

*Cours
de dynamique
des systèmes*

Michel FIOC

Michel.Fioc@iap.fr

<http://www2.iap.fr/users/fioc/enseignement/LP112/cours.html>

Les parties du cours en petits caractères et marquées du symbole ‡ sont hors programme.

Abréviations et notations

c.-à-d. C'est-à-dire.

c^{te} Constante scalaire.

\vec{c}^{te} Constante vectorielle.

p. ex. Par exemple.

resp. Respectivement.

$\forall x$ Pour tout x , quel que soit x .

$\exists x$ Il existe au moins un x .

$\exists! x$ Il existe un et un seul x .

$x := y$ Par définition, $x = y$.

$x \stackrel{\text{faux}}{=} y$ Égalité entre x et y due à un raisonnement erroné.

$x \propto y$ x proportionnel à y .

$(f[x])_{x=x_0}$ Valeur de la fonction $f(x)$ en $x = x_0$.

$f \underset{x_0}{\simeq} g$ Fonctions f et g asymptotiquement égales en x_0 , c.-à-d.

$$\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - g(x)}{g(x)} = 0.$$