



Rapport Master M1

Aicha Maaoui

Master Calcul Haute Performance Simulation (CHPS)

## TP2-TP3 Calcul Numerique

Novembre 2021

Institut des Sciences et Techniques des Yvelines (ISTY)

# Abstract

Les TPs 2 et 3 "Résolution de Systèmes Linéaires" sont associés au cours de Calcul Numérique sur l'algèbre linéaire.

Ils ont pour but:

- Ecrire des algorithmes numériques
- Evaluer la complexité arithmétique et en espace
- Implémenter un algorithme pour le calcul numérique (Scilab)
- Evaluer la complexité d'un algorithme
- Comprendre les performances et limites d'un algorithme
- Comparer les performances
- Résoudre des systèmes linéaires.

# Contents

<b>1</b>	<b>TP2 de Calcul Numérique</b>	<b>1</b>
1.1	Exercice 6: Prise en main sur Scilab . . . . .	1
1.2	Exercice 7: Matrice random et problème "Jouet" . . . . .	3
1.3	Exercice 8: Produit Matrice-Matrice . . . . .	6
<b>2</b>	<b>TP3 de Calcul Numérique</b>	<b>11</b>
2.1	Exercice 2: Système triangulaire . . . . .	11
2.2	Exercice 3: Gauss . . . . .	13
	<b>References</b>	<b>16</b>
<b>A</b>	<b>Appendix Chapter</b>	<b>17</b>

# List of Figures

1.1	Variation de l'erreur avant et arrière en fonction de la taille de matrice $A$ . . . . .	6
1.2	Temps de calcul des algorithmes Produit Matrice-Matrice pour différentes tailles de matrices $A$ et $B$ . . . . .	9

# List of Tables

1.1	Variation des erreurs avant et arrière en fonction de la taille de matrice A. . . . .	5
1.2	Temps des algorithmes en fonction des tailles de matrice. . . . .	8
2.1	Variation du temps de calcul, erreurs avant et arrière en fonction de n. . . . .	15

# Listings

1.1	Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 3 boucles . . . . .	7
1.2	Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 2 boucles . . . . .	7
1.3	Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 1 boucle . . . . .	8
1.4	Test: Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 1 boucle . . . . .	8
1.5	Test: Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 2 boucles . . . . .	8
1.6	Test: Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 3 boucles . . . . .	9
2.1	Méthode de remontée . . . . .	11
2.2	Méthode de descente . . . . .	12
2.3	Test du Méthode de remontée . . . . .	12
2.4	Test du Méthode de descente . . . . .	12
2.5	Résolution par élimination de Gauss sans pivotage . . . . .	14
2.6	Test de la Résolution par élimination de Gauss sans pivotage . . . . .	14

# Chapter 1

## TP2 de Calcul Numérique

Les exercices 6, 7 et 8 du TP2 sont réalisés sur scilab. Ce compte rendu comprend l'analyse des algorithmes à implémenter, les observations et analyses des algorithmes, ainsi que des mesures de performances.

### 1.1 Exercice 6: Prise en main sur Scilab

1/ Vecteur  $x \in R^{1 \times 4}$  (1 ligne, 4 colonnes):  $x = [2, 4, 6, 8]$ .

2/ Vecteur  $y \in R^{4 \times 1}$  (4 ligne, 1 colonnes):  $y = [7; 1; 8; 2]$ .

3/ **Addition:** On ne peut pas additionner un vecteur  $x \in R^{1 \times 4}$  et un vecteur  $y \in R^{4 \times 1}$ .

Par conséquent, on utilise la transposition du vecteur  $y$  (on peut aussi faire la transposition du vecteur  $x$  et le sommer avec le vecteur  $y$ ). Soit le vecteur  $z$  le résultat de la sommation des vecteurs  $x \in R^{1 \times 4}$  et  $y^T \in R^{1 \times 4}$ . Alors:  $z = x + y' \Rightarrow z = [9, 5, 14, 10]$ .

