# Mathématiques HEI

Robin Delabays

November 4, 2025

# Table of contents

# Mathématiques HEI

Cette page regroupe quelques documents additionnel pour les cours de mathématiques donnés à la Haute Ecole d'Ingénierie de Sion.

- Analyse 3

# Part I

# Analyse 3

# Analyse 3

## Activité du mardi 4 novembre 2025

**Consigne :**

- Les zones de code ci-dessous peuvent être modifiées et relancées à l'aide du bouton "Run code" ou au clavier avec "Ctrl+Enter".
- Vous serez amené · e à faire quelques calculs. Ces passages sont en italique.
- Il faut lancer les cases de codes dans l'ordre, car certaines font appel aux cases précédentes.

Dans l'exercice 3 de la série 21 du cours de Mathématiques Appliquées 1, nous avons considéré le système suivant, où la constante du ressort est de $k = 4[\mathrm{kg/s}^2]$, la masse du chariot est de $m = 1[\mathrm{kg}]$, et la constante de l'amortisseur est de $c = 5[\mathrm{kg/s}]$.

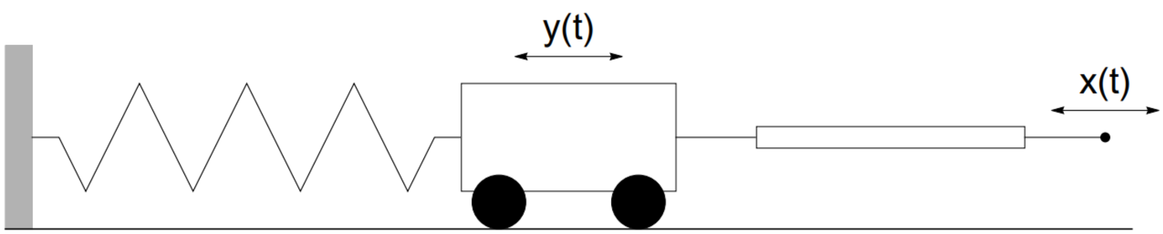


Figure 1: Chariot

On en déduit l'équation différentielle

$$y'' + 5y' + 4y = 5x'$$

Pour rappel, la réponse fréquentielle du système ci-dessus est donnée par

$$H(\omega) = \frac{i5\omega}{4 - \omega^2 + i5\omega}$$

(Chaque dérivée est remplacée par un multiplication par $i\omega$ et on a le membre de droite au numérateur et le membre de gauche au dénominateur.)

Pour commencer, représentons le module et l'argument de $H(\omega)$ en fonction de la vitesse angulaire $\omega$:

```
# On charge les librairies nécessaires.
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
import cmath
j = complex(0,1) # On définit l'unité imaginaire comme 'j'.

# On calcule le réponse fréquentielle pour des vitesses angulaires allant de 0 à 100 [rad/s]
w = np.linspace(0,100,500)
H = (j*5*w)/(4 - w**2 + j*5*w)

# On affiche les graphes de |H| et de arg(H).
plt.figure('fig1',(8,4))
plt.subplot(1,2,1)
plt.plot(w,abs(H))
plt.xlabel('w')
plt.ylabel('|H|')

# Calcul de l'argument de la réponse fréquetielle.
phi = []
for i in np.arange(len(w)):
    phi.append(cmath.phase(H[i]))

plt.subplot(1,2,2)
plt.plot(w,phi)
plt.xlabel('w')
plt.ylabel('arg(H)')

plt.show()
```

---

Pour le moment, nous n'avons pas spécifié la forme du signal d'entrée $x(t)$. Pour rappel, ce signal d'entrée donne la position du point point d'attache mobile, à droite du chariot dans le système considéré ici.

Dans ce premier exemple, nous allons prendre le signal d'entrée

$$x(t) = \sin(3t)$$

```
t = np.linspace(0,10,500)
x = np.sin(3*t)

plt.figure('fig2',(8,4))
plt.plot(t,x)
plt.xlabel('t')
plt.ylabel('x')
plt.show()
```

Afin de calculer le signal de sortie $y(t)$ (donc la position du chariot), nous allons utiliser la réponse fréquentielle $H(\omega)$. Pour cela nous avons besoin de la série de Fourier complexe de $x(t)$,

$$x(t) = \sin(3t) = -\frac{1}{2i}e^{-i3t} + \frac{1}{2i}e^{i3t}$$

Comme nous l'avons vu, on trouve le signal de sortie en appliquant la réponse fréquentielle à chaque harmonique de la série de Fourier, avec la fréquence associée. Ainsi, pour le terme $e^{-i3t}$, nous devons calculer $H(-3)$, et pour le terme $e^{i3t}$, nous devons calculer $H(3)$.

