



# TP 3 : affichage de données — partie 2

Exercice 1 : Calcul et affichage de racines d'une fonction du second

degré

Créer une fonction affiche\_racine (poly) qui permet d'afficher un polynôme du second degré poly et ses racines si elles existent.

La fonction du second degré poly sera codée sous forme d'un tableau de ses coefficients.

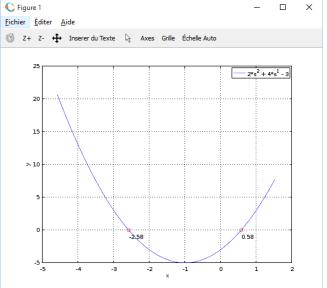
Par exemple, la fonction  $y=2x^2+4x-3$  sera codée [2 4 -3]

L'appel à la fonction depuis un script sera donc :

```
affiche racine([a b c])
```

a correspond au ler élément du tableau poly soit poly(1), etc....

Les racines, si elles existent, seront affichées par un rond rouge avec leur abscisse (utiliser les fonctions sprintf et text)



## Exercice 2. La fonction fplot

Une autre fonction « *utile* » est possible pour afficher les courbes ; la fonction fplot (function **plot**) En donnant de manière formelle la fonction et l'intervalle d'affichage, vous pourrez tracer directement la courbe.

Tracer la fonction  $x^2$ -2 en noir dans l'intervalle [-2 2] en une seule ligne de code.

Nota : la variable utilisée doit nécessairement s'appeler 'x'

## Elément de Cours : Afficher des courbes en 3D

#### Affichage 3D

Enfin, Octave via GNUplot permet d'afficher des graphes en 3 dimensions. Là encore, plusieurs commandes sont disponibles.

ightharpoonup plot3: l'équivalent en 3D de la commande plot prend (x, y, z) en arguments. Avec plot3, on peut ajouter zlabel qui fonctionne comme xlabel et ylabel

Il est possible de créer une grille de points dans lequel une fonction z=f(x,y) sera affichée en utilisant les commandes surf (pour tracer une surface paramétrée d'équations) ou mesh

Il est aussi possible d'interagir directement avec les données sur le graphe à l'aide de touches ou d'actions avec la souris.

## Exercice 3 : Une courbe en 3D

Afficher dans l'intervalle [0,30] la fonction f(x,y,z) définie par :

$$x = t$$
  
 $y = \sin(t)$   
 $z = \cos(t)$ 

## Exercice 4: Une surface en 3D

Définir la fonction z = formeetrange(x, y) qui calcule la fonction suivante





$$z = \cos(3. \sqrt[3]{x^2 + y^2})$$

Définir une fonction affichage (bornes) où bornes contient un vecteur des bornes min/max pour l'axe x et y qui affiche le résultat de l'équation précédente sous forme de surface (fonction mesh)

**Afficher la fonction sur l'intervalle** [0 1, 0 1], [0 2, 0 2] et [0 5, 0 5]

Manipuler la forme générée avec les boutons de la souris.

<u>Nota</u>: Pensez à générer avant l'affichage **l'ensemble des points de maillage** en utilisant la fonction meshgrid

```
x = [0:0.1:1]
y = [0:0.1:1]
[X,Y] = meshgrid(x,y);
```

### **Exercice 5 : Des élections**

Soit le résultat d'une élection mettant aux prises 4 candidats.

• Le candidat 1 (Louis) obtient : 231 voix

• Le candidat 2 (Jeanne) obtient : 424 voix

• Le candidat 3 (Maurice) obtient : 489 voix

• Le candidat 4 (Albertine) obtient : 12 voix

Le nombre total d'inscrits à l'élection est de 1412.

Afficher les résultats des élections sous forme de barres (bar ou barh) et sous forme de camembert (pie ou pie3)

#### Exercice 6 : Des valeurs en série

Nous voulons afficher les valeurs discrètes de la suite de Fibonacci dans l'intervalle [1, 16]

- 1. écrire la fonction Fibonacci (n) qui permet de renvoyer un vecteur des n valeurs successives de la suite de Fibonnacci
- 2. afficher les 16 premières valeurs de manière discrète (fonction stem)
- 3. créer le fichier fibo16.jpg correspondant au graphique du résultat

Nota: Suite de Fibonacci

$$F_1 = F_2 = 1$$
  
 $F_{n+2} = F_{n+1} + F_n$ 





## Elément de Cours : Sauvegarder les figures

### Sauver et imprimer des figures

Pour imprimer des figures, c'est simple, il suffit de taper la commande print (sous unix).

