NC = 0 # nombre d'entités C pouvant être modifié à l'état initial
ND = 100 # nombre d'entités D pouvant être modifié à l'état initial
CollisionAB = 0.05 " facteur de collision entre A et B compris entre 0 et 1 pouvant être modifié, plus il est grand, moins les chocs sont efficaces
temps = 10000 # variable symbolisant le temps
NbA, NbB, NbC, NbD = [], [], [] # création de liste du nombre d'entités A, B, C et D
```





```
NA = 1000 # nombre d'espèces A
     NB = 800
                   # nombre d'espèces B
    NC = 0 # nombre d'espèces C
     ND = 100 # nombre d'espèces D
    COLLISION_AB = 0.05 # facteur de collision entre A et B compris entre 0 et 1, plus il est grand moins les chocs sont efficaces
     # pas de collision entre C et D
    temps = 10000 # nombre d'evenements
     nba, nbb, nbc, nbd = [], [], [] # création de liste du nombre d'espèces A, B, C et D au cours du temps
     sac = creation_echantillon(NA, NB, NC, ND) # sac une liste
    t = [0] # liste de temps qui a initialement la valeur 0
    comptage_especes(sac, nba, nbb, nbc, nbd) # comptage des espèces à t = 0
67
68
     for i in range(1, temps) : # a chaque unité de temps
          collision(sac, COLLISION_AB) # on envisage une collision à chaque unité de temps
69
70
          comptage_especes(sac, nba, nbb, nbc, nbd) # à chaque collision, on compte les espèces
71
          t.append(i) # on stocke dans une liste les différents temps
72
73
74
     # réduction du nombre d'éléments pour alléger le tracé
    K = 500
75
     t_light =[t[i] for i in range(len(t)) if i%K == 0]
    nba_light =[nba[i] for i in range(len(t)) if i%K == 0]
nbb_light =[nbb[i] for i in range(len(t)) if i%K == 0]
76
77
78
     nbc_light =[nbc[i] for i in range(len(t)) if i%K == 0]
79
     nbd_light =[nbd[i] for i in range(len(t)) if i%K == 0]
80
81
     # affichage des courbes
    plt.grid()
82
    plt.title("Population des espèces A, B, C et D")
83
     plt.xlabel("Nombre de Chocs")
    plt.ylabel("Nombre d'entités")
85
    plt.plot(t_light, nba_light, "r--+", label="Nombre d'espèces A") # on prépare la trace Nbre de A en fonction de t plt.plot(t_light, nbb_light, "b--*", label="Nombre d'espèces B") # idem pour B plt.plot(t_light, nbc_light, "g--o", label="Nombre d'espèces C") # idem pour C plt.plot(t_light, nbd_light, "k--+", label="Nombre d'espèces D") # idem pour D
    plt.legend()
91 plt.show()
```

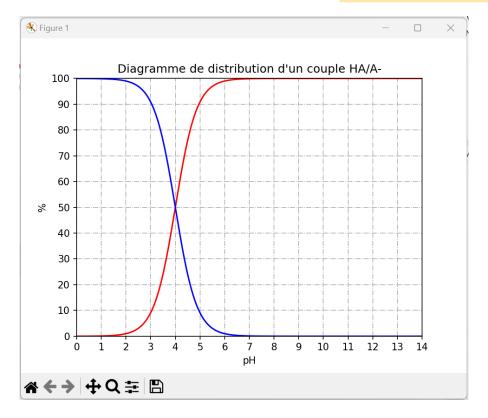






# 5.5. Chap 8 Force des acides et des bases

```
p167ex21.py ×
    1 import matplotlib.pyplot as plt
    2 import numpy as np
        p_ka = float(input('pKA du couple HA / A- ? '))
    4 ph = np.linspace(0, 14, 1000) # Axe linéaire de 1000 valeurs entre 0 et 14
    5 ph_ad = [100 / (1 + 10**(i-p_ka)) for i in ph] # Jeu de valeur pH décroissant
    6 ph_ac = [100 / (1 + 10**(p_ka-i)) for i in ph] # Jeu de valeur pH croissant
                                                                                                                     import matplotlib.pyplot as plt
import numpy as np
pkA=float(input('pKA du couple HA / A- ?'))
pH = np.linspace(0.14.1000)
pHA = [100/(1+10**(i-pKA)) for i in pH]
pA = [100/(1+10**(i-pKA)) for i in pH]
plt.title("Diagramme de distribution d'un\couple HA/A-")
plt.xlabel('pH')
plt.ylabel('jH')
plt.ylabel('jk')
plt.ylabel('jk')
plt.ylabel('sk')
plt.xticks(range(15))
plt.yticks(range(15))
plt.yticks(range(0.110.10))
plt.ptrid(linestyle=".")
plt.plot(pH, pHA, color='r', label='% en\HA')
    7 plt.title('Diagramme de distribution d\'un couple HA/A-')
    8 plt.xlabel('pH')
9 plt.ylabel('%')
   10 plt.axis(xmin=0, xmax=14, ymin=0, ymax=100)
   11 plt.xticks(range(15))
  plt.yticks(range(0, 110, 10))
plt.grid(linestyle="-.")
  14 plt.plot(ph, ph_ac, color='r', label='% en HA')
  15 plt.plot(ph, ph_ad, color='b',label='% en A-' )
16 plt.show()
                                                                                   p167ex21.py
                                                                                                                       15 plt.plot(pH, pA, color='b',label='% en A-')
```





