

*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.

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