---

*Vérifiez que*

$$H(-3) = \frac{9+3i}{10}$$

$$H(3) = \frac{9-3i}{10}$$

---

Ainsi, la série de Fourier complexe du signal de sortie est

$$y(t) = -\frac{1}{2i} \cdot \frac{9+3i}{10}e^{-i3t} + \frac{1}{2i} \cdot \frac{9-3i}{10}e^{i3t} = \frac{-3+9i}{20}e^{-i3t} + \frac{-3-9i}{e}^{i3t}$$

Sans avoir besoin de simplifier cette expression, on peut se faire une idée de la trajectoire du chariot en la calculant numériquement :

```
y = complex(-3/20,9/20)*np.exp(-j*3*t) + complex(-3/20,-9/20)*np.exp(j*3*t)

plt.figure()
plt.subplot(2,1,1)
plt.plot(t,x)
plt.ylabel('x'); plt.axis([0,10,-1.1,1.1])
plt.subplot(2,1,2)
plt.plot(t,y.real,color='C1')
plt.xlabel('t'); plt.ylabel('y'); plt.axis([0,10,-1.1,1.1])
plt.show()
```

---

Dans le code ci-dessous, en modifiant la vitesse angulaire du signal d'entrée (`w` à la première ligne), vous pouvez voir directement l'effet sur le signal de sortie $y(t)$ dans la figure.

*Qu'observez-vous lorsque la vitesse angulaire devient très basse (mais non-nulle) ? Et lorsqu'elle est très élevée ?*

```
w = 3   # Vitesse angulaire à modifier

###########################################

tmax = np.max([10,30/w])
t = np.linspace(0,tmax,500)
x = np.sin(w*t)

# Calcul de la réponse fréquentielle pour -w et +w
H1 = (-j*5*w)/(4-w**2 - j*5*w)
H2 = (j*5*w)/(4-w**2 + j*5*w)

# Calcul du signal de sortie
y = (-1/(2*j))*H1*np.exp(-j*w*t) + (1/(2*j))*H2*np.exp(j*w*t)

# Affichage
plt.figure()
plt.subplot(2,1,1)
plt.plot(t,x)
plt.ylabel('x'); plt.axis([0,tmax,-1.1,1.1])
plt.subplot(2,1,2)
plt.plot(t,y.real,color='C1')
```

```
plt.xlabel('t'); plt.ylabel('y'); plt.axis([0,tmax,-1.1,1.1])
plt.show()
```

---

---

Considérons maintenant un signal d'entrée $x(t)$ (donc l'excitation du chariot) tel que :

- $x(t) = 2t - \frac{\pi}{2}$ pour $0 \leq x \leq \pi/2$
- $x(t)$ est pair
- $x(t)$ est $\pi$-périodique

---

*Esquissez le graphe de $x(t)$.*

*Vérifiez que les coefficients de Fourier complexes sont données par*

$$c_k = \begin{cases} -\frac{2}{\pi k^2} & k \text{ impair} \\ 0 & k \text{ pair} \end{cases}$$

---

Ainsi

$$x(t) = \dots - \frac{2}{9\pi}e^{-i6t} - \frac{2}{\pi}e^{-i2t} - \frac{2}{\pi}e^{i2t} - \frac{2}{9\pi}e^{i6t} - \dots$$

et on peut calculer la série de Fourier du signal de sortie (donc de la position du chariot) en appliquant la réponse fréquentielle à chaque harmonique

$$y(t) = \dots - \frac{2}{9\pi}H(-3)e^{-i6t} - \frac{2}{\pi}H(-1)e^{-i2t} - \frac{2}{\pi}H(1)e^{i2t} - \frac{2}{9\pi}H(3)e^{i6t} - \dots$$

Dans le code ci-dessous, on représente le résultat des 9 premières harmoniques de $x(t)$ et $y(t)$.

```
# Grandeurs à modifier ######################
m = 1 # masse du chariot
c = 5 # constante de l'amortisseur
k = 4 # constante du ressort
#############################################

def H(w):
```

```
    return (c*j*w)/(k - w**2 + c*j*w)

tmin = -5; tmax = 10; t = np.linspace(tmin,tmax,500)

# Calcul de chaque harmonique de x(t)
def X(k):
    return -2/(np.pi*k**2)*(np.exp(-j*2*k*t) + np.exp(j*2*k*t))

x1 = X(1); x3 = X(3); x5 = X(5); x7 = X(7); x9 = X(9); x = x1 + x3 + x5 + x7 + x9

# Calcul des harmoniques pour y(t)
def Y(k):
    return -2/(np.pi*k**2)*(H(-k)*np.exp(-j*2*k*t) + H(1)*np.exp(j*2*k*t))

y1 = Y(1); y3 = Y(3); y5 = Y(5); y7 = Y(7); y9 = Y(9); y = y1 + y3 + y5 + y7 + y9

# Affichage
plt.figure()
plt.subplot(2,1,1)
plt.plot(t,x.real)
plt.axis([tmin,tmax,-2,2]); plt.ylabel('x')
plt.subplot(2,1,2)
plt.plot(t,y.real,color='C1')
plt.xlabel('t'); plt.ylabel('y'); plt.axis([tmin,tmax,-2,2])
plt.show()
```