```
p167ex24.py ×
  1 ph = float(input('pH de la solution ? pH = ')) # pH de la solution
  2 c = float(input('Concentration en soluté apporté en mol.L-1 ? C = '))
  3 v = float(input('Volume de la solution en L ? V = '))
  4 \text{ xf} = 10**(-ph*v)
                                                                                    pH=float(input('pH de la solution ? pH ='))
C=float(input('Concentration en soluté\
apporté en mol/L ? C ='))
  5 xmax = c * v
  6 tau = round(xf/xmax, 2) # arrondi pour l'affichage
                                                                                    V=float(input('Volume de la solution en L\
  7
     if tau > 1 :
                                                                                    V='))
xf=10**-pH*V
           print("tau d'avancement = ", tau, "impossible")
  8
                                                                                     xmax=C*V
  9
     elif tau == 1:
                                                                                     tau=round(xf/xmax, 2)
           print("tau d'avancement = ", tau, "Acide fort")
                                                                                     if tau>1 : print('taux d'avancement =',
tau,'impossible')
 10
 11 else:
                                                                                      if tau==1 : print('taux d'avancement\
=',tau,'Acide fort')
12
           print("tau d'avancement = ", tau, "Acide faible")
13
                                                                                        print('taux d'avancement=',tau,'Acide
faible')
                                                                                 11
                                                        p167ex24.py
```

#### Rendu dans la console :

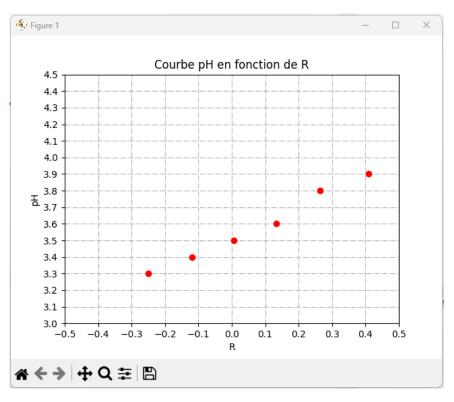
```
>>> %Run p167ex24.py
pH de la solution ? pH = 1.3
Concentration en soluté apporté en mol.L<sup>-1</sup> ? C = 10.5
Volume de la solution en L ? V = 0.100
tau d'avancement = 0.71 Acide faible
>>>
```





```
p171ece.py ×
 1 import matplotlib.pyplot as plt
     from numpy import log10, arange
  3
  4 # Concentration en hydroxyde de sodium dans la burette
  5 CB = 0.10 \# en mol.L^{-1}
  6 # Masse d'acide acétylsalycilique
  7 \text{ MA} = 500 \# \text{ en mg}
  8 # Masse molaire d'acétylsalycilique
 9 M = 180 \text{ #en g.mol}^{-1}
10
    # Mesures
    v_b = [0.010, 0.012, 0.014, 0.016, 0.018, 0.020] # en L volume ajoutés par burette
11
12 ph = [3.3, 3.4, 3.5, 3.6, 3.8, 3.9] # pH de la solution
13
    # calculs des coefficents r
                                                                import matplotlib.pyplot as plt
14 r = [] # coefficient R
                                                                from numpy import log10, arange
15 for v in v_b:
                                                            3
         r.append(log10(CB*v / (MA*1E-3/M - CB*v)))
16
                                                                pH =
                                                                R=[]
17 # tracé
                                                                for i in Vb
18 plt.title('Courbe pH en fonction de R')
                                                                   R.append(log10(0.1*i/(0.5/180-0.1*i)))
19 plt.xlabel('R')
                                                                plt.title('Courbe pH en fonction de R')
                                                                plt.xlabel('R')
20 plt.ylabel('pH')
                                                               plt.ylabel('pH')
                                                            10
21 plt.axis(xmin=-0.5, xmax=0.5, ymin=3, ymax=4.5)
                                                             11 plt.axis(xmin=-0.5, xmax=0.5, ymin=3, ymax=4.5)
    plt.xticks(arange(-0.5, 0.6, 0.1)) # 1 graduation
22
                                                            12
                                                                plt.xticks(arange(-0.5,0.6,0.1))
                                                            plt.yticks(arange(3,4.6,0.1))
plt.grid(linestyle=''-.'')
     plt.yticks(arange(3, 4.6, 0.1))
24 plt.grid(linestyle="-.")
                                                            15
                                                               plt.plot(R, pH, 'ro')
25 plt.plot(r, ph, 'ro')
                                                               plt.show()
26 plt.show()
```

#### p171ece.py





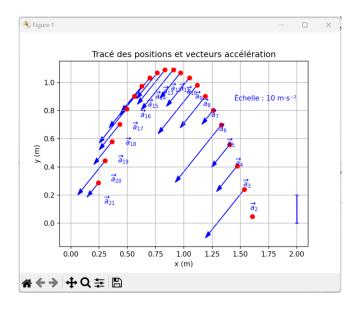
# 5.6. Chap 11 Mouvement et deuxième loi de Newton