**Multiplication:** On peut multiplier un vecteur  $x \in R^{1 \times 4}$  et un vecteur  $y \in R^{4 \times 1}$  (nombre de colonnes du premier vecteur = nombre de lignes du deuxième vecteur). Soit le scalaire  $s$  le résultat de la multiplication des vecteurs  $x$  et  $y$ . Alors:  $s = x \times y \Rightarrow s = 82$ .

4/ **Calcul de taille des vecteurs  $x$  et  $y$ :** Pour calculer les tailles des vecteurs  $x$  et  $y$ , on utilise `size(x)` et `size(y)`. On obtient alors dans Scilab: `sizeX = 1 4` et `sizeY = 4 1`.

5/ **Norme 2 de  $x$ :** Pour calculer la norme 2 du vecteur  $x$ , on introduit dans Scilab la commande: `norm(x,2)` Ainsi, le résultat obtenu est évalué à: 10.954451.

6/ **Matrice  $A \in R^{4 \times 3}$  (4 lignes et 3 colonnes):** Pour générer une matrice  $A$  à 4 lignes et 3 colonnes, on introduit dans Scilab la commande: `A = [1, 3, 7, 13; 1, 5, 9, 71; 8, 10, 50, 45]`

(on peut utiliser la commande  $A = \text{rand}(4, 3)$  pour générer une matrice aléatoire à 4 lignes et 3 colonnes dans Scilab).

Le résultat de la matrice  $A$  introduite est:

$A =$

1.	3.	7.	13.
1.	5.	9.	71.
8.	10.	50.	45.

7/ **Transposée de la matrice  $A$ :** Pour calculer la transposée  $A^T$  de la matrice  $A$ , on utilise la commande  $\text{Trans}A = A'$  de Scilab.

Ainsi, la matrice transposée  $A^T$  s'écrit dans Scilab:

$\text{Trans}A =$

1.	1.	8.
3.	5.	10.
7.	9.	50.
13.	71.	45.

La matrice transposée de  $A$ ,  $\text{Trans}A$  est une matrice à 3 lignes et 4 colonnes:  $\text{Trans}A \in R^{3 \times 4}$ .

8/ **Opérations de bases avec deux matrices carrées  $A$  et  $B$ :**

Soit  $A$  et  $B$  deux matrices carrées  $A, B \in R^{4 \times 4}$ .

On introduit dans Scilab les deux matrices carrées  $A$  et  $B$  à 4 lignes et 4 colonnes:

$A = [1, 3, 7, 13; 1, 5, 9, 71; 8, 10, 50, 45; 8, 7, 5, 1]$

$B = [18, 0, 1, 13; 21, 45, 19, 0; 18, 20, 51, 45; 3, 7, 9, 26]$

Puis, on effectue les opérations suivantes:

□ Addition de deux matrices  $A$  et  $B$ :

On note  $\text{sum}$  la matrice carrée  $\in R^{4 \times 4}$ , somme de deux matrices  $A$  et  $B$ :  $\text{sum} = A + B$

Ainsi, le résultat de l'addition de  $A$  et  $B$ , stocké dans la matrice  $\text{sum}$ :

$\text{sum} =$

19.	3.	8.	26.
22.	50.	28.	71.
26.	30.	101.	90.
11.	14.	14.	27.



□ Multiplication de deux matrices  $A$  et  $B$ :

On note  $mul$  la matrice carrée  $\in R^{4 \times 4}$ , produit de deux matrices  $A$  et  $B$ :  $mul = A \times B$

Ainsi, le résultat de la multiplication de  $A$  et  $B$ , stocké dans la matrice  $mul$ :

$mul =$

246.	366.	532.	666.
498.	902.	1194.	2264.
1389	1765	3153.	3524.
384.	422.	405.	355.

□ Matrices Transposées de  $A$  et  $B$ :

On note  $C1$  et  $C2$  les matrices transposées de  $A$  et  $B \in R^{4 \times 4}$ .

Dans Scilab:  $C1 = A'$  et  $C2 = B'$

□ Multiplication deux matrices  $A$  et  $B$  par un scalaire  $lambda$ :

On pose le scalaire:  $lambda = 50$

Soit matrices  $A1$  et  $B1$  les matrices  $\in R^{4 \times 4}$ , obtenues en multipliant les matrices  $A$  et  $B$  par un scalaire, respectivement.

