

NOTATIONS

a	Notation pour $\sqrt{\mu/\alpha}$ ou $\sqrt{-\mu/\alpha}$
$\underline{b} = (b_1, b_2, \dots)$	Vecteur de composantes b_i
\cosh	Cosinus hyperbolique
$\dot{x}(t)$	Dérivée de la fonction $x(t)$
$f'(x)$	Dérivée de la fonction $f(x)$
$f(x)$	Fonction quelconque
$\underline{F}(\underline{\mu}; \underline{X})$	Fonction vectorielle quelconque
$O(b)$	Du même ordre de grandeur que b
p	Constante ou paramètre de contrôle
q	Constante ou paramètre de contrôle
\sinh	Sinus hyperbolique
S	Symétrie point $x \rightarrow -x$
$\underline{\underline{S}}$	Matrice 3x3 des composantes d'une symétrie
t	Temps
\tanh	Tangente hyperbolique
$u(t)$	Écart à l'équilibre
x	Variable d'un système dynamique
x	Partie réelle de z
x_e	Équilibre d'un système dynamiques
x_+	Équilibre particulier
x_-	Équilibre particulier
$x(t)$	Trajectoire solution d'un système dynamique
\underline{X}	Variabes d'un système dynamique
\underline{X}_e	Équilibre d'un système dynamiques
\underline{X}_+	Équilibre particulier
\underline{X}_-	Équilibre particulier

$\underline{X}(t)$	Trajectoire solution d'un système dynamique
y	Partie imaginaire de z
$y(t)$	Notation pour $-x(t)$
$z = x + iy$	Variable complexe d'un système dynamique
$z(t)$	Trajectoire complexe solution d'un système dynamiques
$ z $	Module de z
α	Constante ou paramètre de contrôle
β	Constante ou paramètre de contrôle
γ	Constante ou paramètre de contrôle
δ	Constante ou paramètre de contrôle
θ	Argument de z
λ	Valeur propre
μ	Paramètre de contrôle de la bifurcation
$\underline{\mu}$	Paramètres de contrôle de la bifurcation
$\underline{\mu}_c$	Paramètres critiques
ρ	Module de z
ω	Constante ou paramètre de contrôle
ω_e	Pulsation à l'équilibre