```
p232ex24.py ×
  1 import csv
  2 import matplotlib.pyplot as plt
  3
  4 def import_csv (cible, sep, n):
  5
          Renvoyer les données d'une colonne d'un fichier csv de séparateur choisi.
  6
  7
          cible : str chemin absolu ou relatif du fichier"
  8
          sep : str le séparateur utilsé (; ou ,)
  9
          n : int la colonne souhaitée ( à partir de 0)
 10
          rep : liste [ [float]...] les valeurs numériques de la colonne sélectionnée
 11
 12
          rep = []
 13
          with open(cible, 'r', encoding='utf-8', newline='') as fichier:
              fichier.readline() # elimine la première ligne des noms des champs si nécessaire
 14
 15
              reader = csv.reader(fichier, delimiter=sep)
 16
              for row in reader:
                  notation_point = row[n].replace(",",".") # changer le format des nombres "3,5" "3.5"
 17
                  rep.append(float(notation_point)) # Transformer en nombre les str
 18
 19
 20
 21 K = 0.02 # Facteur echelle pour les accélérations
 22 # Nom du fichier à traiter son chemin csv\balle_de_tennis §attention \ pour les chemins et non /
 # m_fichier = input("Quel est le nom du fichier de pointage (sans l'extension .csv)? ") + ".csv"
 24 m_fichier = r"csv\balle_de_tennis.csv"
 25 # Lire les données.
 26 t = import_csv(m_fichier, ";", 0) # la date en s
 27 x = import_csv(m_fichier, ";", 1) # La position abcisse en m
28 y = import_csv(m_fichier, ";", 2) # La position ordonnée en m
29
```

```
"Calcul des coordonnées vx et vy des
   vecteurs vitesse"
36 vx=[]
37
   for i in range(len(x)-1):
38
      vx=vx+[(x[i+1]-x[i])/(t[i+1]-t[i])]
39
40 vy=[]
   for i in range(len(y)-1):
42
      vy=vy+[(y[i+1]-y[i])/(t[i+1]-t[i])]
43
44 "Calcul des coordonnées ax et ay des
   vecteurs accélération'
45 ax=[]
46
   for i in range(len(vx)-1):
47
      ax=
48
49 ay=[ ]
50
   for i in range(len(vy)-1) :
51
      ay=
```



```
p232ex24.py ×
30 # Calcul des coordonnées vx et vy des vecteurs vitesse
31 \text{ vx} = []
32 for i in range(len(x)-1):
33
         vx = vx + [(x[i+1]-x[i]) / (t[i+1]-t[i])]
34 \text{ vy} = []
35 for i in range(len(y)-1) :
36
         vy = vy + [(y[i+1]-y[i]) / (t[i+1]-t[i])]
37 # Calcul des coordonnées ax et ay des vecteurs accélération
 38 ax = []
 39
    for i in range(len(vx)-1) :
 40
         ax = ax + [(vy[i+1]-vy[i]) / (t[i+1]-t[i])]
41 \text{ ay = []}
42
    for i in range(len(vy)-1) :
43
         ay = ay + [(vy[i+1]-vy[i]) / (t[i+1]-t[i])]
44
45 # Légende
46 plt.title("Tracé des positions et vecteurs accélération")
47 plt.xlabel('x (m)')
48 plt.ylabel('y (m)')
49 plt.grid()
50 plt.text(0.9*max(x), 0.8*max(y), f"Échelle : {10} m·s-2", color="blue")
51 plt.plot([2, 2],[0, 10*K], '_-', color='blue') # trace un trait d'échelle
52 # Tracé
53 for i in range(len(t)-1):
54
         plt.plot(0, 0, x[i], y[i], 'ro') # position
 55
         # vecteurs accélération
56
         if i < len(t)-2:
57
             plt.arrow(x[i+1], y[i+1],
58
                       ax[i]*K, ay[i]*K, #appliquer le facteur echelle
59
                       color='b'
60
                       head_width=0.03,
                       head_length=0.05,
61
62
                       length_includes_head=True)
63
             plt.text(x[i+1]+0.05, y[i+1]-0.15,
64
                      r'$ \operatorname{a}_{x,i}'%(i+2),
65
                      color="blue")
66 plt.show()
67 #sauvegarde sous forme d'image
68 plt.savefig("vecteurs-accélération.png")
                                   p232ex24
```





# 5.7. Chap 12 Mouvement et interaction dans un champ uniforme

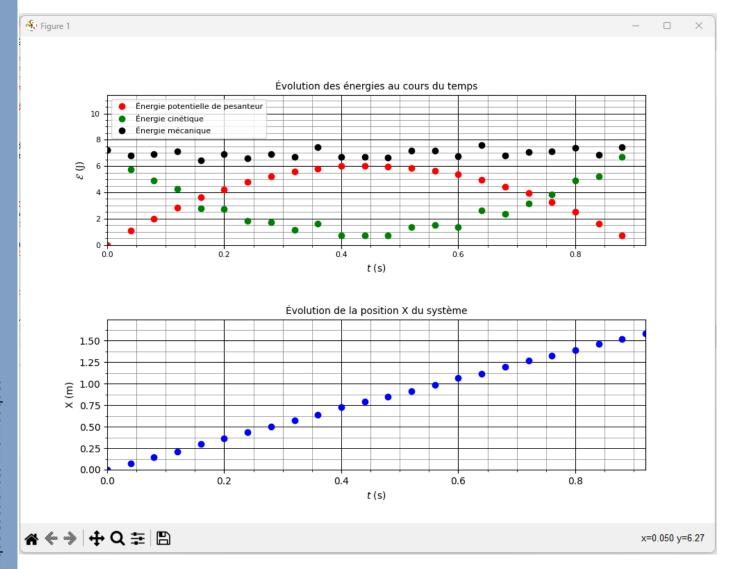
```
p240act2.py ×
   1 import pandas as pd
      import matplotlib.pyplot as plt
      from matplotlib.ticker import AutoMinorLocator
     #masse du système
M = 0.60 # En kg
      #intensité de la pesanteur g
G = 9.81 # en N.kg<sup>-1</sup>
      # Lecture du fichier
     # fichier = input("Quel est le nom du fichier de pointage (sans l'extension .csv)?")+".csv"
fichier = "csv\\mouvement_parabolique.csv"
      data = pd.read_csv(fichier, sep=';', header=0) # suppose séparateur (;ou,) et nom des champs connus ! # typage (, ->.) et str-> float
     # cypage (, -/.) et str-> Tloat
t = list(pd.to_numeric(data['Temps'].str.replace(',', '.')))
y = list(pd.to_numeric(data['Y'].str.replace(',', '.')))
#Calcul des coordonnées Vx et Vy des vecteurs vitesse
      vx=[]
      for i in range(len(x)-1)
           vx = vx + [(x[i+1]-x[i]) / (t[i+1]-t[i])]
  19
     21
      v = []
     for i in range(len(vx)):

