Utilisation de modules de bibliothèques

Savoirs et compétences :

Th. 3: Utilisation de modules, de bibliothèques.

Proposition de corrigé

Activité 1 - Mise en situation et généralité

Activité 2 – Tracé de fonctions simples

En préambule:

```
import matplotlib.pyplot as plt
from numpy import exp, linspace, pi, sin, cos
from math import floor
```

Question 1

x est une liste python, donc de type list.

Question 2

Python représente une fonction comme une ligne brisée. On indique les coordonnées des extrémités des segments en passant en argument la liste des abscisses et celle des ordonnées à la fonction plot.

Le tracé s'arrete au point d'abscisse 9,5. C'est bien le dernier élément de x.

Question 4

```
def ex_sin(nom\_de\_fichier):
    """Trace la courbe du sinus sur [0,10] et l'enregistre dans nom\_de\_fichier"""
   x = linspace(0,10,200)
   y = [\sin(t) \text{ for } t \text{ in } x]
   plt.clf()
   plt.plot(x,y,label='sin(x)')
   plt.xlabel('x')
   plt.legend(loc=0)
   plt.title('Tracé du sinus sur [0,10]')
   plt.savefig(nom\_de\_fichier)
```

Question 5

```
def transitoire(A,nom\_de\_fichier):
   """Trace les graphes de t-A(1-exp(t/tau)) pour tau = 2,4,6,8 sur [0,10].
      Les sauvegarde dans nom\_de\_fichier."""
   x = linspace(0,10,200)
   tau = [0.5,1,2,4,8]
   style = ['g-','b-','r-','b--','r--']
   plt.clf()
   for k in range(5):
```

1



```
y = [A*(1-exp(-t/tau[k])) for t in x]
plt.plot(x,y,style[k],label='$\\tau='+str(tau[k])+'$')
plt.xlabel('$t$')
plt.ylabel('$'+str(A)+'\\times\\exp(-t / \\tau)$')
plt.title('Régime transitoire, A={}'.format(A))
plt.axis([0,10,0,A])
plt.legend(loc=0)
plt.savefig(nom\_de\_fichier)
return None
```

Activité 3 – Exploiter les données enregistrées sur le système Comax

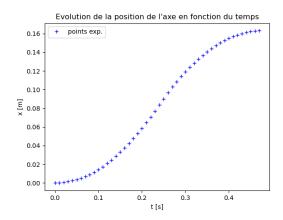
Question 6 Après avoir observé la structure du fichier CoMax.txt, exécuter le fichier lire_comax.py permettant d'extraire sous deux listes distinctes temps et q_exp les instants de prise d'échantillonnage et les positions codeur correspondantes en tops (nombre de points). Convertir ces deux listes en tableaux Numpy (import numpy as np), grâce à la commande liste=np.array(liste).

```
import numpy as np
temps = np.array(temps)
q_exp = np.array(q_exp)
```

Question 7 Générer alors un tableau des positions verticales de l'axe nommé X_exp, qui a une condition initiale nulle sur la position.

```
X_{exp} = (q_{exp}-q_{exp}[0])*(3.41/1e6)
```

Question 8 Tracer l'évolution des positions mesurées expérimentales en fonction du temps, avec des croix bleues (+). On légendera correctement les axes, et on indiquera une légende du type : "points mesurés"



Question 9 Trouver les expressions littérales de t_1 , t_2 , X_1 et de X_2 en fonction de A_{cmax} et de V_{max} .

```
"""Donnees"""

Acmax = 2.83; Vmax = 0.68

t1 = Vmax/Acmax; t2 = 2*t1

X1 = Vmax**2/(2*Acmax)
```

Question 10 Concevoir deux fonctions Loi_Vitesse et Loi_position prenant en argument un instant t et permettant de retourner la vitesse, respectivement la position, à cet instant. (A noter que l'on pourra introduire des variables globales, comme t_1 , t_2 , etc.)