Pour sauvegarder le graphique, la même commande print est utilisée. La commande générale est :

```
print('nom.extension','-dextension')
```

De nombreux formats sont disponibles : gif, jpg, png, eps, svg.... La figure est sauvée dans le répertoire courant.

```
print('graphe.jpg','-djpeg')
```

## Exercice 7 : Résoudre et afficher des équations différentielles

GNU Octave permet aussi de résoudre des équations différentielles ordinaires du 1<sup>er</sup> ordre [ODE en anglais] et par voie de conséquence de visualiser les résultats.

La définition d'un tel système repose sur la définition de n fonctions de n+1 variables (forme de Cauchy).

Ces fonctions seront programmées dans une fonction GNU Octave sous la forme canonique suivante :

```
function ypoint = f(t, y)
     ypoint(1) = une expression de y(1), y(2) ... y(n) et t
     ...
     ypoint(n) = une expression de y(1), y(2) ... y(n) et t
     ypoint = ypoint(:);
end
```

Ensuite, il faut appeler un solveur et lui transmettre a minima : le nom de la fonction, les bornes d'intégration  $t_{min}$  et  $t_{max}$  et les conditions initiales.

Habituellement, les solveurs ode 45 (Méthode de Runge-Kutta-Merson d'ordre 4,5) ou ode 23 (d'ordre 2,3) sont utilisés mais il en existe d'autres © GNU Octave prend par défaut une erreur relative maximale de 10-4 par défaut (mais cela peut être modifié.

Les fonctions ode renvoient un vecteur colonne représentant la variable t et une <u>matrice</u> y dont les colonnes sont les solutions.

Nous souhaitons par exemple résoudre l'équation différentielle du second ordre suivante (oscillateur harmonique sans frottements):

$$\ddot{x} + rac{k}{m}x = 0$$
 (avec k, constante de raideur et m, masse du ressort)

Afin de résoudre cette équation, il est nécessaire de l'exprimer sous forme vectorielle. On définit donc 2 vecteurs :

```
• x \operatorname{avec} x(1) = x \operatorname{et} x(2) = dx/dt
```

• dxdt avec dxdt (1) = dx/dt et dxdt (2) =  $d^2x/dt^2$ 

Ce qui nous donne au final : dxdt(1) = x(2) et dxdt(2) = -k/m x(1)

Nous allons remplir ces deux dernières lignes dans un fichier oscillateur.m





```
function dxdt=oscillateur(t,x) k=2 ; m=10 ; dxdt(1)=x(2) dxdt(2)=-(k/m)*x(1) dxdt=dxdt' % on convertit la ligne en colonnes end
```

On définit maintenant un fichier equadiff.m dans lequel on définit le domaine d'étude t (t<sub>initial</sub>=0 et  $t_{final}=100$ ) et on définit les conditions initiales dxdt(0)=0 et x(0)=0, 25 et où on appelle le solveur.

```
\mathbf{Ex}:[\mathsf{t},\mathsf{x}] = \mathsf{ode45}((\mathsf{@oscillateur},[0\ 100],\ [0,\ 0.25]) \mathbf{Nota}:\mathsf{x}(:,1) \ \mathsf{contient}\ \mathsf{x}(\mathsf{t}) \ \mathsf{et}\ \mathsf{x}(:,2) \ \mathsf{contient}\ (\mathsf{dx}/\mathsf{dt})
```

**Exercice**: Résoudre l'équation différentielle ci-dessus et afficher les courbes (x, t) ainsi que le plan de phase (x(t), dx/dt) dans une sous-fenêtre.

## Exercice 8 : Utiliser des données issues de capteurs

Nous souhaitons visualiser des données enregistrées par un accéléromètre 3 axes. Téléchargez le fichier 'accelero.csv' à l'adresse suivante :

https://github.com/truillet/upssitech/blob/master/GCGEO/1A/TP/accelero.csv

Le fichier contient les données (temps, Gx, Gy, Gz, G)

- Charger le fichier dans Octave en utilisant la commande csvread
   (csvread ("accelero.csv"), et définissez les vecteurs temps, X, Y, Z à partir du fichier chargé
- 2. Afficher les fenêtres suivantes : X, Y en fonction de t (en bleu), X, Z en fonction de t (en vert)
- 3. Sauver votre résultat dans un fichier image « png »
- 4. Ecrire un script octave (ou une fonction) qui permet d'effectuer ces opérations automatiquement

(Optionnel) : enregistrer vos propres données issues de capteurs et réeffectuer ces opérations.