v = v + [(vx[i]**2 + vy[i]**2)**0.5] # racine carrée ou puissance 1/2
# calcul des énergies
     energie_p = [] # Energie potentielle
for i in range(len(vx)) :
 energie_p = energie_p + [M*G*y[i]] # y est l'axe vertical orienté vers le haut
energie_c = [] # Energie cinétique
for i in range(len(vx)) :
     energie_c = energie_c + [0.5*M*v[i]**2]
energie_m = [] # Energie mécanique
for i in range(len(vx)) :
 36 energie_m = energie_m + [energie_c[i] + energie_p[i]]
37 # Préparation du graphique
 38 # Ajuster la taille et la position de la fenêtre
 39 plt.figure(figsize=(10, 7))
 40 mngr = plt.get_current_fig_manager()
 41 mngr.window.geometry("+50+50")
 42 # # Ajustement du plot
 43 plt.subplots_adjust(hspace=0.5)
 44 # Sous figure supérieure
 45 plt.subplot(211)
 46 plt.ylim([0, 1.5*max(energie_m)])
 47 plt.xlim([0, max(t)])
 48 #Parametres de la grille
 49 axes = plt.gca()
 50 axes.minorticks_on()
 sacs.grid(which='major', linestyle='-', linewidth='0.7', color='black')
axes.grid(which='minor', linestyle='-', linewidth='0.5', color='grey')
 53 # Attention le temps dispose d'une valeur de plus !
 54 # Tracé des énergies
 plt.plot(t[0:-1], energie_p,'ro', label='Énergie potentielle de pesanteur')
plt.plot(t[0:-1], energie_c,'go', label='Énergie cinétique')
plt.plot(t[0:-1], energie_m,'ko', label='Énergie mécanique')
 58
      #Légendes
 59 plt.title("Évolution des énergies au cours du temps", fontsize=10)
 60 plt.ylabel(r'$\mathcal{E}$ (J)', fontsize=10)
 61 plt.xlabel('$t$ (s)', fontsize=10)
      plt.tick_params(labelsize=8)
 63 plt.legend(loc=2, fontsize="8")
      # Sous figure inférieure
 65 plt.subplot(212)
 66
      plt.ylim([0, 1.1*max(x)])
 67
      plt.xlim([0, max(t)])
 68
      # #Parametres de la grille
 69 axes2 = plt.gca()
 70 axes2.minorticks_on()
 axes2.grid(which='major', linestyle='-', linewidth='0.7', color='black')
axes2.grid(which='minor', linestyle='-', linewidth='0.5', color='grey')
      axes2.yaxis.set_minor_locator(AutoMinorLocator(2))
 74 #tracé de la position
 75 plt.plot(t, x, 'bo')
      #Légendes
      plt.title("Évolution de la position X du système", fontsize=10)
 78 plt.ylabel('X (m)', fontsize=10)
79 plt.xlabel('$t$ (s)', fontsize=10)
 80 plt.tick_params(labelsize=10)
 81 # tracé
82 plt.show()
```

p240act2.py