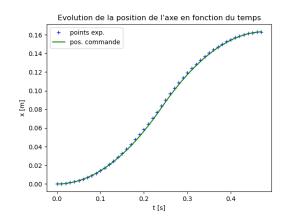


```
def Loi_Position(t):
def Loi_Vitesse(t):
                                                      global t1, Vmax, Acmax
   global t1, Vmax, Acmax
                                                      if 0<=t<t1:
   if 0<=t<t1:
                                                         x=(Acmax/2)*t**2
       v=Acmax*t
                                                      elif t1<=t<=t2:
   elif t1<=t<=t2:
                                                         x=X1 + Vmax*(t-t1) - (Acmax/2)*(t-t1)/
       v=Vmax - Acmax*(t-t1)
                                                              **2
   else:
                                                      else:
       print("erreur")
                                                         print("erreur")
   return v
                                                      return x
```

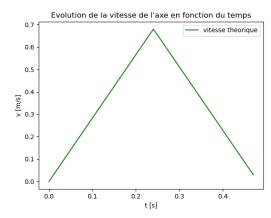
Question 11 Construire deux tableaux X_th et V_th où sont stockées les positions théoriques commandées, respectivement vitesses théoriques aux instants définis dans le tableau temps. Superposer la courbe d'évolution de la position théorique sur les points expérimentaux, obtenus précédemment (tracé en vert, ligne continue, avec légende explicite). Vous produirez alors une image, que vous enverrez à votre enseignant et que vous appellerez tp04_nom1_nom2_Q11.png.

```
n = len(temps)
X_th = np.zeros(n); V_th = np.zeros(n)
for i in range(n):
    X_th[i] = Loi_Position(temps[i])
    V_th[i] = Loi_Vitesse(temps[i])

plt.plot(temps,X_th,'g',label="pos. commande")
plt.legend()
plt.savefig('tp04_durif_q11.png')
```



Question 12 Sur une nouvelle figure tracer en vert, trait continu, l'évolution de la vitesse théorique. Vous produirez alors une image, que vous enverrez à votre enseignant et que vous appellerez tp04_nom1_nom2_Q12.png.



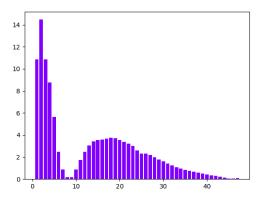
Question 13 Concevoir une fonction Calcul_ecarts prenant en arguments deux tableaux à une dimension et retournant un tableau Delta_X de même dimension où sont stockés les écarts relatifs entre chacune des valeurs des deux tableaux spécifiés en arguments d'entrée.

```
def Calcul_ecarts(T1,T2):
    return 100*abs((T1-T2)/T2)

Delta_X = Calcul_ecarts(X_exp[1:n], X_th[1:n])
```

Question 14 Tracer un histogramme montrant l'évolution des écarts relatifs en position en fonction du numéro de la mesure (on utilisera plt.bar et plt.subplot). On n'évaluera pas l'écart relatif sur la première valeur (nulle). Vous produirez alors une image, que vous enverrez à votre enseignant et que vous appellerez tp04_nom1_nom2_Q14.png.





Question 15 Écrire une fonction Calculs_stats permettant, à partir d'un tableau T passé en argument, de retourner un tuple de 3 valeurs : moyenne, médiane et écart type. Indication : On pourra utiliser les fonctions de la bibliothèque numpy (np.sum(T), pour faire la somme de tous les éléments du tableau T, np.sort(T), pour trier le tableau T dans l'ordre croissant. Appliquer le résultat au tableau Delta_X.

```
def Calculs_stats(T):
   n = np.shape(T)[0]
   #Moyenne :
   moy_T = np.sum(T)/n
   #Médianne :
   T_trie = np.sort(T)
   if n==0:
       med_T = 0
   elif n%2==0:
       med_T = (T_{trie}[n//2] + T_{trie}[n//2-1])/2
   else:
       med_T = T_{trie}[n//2]
   #Ecart type :
   sigma_T = np.sqrt(np.sum((T - moy_T)**2)/n)
   return (moy_T, med_T, sigma_T)
(a,b,c) = Calculs_stats(Delta_X)
```

Question 16 Comparer les résultats en utilisant les fonctions suivantes : np.mean, pour la moyenne; np.median, pour la médiane et np. std, pour l'écart type

```
print(np.mean(Delta_X))
print(np.median(Delta_X))
print(np.std(Delta_X))
```