



Université de Versailles Saint-Quentin-en-Yvelines Département de Informatique

MASTER 1 CALCUL HAUTE PERFORMANCE, SIMULATION

TD/TP - Calcul Numérique

Réalisé par : BOUCHELGA ABDELJALIL Encadré par :

Pr.THOMAS DUFAUD

Année Universitaire :2021-2022

PARTIE 1	
	INTRODUCTION

L'objectif de TD/TP 2 est de prendre les automatismes sur la rédaction des algorithmes et leur analyse. Pour cela nous allons écrire des algorithmes numérique et évaluer leur complexité arithmétique et en terme de stockage mémoire et puis comparer leurs performances afin d'implémenter des algorithmes efficace en terme de performance.

Pour le TD/TP 3 l'objectif est de savoir différentes type d'algorithme de résolution d'un système linéaire, ainsi comprendre les performances et les limites de chaque algorithme et puis comparer les performances.

Outil utilisé

- 1. Scilab
- 2. Latex
- 3.

PARTIE 2______TD/TP 2 CALCUL NUMÉRIQUE

2.1 Exercice 1 TP

Le but de cet exercice est de se familiariser avec le langage Scilab et savoir les notion basic qu'on aura besoin par la suite.

1. Écrivez un vecteur x à 1 ligne et 4 colonnes.

```
-->x=[1,2,3,4]

x =

1. 2. 3. 4.

2. Écrivez un vecteur y à 4 lignes et 1 colonnes
-->y=[1;2;3;4]
y =

1.
2.
3.
4.
3. les opérations
-->x=[1;2;3;4]
x =

1.
2.
```

4.

```
-->_{\mathbf{Z}=\mathbf{X}+\mathbf{y}}
z =
2.
4.
6.
8.
-->x=[1,2,3,4]
1. 2. 3. 4.
-->s=x*y
30.
4. la fonction size()
-->size(x)
ans =
1. 4.
-->size(y)
ans =
4. 1.
5. la norme 2 de x avec la fonction norme
-->norm(x)
ans =
5.4772256
6. matrice A à 4 lignes et 3 colonnes
-->A=[1,2,3;4,5,6;7,8,9;10,11,12]
```

1.

4.

7.

10.

2.

5.

11. 12.

8.

3.

6.

9.

```
7. la transposée de A.
```

```
-->A'
ans =

1. 4. 7. 10.
2. 5. 8. 11.
```

9.

6.

8. les opérations de bases avec deux matrices carrées A et B

```
-->B=[1,1,1;2,2,2;3,3,3;4,4,4]
B =
1. 1. 1.
```

12.

2. 2.
 3. 3.
 4. 4.

3.

1. 2. 3. 4. 5. 6. 7. 8. 9. 10. 11. 12.

La somme:

$$-->$$
C= \forall + \exists

3. 4.
 6. 7. 8.
 10. 11. 12.
 14. 15. 16.

Le produit:

6. 12. 18. 24. 15. 30. 45. 60. 24. 48. 72. 96. 33. 66. 99. 132.

```
La soustraction:
-->E=A-B
0.
          2.
   1.
2.
     3.
          4.
4. 5.
          6.
   7.
          8.
9. le conditionnement de A avec la fonction cond().
-->cond(A)
ans =
9.882D+15
```

2.2 Exercice 2 TP : Matrice random et problème "jouet"

1. Génération d'une matrice A de taille 3×3 en utilisant la fonction rand().

```
-->A=rand(3,3)
0.2113249 0.3303271
                        0.8497452
0.7560439
            0.6653811
                         0.685731
0.0002211
            0.6283918
                         0.8782165
   2. Génération d'un vecteur xex \in \mathbb{R} avec la fonction rand().
-->xex=rand(1:3)
xex =
0.068374
          0.5608486 0.6623569
-->xex'
ans =
0.7263507
0.1985144
0.5442573
   3. Calcul de b = A * xex
-->b=A*xex
b =
0.6815507
```

```
1.0544548
0.6028812
4. Résolution du système Ax = b avec la fonction "\".
-->x=A\b
x =
0.2320748
0.2312237
0.2164633
```

Remarque: Lorsque A est carré et non singulière, $x = A \setminus b$ est équivalent à x = inv(A) * b en arithmétique exacte, mais le calcul réalisé par backslash est plus précis et et moins coûteux en arithmétique flottante. Par conséquent, pour calculer la solution du système d'équations linéaires Ax = b, on devrait plutôt utiliser l'opérateur backslash, et éviter la fonction inv qui numériquement moins stable.