```
30 v=[]
31 for i in range(len(vx)) :
      v=v+[(vx[i]**2+vy[i]**2)**0.5]
33 #masse du système en kg
34 m=0.60
35 #intensité de la pesanteur
36 g=9.81
37 #Calcul des énergies
38 Ep=[]
39 for i in range(len(vx)):
40
      Ep=Ep+[m*g*y[i]]
41 Ec=[]
42 for i in range(len(vx)) :
43
      Ec=
44 Em=[]
45 for i in range(len(vx)) :
46
      Em=Em+[Ep[i]+Ec[i]]
47 plt.show()
```





# 5.8. Chap 13 Mouvement dans un champ de gravitation

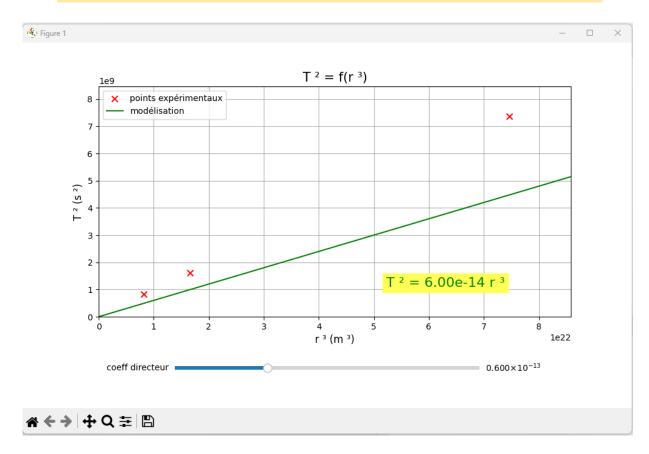
```
p273ex18.py ×
 1 import matplotlib.pyplot as plt
 2 import pandas as pd
 3 import numpy as np
 4 from matplotlib.widgets import Slider
 6 def update(val):
 8
        Actualiser la droite de modélisation et son équation,
        val float la valeur du curseur
10
        modifie en place
11
        periode_ma (numpy.ndarray)
12
        init_a[0] float
13
14
        periode_aj = val * rayon_ma # Nouvelle equation y = ax
15
        modele[0].set_ydata(periode_aj)
         # le tracé est mis à jour en arrière plan
         # il faut mettre à jour l'objet equation
17
18
         equation.set_text(f'T2 = {val:.2e} r3')
19
20 # Obtention des données type csv
21 fichier = 'csv\\Satellites_artificiels.csv'
22 data = pd.read_csv(fichier, sep=';', header=0)
23 # Mise en forme des données, periode et rayon sont des objets pandas !
24 periode = data['T(s)']**2 # On conserve T2
25 rayon = (data['a(km)']*1E3)**3 # On conserve r<sup>3</sup>
26 # Calcul de la régression linéaire f sur T^2 = f(r^3)
27 regression = np.polyfit(rayon, periode, 1) # renvoie les coefficients a, b d'un modèle ax+b
28 pente_moyenne = regression[0]
29 # initalisation d'un modèle ajustable y = ax
30 init a = 6.00e-14 #pente initiale du modèle
 31 rayon_ma = np.linspace(0, rayon[2]*2, 5) # rayon du modele ajustable
    periode_ma = init_a * rayon_ma # periode du modele ajustable
33
34 # Tracé des points expérimentaux et de la régression linéaire
 35 # taille et position de la fenêtre
 36 plt.figure(figsize=(10,6))
37 plt.get_current_fig_manager().window.geometry("+5+5")
38 # Ajustement du plot
 39 plt.subplots adjust(bottom=0.25) #on laisse un espace pour le curseur
40 # définition des axes
41 plt.axis([0, max(rayon)*1.15, 0, max(periode)*1.15])
42 plt.grid() # Paramètre de la grille
    # légendes des axes
44 plt.xlabel('r <sup>3</sup> (m <sup>3</sup>)', fontsize=12)
45 plt.ylabel('T <sup>2</sup> (s <sup>2</sup>)', fontsize=12)
46 plt.tick_params(labelsize=10)
    plt.title('T ^2 = f(r ^3)', fontsize=15)
48 # Tracé des points de mesure
49 plt.scatter(rayon, periode, s=50, color='r', marker='x', label='points expérimentaux')
50 # Affichage du modèle ajustable, modele[0] de classe matplotlib.lines.Line2D
    modele = plt.plot(rayon_ma, periode_ma, '-g', label='modélisation')
    plt.legend(loc=2, fontsize=10) #Légende du graphique
    # affichage de l'équation dans le graphique
    equation = plt.text(max(rayon)*0.7,max(periode)*0.15,
                         f'T 2 = {init_a:.2e} r 3',
                         fontsize = 16, color="green", backgroundcolor = "#FFFF55")
57 # Création d'un curseur
58 rectangle_a = plt.axes([0.25, 0.1, 0.5, 0.02])
59 curseur = Slider(rectangle_a, 'coeff directeur', 0, pente_moyenne*2, valinit=init_a)
60 # appel update lorsque le curseur est modifié
61 curseur.on_changed(update)
62 plt.show() # tracé en boucle
```

p273ex18.py





```
28 #Variables et régression linéaire
29 #Calcul des variables associées à la fonction
30 Tcarre = T**2
31 rcube = (r*1000)**3
32 #Calcul de la régression linéaire
33 regression = np.polyfit(rcube, Tcarre,1)
34 pente_moyenne=regression[0]
35 init_a=6.00e-14
36 #Variables pour la régression
37 rcube_regression=np.linspace(0,rcube[2]*2,5)
38 T_regression = init_a*rcube_regression
```





44



# 5.9. Chap 14 Modélisation de l'écoulement d'un fluide

```
p297syn.py ×
                                                                                                                        B Modélisation avec un langage de programmation
  1 import numpy as np
                                                                                                                         Le programme suivant permet de modéliser les
  3 # angle de lancement par rapport à l'horizontale
4 V0 = 25 # en degre
                                                                                                                        positions du ballon lors de cette pénalité.
  5 # intensité de la pesanteur g
                                                                                                                                alpha=40*np.pi/180
                                                                                                                                g=9.81
tmax=2.2*v0*np.sin(alpha)/g
        angle de lancement converti de degré en radian
                                                                                                                          10
    alpha = np.radians(V0)

