

# **Mathématiques HEI**

Robin Delabays

November 4, 2025

# Table of contents

<b>Mathématiques HEI</b>	<b>3</b>
<b>I   Analyse 3</b>	<b>4</b>
<b>Analyse 3</b>	<b>5</b>
Activité du mardi 4 novembre 2025 - Série de Fourier et équation différentielle . . .	5

# **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 - Série de Fourier et équation différentielle

### Second test

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  $k = 4[\text{kg}/\text{s}^2]$ , la masse du chariot est de  $m = 1[\text{kg}]$ , et la constante de l'amortisseur est de  $c = 5[\text{kg}/\text{s}]$ .

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  $\omega$ :

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
import cmath
j = complex(0,1)

w = np.linspace(0,100,500)
H = (j*5*w)/(4 - w**2 + j*5*w)

fig1 = plt.plot(w,abs(H))
fig1.show()
```

```
phi = []
for i in np.arange(len(w)):
    phi.append(cmath.phase(H[i]))

fig2 = plt.plot(w,phi)
fig2.show()
```