5. Calcul de l'erreur avant et arrière

```
Erreur avant:
-->err_avant=norm(xex-x)/norm(xex)
err_avant =
3.999D-16
   Erreur arrière:
-->r=b-A*x
r =
0.
5.551D-17
5.551D-17
-->relres = norm(r)/norm(A)*norm(x)
relres =
1.734D-17
   Conditionnement:
-->cond(A)
ans =
8.2596760
```

6. Test avec differentes tailles

Pour refaire les 5 points précedentes j'ai creer le script en desous et à chaque fois je change la taille.

```
function a=jouet(n)
A=rand(n,n)
               //Matrice de taille n
c = cond(A)
disp("c =", c)
xex=rand(1:n) //Vecteur de taille n
xex=xex'
               //calcul de b
b=A*xex
x=A\b
               //Resolution du systeme
disp("x = ",x)
err avant=norm(xex-x)/norm(xex) //Erreur Avant
disp("Erreur Avant = ",err avant)
r=b-A*x
                                  //Erreur Arriere
disp("r =",r)
relres = norm(r)/(norm(A)*norm(x))
disp("Relres = ",relres)
a=1
endfunction
```

Analyse des resultats

Nous remarquons que le conditionnement augmente lorsqu'on augmente la taille de la matrice, ce qui justifier l'augmentation des erreurs arriére et avant, ainsi l'erreur avant est toujour supérieur à l'erreur arriére.

2.3 Exercice 2 TP: Produit Matrice-Matrice

le but de ce tp est de comparer la complixité de 3 trois algorithme qui font le produit de deux matrices.

L'algorithme du produit Matrice-Matrice "ijk" matmat3b

```
function [C]= matmat3b(A,B)
m=size(A,1);
p=size(B,1);
n=size(B,2);
C=zeros(m,n);
for i = 1 : m
  for j = 1 : n
   for k = 1 : p
     C(i, j) = A(i, k)*B(k, j) + C(i, j);
   end
  end
end
end
endfunction
```

L'algorithme du produit Matrice-Matrice "ijk" matmat2b

```
function [C] = matmat2b(A,B)
```

```
m=size(A,1);
n=size(B,2);
C=zeros(m,n);
 for i = 1 : m
  for j = 1 : n
  C(i, j) = A(i, :)*B(:, j) + C(i, j);
 end
endfunction
  L'algorithme du produit Matrice-Matrice "ijk" matmat1b
function [C] = matmat1b(A,B)
m=size(A,1);
n=size(B,2);
C=zeros(m,n);
for i = 1 : m
 C(i, :) = A(i, :)*B + C(i, :);
 end
```

Mesure de temps d'exuction des algorithmes

Pour les mesures de temps des algorithmes, j'ai realisé 10 iteration de mesure pour chaque algorithme, et puis j'ai calculé la moyenne.

Pour la taille n=3:

endfunction

| matmat1b | matmat2b | matmat3b |
|-----------------|-------------------|-------------------|
| 0.000182 | 0.0002840 | 0.000305 |
| 0.0001690 | 0.000273 | 0.000326 |
| 0.000211 | 0.0002800 | 0.000214 |
| 0.000215 | 0.000255 | 0.000372 |
| 0.000176 | 0.0003340 | 0.000328 |
| 0.000158 | 0.00023 | 0.0002810 |
| 0.000241 | 0.000252 | 0.000297 |
| 0.000158 | 0.000235 | 0.000335 |
| 0.000235 | 0.000241 | 0.000366 |
| 0.000142 | 0.000271 | 0.000312 |
| moy = 0.0001887 | moy = 0.000272571 | moy = 0.000303286 |

Pour la taille n=50:

| matmat1b | ${ m matmat 2b}$ | matmat3b |
|-------------------|------------------|-------------------|
| 0.002848 | 0.022936 | 0.329394 |
| 0.002065 | 0.021612 | 0.3223 |
| 0.0047470 | 0.016667 | 0.32138 |
| 0.001994 | 0.014888 | 0.3252400 |
| 0.001691 | 0.015411 | 0.3142060 |
| 0.00231 | 0.0194920 | 0.314723 |
| 0.00241 | 0.017045 | 0.335005 |
| 0.001952 | 0.018042 | 0.32015 |
| 0.00235 | 0.018413 | 0.33100 |
| 0.00192 | 0.025421 | 0.325045 |
| moy = 0.002515286 | moy = 0.018293 | moy = 0.323178286 |