# calcul de la durée maximale

tmax = (2 * V0 * np.sin(alpha) / G) * 1.1 # Depassement de 10%
                                                                                                                              t=np.linspace(0,tmax,10)
x=v0*np.cos(alpha)*t
                                                                                                                          12
     # calcul des dates
                                                                                                                          13 y=-1/2*g*x**2/(v0**2*(np.cos(alpha))**2)+\
    t = np.linspace(0, tmax, 10)
                                                                                                                                                   x*np.tan(alpha)
     # calcul des coordonnées x et y des positions
x = V0 * np.cos(alpha) * t
y = -G/(2*(V0 * (np.cos(alpha)))**2) * x**2 + np.tan(alpha) * x
# calcul des coordonnées vx et vy des vecteurs vitesse
                                                                                                                         Un extrait du programme permettant de calculer
                                                                                                                        les coordonnées cartésiennes du vecteur vitesse
                                                                                                                         est donné ci-dessous :
      vx=[]
for i in range(len(x)-1)
           vx = vx + [(x[i+1]-x[i]) / (t[i+1]-t[i])]
                                                                                                                          20
                                                                                                                                for i in range(len(x)-1)
 21
      vy=[]
     for i in range(len(y)-1):
    vy = vy + [(y[i+1]-y[i]) / (t[i+1]-t[i])]
# calcul des coordonnées ax et ay des vecteurs accélération
                                                                                                                          21
                                                                                                                                     vx=vx+[(x[i+1]-x[i])/(t[i+1]-t[i])]
                                                                                                                          22
                                                                                                                               vy=[]
for i in range(len(y)-1) :
    vy=vy+[(y[i+1]-y[i])/(t[i+1]-t[i])]
                                                                                                                          23
     ax = []
      for i in range(len(vx)-1) :
          ax = ax + [(vx[i+1]-vx[i]) / (t[i+1]-t[i])]
      ay = []
for i in range(len(vy)-1):
    ay = ay + [(vy[i+1]-vy[i]) / (t[i+1]-t[i])]
 31
     print ("coordonnées successives de la position, (x ; y)")
for i in range (len(x)):
           print(f'(x[i]:+.2E) m ; \{y[i]:+.2E\} m)') #+ pour le signe .2 pour 2 chiffres et E pour Exposant
     print()
      print ("coordonnées successives de la vitesse, (vx ; vy)")
for i in range (len(vx)):
           print(f'(\{vx[i]:+.2E\} m \cdot s^{-1}; + \{vy[i]:+.2E\} m \cdot s^{-1}\}')
    print("")
```

#### p297syn.py

print ("coordonnées successives de l'accélération, (ax ; ay)")
for i in range (len (ax)):
 print(f'({ax[i]:+.2E} m·s<sup>-2</sup>; + {ay[i]:+.2E} m·s<sup>-2</sup>)')

```
>>> %Run p297svn.pv
   coordonnées successives de la position, (x ; y)
   (+0.00E+00 m ; +0.00E+00 m)
   (+5.97E+00 m; +2.44E+00 m)
   (+1.19E+01 m; +4.20E+00 m)
   (+1.79E+01 m; +5.28E+00 m)
   (+2.39E+01 m ; +5.69E+00 m)
   (+2.98E+01 m; +5.41E+00 m)
   (+3.58E+01 m ; +4.45E+00 m)
   (+4.18E+01 m ; +2.81E+00 m)
   (+4.77E+01 m; +4.94E-01 m)
   (+5.37E+01 m; -2.50E+00 m)
   coordonnées successives de la vitesse, (vx ; vy)
   (+2.27E+01 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1} \text{ ; } + +9.27E+00 \text{ m} \cdot \text{s}^{-1})
   (+2.27E+01 m·s<sup>-1</sup>; + +6.69E+00 m·s<sup>-1</sup>)
   (+2.27E+01 m·s<sup>-1</sup>; + +4.11E+00 m·s<sup>-1</sup>)
(+2.27E+01 m·s<sup>-1</sup>; + +1.53E+00 m·s<sup>-1</sup>)
   (+2.27E+01 m·s<sup>-1</sup>; + -1.06E+00 m·s<sup>-1</sup>)
   (+2.27E+01 m·s<sup>-1</sup>; + -3.64E+00 m·s<sup>-1</sup>)
   (+2.27E+01 m·s<sup>-1</sup>; + -6.22E+00 m·s<sup>-1</sup>)
(+2.27E+01 m·s<sup>-1</sup>; + -8.80E+00 m·s<sup>-1</sup>)
   (+2.27E+01 m·s<sup>-1</sup> ; + -1.14E+01 m·s<sup>-1</sup>)
   coordonnées successives de l'accélération, (ax ; ay)
   (+0.00E+00 m·s's ; + -9.81E+00 m·s's)
   (+0.00E+00 m·s'*; + -9.81E+00 m·s'*)
   (+0.00E+00 m·s° ; + -9.81E+00 m·s°)
   (+0.00E+00 m·s<sup>-2</sup>; + -9.81E+00 m·s<sup>-2</sup>)
   (+0.00E+00 m·s<sup>2</sup>; + -9.81E+00 m·s<sup>2</sup>)
   (+0.00E+00 m·s·°; + -9.81E+00 m·s·°)
(+0.00E+00 m·s·°; + -9.81E+00 m·s·°)
   (-2.70E-14 m·s<sup>-e</sup>; + -9.81E+00 m·s<sup>-e</sup>)
```



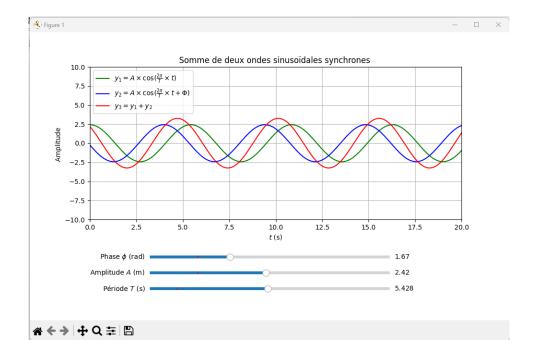


# 5.10. Chap 18 diffraction et interférence

