

## 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
$\underline{X}$	Variation 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 $z$
$\alpha$	Constante ou paramètre de contrôle
$\beta$	Constante ou paramètre de contrôle
$\gamma$	Constante ou paramètre de contrôle
$\delta$	Constante ou paramètre de contrôle
$\theta$	Argument de $z$
$\lambda$	Valeur propre
$\mu$	Paramètre de contrôle de la bifurcation
$\underline{\mu}$	Paramètres de contrôle de la bifurcation
$\underline{\mu}_c$	Paramètres critiques
$\rho$	Module de $z$
$\omega$	Constante ou paramètre de contrôle
$\omega_e$	Pulsation à l'équilibre