Pour la taille n=100:

| matmat1b | matmat2b | matmat3b |
|-------------------|-------------------|-------------------|
| 0.006457 | 0.072851 | 2.639783 |
| 0.007966 | 0.070574 | 2.569376 |
| 0.007995 | 0.072893 | 2.624991 |
| 0.00642 | 0.0657150 | 2.591531 |
| 0.008452 | 0.073936 | 2.65817 |
| 0.006965 | 0.068855 | 2.71989 |
| 0.007161 | 0.076676 | 2.603488 |
| 0.006965 | 0.061672 | 2.61280 |
| 0.007961 | 0.071686 | 2.71087 |
| 0.006988 | 0.062636 | 2.71900 |
| moy = 0.007345143 | moy = 0.070214286 | moy = 2,629604143 |

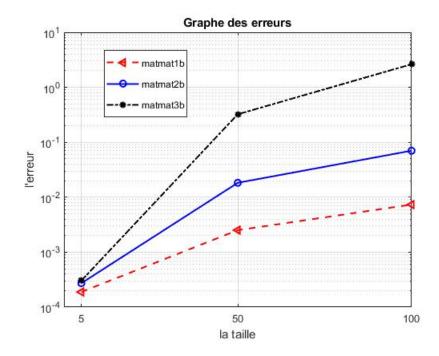
Graphe

Pour bien visualiser les resultats, j'ai relisé le graphe suivant :

Script pour le graphe Graphe :

```
x=[5,50,100]
B1=[0.0001887,0.002515286,0.007345143];
B2=[0.000272571,0.018293,0.070214286];
B3=[0.000303286,0.323178286,2.629604143];
semilogy(x,B1,'r--<',x,B2,'b-o',x,B3,'k-.*')
hleg1 = legend( ['matmat1b';'matmat2b';'matmat13b']);
set(hleg1, 'Position', [.7,.71,.1,.2]);
xlabel('la taille');</pre>
```

```
ylabel('l''erreur');
title('Graphe des erreurs')
```



Analyse des resultats

les trois algorithmes ont une une complixité differentes, le produit matrice-matrice de l'algorithme matmat3b qui déroule 3 boucle à une complixité cubique et la l'agorithme matmat2b à une complixité quadratique.

Les mesures de temps que nous avons fait pour les 3 algorithmes et pour les differentes taille, nous montre toujour que l'algorithme matmat1b qui a une complixité lineaire est le plus rapide.



TD/TP 3 CALCUL NUMÉRIQUE RÉSOLUTION DE SYSTÈME LINÉAIRE

3.1 Exercice 1 TP Système Triangulaire

Les méthodes directes reposent sur une décomposition de la matrice A en A = LU où M est facile à inverser (triangulaire ou orthonormale) et N est triangulaire. On aura donc

$$Ax = b \Leftrightarrow LUx = b \Leftrightarrow \begin{cases} Lx = b \\ Ux = y \end{cases}$$

Il faut donc savoir résoudre le système Ax = b lorsque A est triangulaire inférieure (ou supérieure).

Dans cet exercice nous allons voir les deux methodes de resolution des systémes triangulaire, la methode de remontée et de descente.

1. L'algorithme de la resolution par remonte : usolve

```
function [x]= usolve(U,b)
n = size(U,1);
x = zeros(n);
x(n) = b(n)/U(n, n);
for i = n-1:-1:1
  x(i) = (b(i) - U(i, (i+1):n)*x((i+1):n))/U(i,i);
end
endfunction
```

2. L'algorithme de la resolution par remonte : lsolve

```
function [x]= lsolve(L,b)
n = size(L,2);
x = zeros(n);
x(1) = b(1)/L(1, 1);
```

```
for i = 2:n

x(i) = (b(i) - L(i, 1:(i - 1))*x(1:(i - 1)))/L(i, i);

end

endfunction
```

3. Test et validation des algorithme

Nous allons utiliser les deux fonctions **tril()** et **triu()** qui permettant d'extraire une matrice triangulaire inférieur ou supérieur.

usolve:

```
-->A
A =
0.7560439 0.6653811 0.685731
0.0002211 0.6283918 0.8782165
0.3303271 0.8497452
                   0.068374
-->U=tril(A)
U =
0.7560439 0.
                    0.
0.0002211 0.6283918
0.3303271 0.8497452
                   0.068374
-->b=A*xex
b =
1.3377668
1.0127856
0.5407226
-->usolve(U,b)
ans =
1.7694302
1.6117104
7.9083027
  lsolve:
-->L=triu(A)
L =
0.
         0.6283918 0.8782165
0.
          0.
                    0.068374
```

-->lsolve(L,b)

ans =

- 1.7694302
- 1.6117104
- 7.9083027