```
p381ex22.py ×
 1 import matplotlib.pyplot as plt
 2 import numpy as np
 3 from matplotlib.widgets import Slider
 5 #Fonction d'actualisation des courbes
 6 def update(_x):
 8
         Actualiser le graphique
 9
         x float la valeur de l'un des curseurs
10
         variables globales curseur_A, curseur_T, curseur_PHI
11
         Modifie en place les tracés p1, p2 et p3
13
         # Nouveaux coefficients des objets curseurs
14
         A = curseur_A.val
         T = curseur_T.val
15
         PHI = curseur_PHI.val
16
         # Calcul nouveau jeux de valeurs
17
         y_1 = A * np.cos(2*np.pi/T * time)
18
         y_2 = A * np.cos(2*np.pi/T * time + PHI)
19
20
         y_3 = y_1 + y_2
         #mis à jour des tracés
21
22
         p1[0].set_ydata(y_1)
23
         p2[0].set_ydata(y_2)
24
         p3[0].set_ydata(y_3)
25
27 # valeurs par défaut
28 AMP = 1.00 # Amplitude
29 PER = 2.00 # Periode
30 DPHA = 1.00 # Dephasage
31 # Définitions des courbes
32 time = np.linspace(0, 20, 2000)
33 y1 = AMP * np.cos(2*np.pi/PER * time)
y2 = AMP * np.cos(2*np.pi/PER * time + DPHA)
y3 = y1 + y2
36
37 #Tracé des courbes
38 # taille et position de la fenêtre
39 plt.figure(figsize=(10,6))
40 plt.get_current_fig_manager().window.geometry("+5+5")
41 # Ajustement du plot
42 plt.subplots_adjust(bottom=0.35) #on laisse un espace pour le curseur
    # définition des axes
44 plt.axis([0, 20, -10, 10])
45 plt.grid() # Paramètre de la grille
46 # légendes des axes
47 plt.xlabel('$t$ (s)')
48 plt.ylabel('Amplitude')
49 plt.title('Somme de deux ondes sinusoïdales synchrones ')
51 # tracé des courbes pn[0] de classe matplotlib.lines.Line2D
52 p1 = plt.plot(time, y1, '-g',label=r'$y_1 = A \times \cos( \frac{2\pi}{T}\times t)$')
53 p2 = plt.plot(time, y2, '-b',label=r'$y_2 = A \times \cos( \frac{2\pi}{T}\times t + \Phi)$')
54 p3 = plt.plot(time, y3, '-r',label=r'$y_3 = y_1 + y_2$')
55 plt.legend(loc=2, fontsize=10) #Légende du graphique
56
57
58 # Création des curseurs
59 # Curseur periode
60 rectangle_a = plt.axes([0.25, 0.1, 0.5, 0.02])
61 curseur_T = Slider(rectangle_a, 'Période $T$ (s)', 1, 10, valinit=PER)
62 # Curseur amplitude
63 rectangle_b = plt.axes([0.25, 0.155, 0.5, 0.02])
64 curseur_A = Slider(rectangle_b, 'Amplitude $A$ (m)', 0, 5, valinit=AMP)
65 # Curseur phase
66 rectangle_c = plt.axes([0.25, 0.210, 0.5, 0.02])
67 curseur_PHI = Slider(rectangle_c, r'Phase $\phi$ (rad)', 0, 5, valinit=DPHA)
69 # appel update lorsque l'un des curseurs est modifié
70 curseur_T.on_changed(update)
    curseur_A.on_changed(update)
72 curseur_PHI.on_changed(update)
74 plt.show()
```



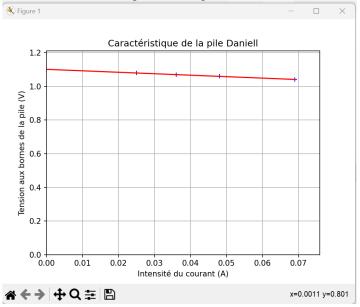
```
19 #Conditions initiales
20 initial A = 1.00
21 initial_T = 2.00
22 initial_Phi = 1.00
23 # Définitions des courbes
24 time=np.linspace(0.,20.,2000)
25 y1=initial_A*np.cos(2*np.pi/initial_T*time)
26 y2=initial_A*np.cos(2*np.pi/initial_T*\
   time+initial Phi)
27 y3=y1+y2
28 #Tracé des courbes
29 G = GridSpec(10, 10)
30 fig, ax = plt.subplots()
31 axes_1 = plt.subplot(G[:-3, :])
32 plt.axis([0,20,-10,10])
33 plt.xlabel('t en s')
34 plt.ylabel('Amplitude')
35 plt.title('Somme de deux ondes sinusoïdales \
   synchrones')
36 plt.grid()
37 p1, = plt.plot(time, y1, '-g' , label=\
   r'$y_1=A\times cos(\frac{2\pi}{T}\times t)
38 p2, = plt.plot(time, y2, '-b', label=\
   r'$y_2 = A \times (\frac{2\pi}{T}\times t+)
   Phi)$')
39 p3, = plt.plot(time, y3, '-r', label=\
   r'$y_3= y_1 + y_2$')
40 plt.legend()
```





# 6. Exercices

# 6.1. Tracé de la caractéristique d'une pile



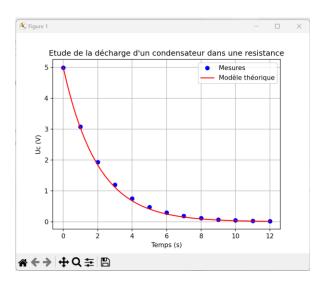
```
ex6_1.py ×

1     import matplotlib.pyplot as plt
2     import numpy as np
3
4  # Points expérimentaux
5     intensite = [0, 0.025, 0.036, 0.048, 0.069] # en A
6     tension = [1.1, 1.08, 1.07, 1.06, 1.04] # en V
7
8  # A compléter
```



# 6.2. Tracé de la décharge d'un condensateur

On veut obtenir un graphique à partir de mesures, puis placer sur ces points un modèle mathématique connu.



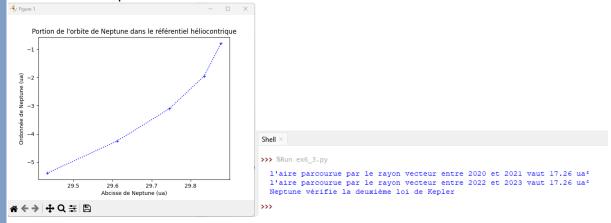
```
ex6_2.py
 1 # Tracé des courbes théoriques et expérimentales
  ^2 # de la décharge d'un condensateur de 100 \mu F
  3 # dans un conducteur ohmique de 20k\Omega
 5 import matplotlib.pyplot as plt
 6 import numpy as np
 8 C = 100E-6 # en farad
 9 R = 20E3 # en ohm
 10 UINIT = 5 #en volt
 11
 12 # valeurs expérimentales
 13 # date en seconde
14 t_ex = np.array([0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12])
16 # tensions aux bornes du condensateur en volt
 17 uc_ex = np.array([4.99, 3.08, 1.93, 1.2, 0.75,
18
                       0.47, 0.3, 0.19, 0.12, 0.07, 0.05,
 19
                       0.03, 0.02])
20 # A compléter
```





# 6.3. Vérification de la deuxième loi de Kepler

On veut vérifier que des mesures vérifient une loi connue.

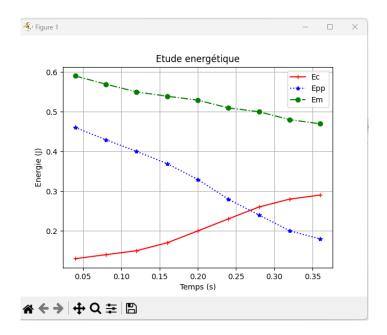






# 6.4. Etude énergétique

On veut représenter sur un même graphique, plusieurs séries de valeurs, calculées à partir de données expérimentales.



```
ex6-4.py ×

1  # Représenter l'évolution au cours du temps des énergie cinétique, potentielle de pesanteur et mécanique
2  # d'un grélon en chute libre
3

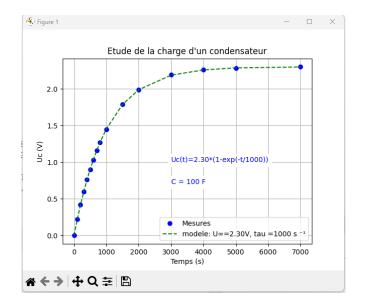
4  import matplotlib.pyplot as plt

5  M = 15E-3  # masse du grelon en kg
7  G = 9.81  # Intensité de la pesanteur en N.kg - 1
8  # Mesures expérimentales
9  z = [3.13, 2.92, 2.72, 2.51, 2.24, 1.90, 1.63, 1.36, 1.22]  # altitude en m
10  t = [0.04, 0.08, 0.12, 0.16, 0.20, 0.24, 0.28, 0.32, 0.36]  # date e s
11  v = [4.16, 4.32, 4.47, 4.76, 5.16, 5.54, 5.89, 6.11, 6.22]  # vitesse en m.s - 1
2  # A compléter
```



# 6.5. Obtenir la loi de charge d'un condensateur

A partir de données expérimentale, ajuster un modèle mathématique, en déduire la valeur d'un composant.



```
ex6_5P.py ×
 1 # Tracé des courbes expérimentale de la charge d'un condensateur
    # avec un conducteur ohmique de 10\Omega
 4
    import numpy as np
 5
    import matplotlib.pyplot as plt
    from scipy.optimize import curve_fit
  7
 8
    R = 10 \# en ohm
 9
10
    # valeurs expérimentales
11
    # date en seconde
   t_ex = np.array([0, 100, 200, 300, 400, 500, 600, 700, 800,
12
                      1000, 1500, 2000, 3000, 4000, 5000, 7000])
13
14 # tensions aux bornes du condensateur en volt
    uc_ex = np.array([0, 0.22, 0.42, 0.6, 0.76, 0.9, 1.03, 1.16,
15
16
                       1.27, 1.45, 1.79, 1.99, 2.19, 2.26, 2.28, 2.3])
17
18 def modele(x, a, b):
        return a * (1 - np.exp(-x/b))
19
20
21 u_{inf} = max(uc_{ex})
22 # p0 initialisation nécessaire des valeurs des parametres si le modèle n'est pas trouvé
    (params, covariance) = curve_fit(modele, t_ex, uc_ex, p0 = [u_inf, R])
24 # A compléter
```