Dans Scilab:  $A1 = lambda \times A$  et  $B1 = lambda \times B$

9/ **Conditionnement de la matrice  $A$ :** Le conditionnement de la matrice  $A$  est calculé dans Scilab à l'aide de la fonction  $cond(A)$ . Ainsi, il est évalué à 95.589276, qui est supérieur à 1.

En effet, on note  $K(A)$  le conditionnement de la matrice  $A$ . Alors:

$$\begin{cases} K(A) = \|A\| \times \|A^{-1}\|; & A \in R^{n \times n} \\ \|I\| = 1 & (\text{Matrice identité}) \\ \Rightarrow I = A \times A^{-1} \Rightarrow \|I\| = \|A\| \times \|A^{-1}\| \end{cases}$$

Ainsi,  $\|A \times A^{-1}\| \leq \|A\| \times \|A^{-1}\| = K(A) \Rightarrow K(A) \geq 1$ .

## 1.2 Exercice 7: Matrice random et problème "Jouet"

1/ **Matrice Random  $A \in R^{3 \times 3}$ :** Pour générer une matrice  $A$  aléatoire à l'aide de Scilab, on utilise la commande  $A = rand(3, 3)$ .

La matrice aléatoire  $A$  générée est alors:

$A =$

0.5819606	0.6603468	0.8009798
0.9860136	0.5958275	0.5262907
0.249952	0.5903676	0.1496625

2/ **Vecteur Random**  $xex \in R^{3 \times 1}$ : Pour générer un vecteur colonne  $xex$  aléatoire à l'aide de Scilab, on utilise la commande  $xex = rand(3, 1)$ .

Le vecteur aléatoire  $xex$  généré dans Scilab est alors:

$xex =$

0.0642968  
0.4806157  
0.6156906

$\rightarrow xex$  est un vecteur colonne.

3/ **Produit du matrice  $A$  et vecteur  $xex$** : Soit  $b$  le produit du matrice  $A$  et du vecteur  $xex$ .

Alors:  $b = A \times xex$ . Ainsi, le vecteur  $b \in R^{3 \times 1}$  obtenu est:

0.847947  
0.6737939  
0.3919569

4/ **Résolution du système  $A \times x = b$** : Le vecteur  $x$  est calculé dans Scilab à l'aide de la commande  $x = (A \backslash b)$ . Alors  $x$  est égal:

0.0642968  
0.4806157  
0.6156906

5/ **Erreur Avant et Arrière**: On utilise la norme 2 dans le calcul des erreurs avant et arrière, qui est aussi la norme par défaut dans Scilab.

- Calcul de l'erreur avant:  $\left\| \frac{xex - x}{xex} \right\|$

On utilise la commande  $err = norm((xex - x)/xex, 2)$  dans Scilab

- Calcul de l'erreur arrière:  $\frac{\|b - A \times x\|}{\|A\| \times \|x\|}$

On utilise la commande  $relres = norm(b - A * x, 2) / (norm(A, 2) * norm(x, 2))$  dans Scilab.

Alors, les erreurs calculées avec Scilab sont les suivantes:

$$\begin{cases} err = 9.016e - 17 \\ relres = 7.894e - 17 \end{cases}$$

### Erreurs de computation:

L'erreur en arrière est une mesure de combien les données doivent être perturbées pour produire la solution approximative associée à un problème (aussi utile pour la caractérisation des erreurs de troncature).

L'erreur avant est la différence entre les solutions approximée et vraie. Elle est encadrée par Oliveira 2021 "What Is Backward Error?" 2020:

$$Erreur\ avant \preceq Nombre\ de\ conditionnement \times Erreur\ arri\ere$$

En effet, dans notre cas:

$$\begin{cases} cond(A) = 5.6459931 > 1 \\ Erreur\ avant = 9.016e - 17 \\ Erreur\ arri\ere \times cond(A) = 4.457e - 16 \end{cases}$$

Donc l'inégalité précédente est approximativement vérifiée.

### 6/ Erreur Avant et Arrière en variant la tailles de matrice A:

Les points de 1 à 5 sont répétés pour différentes tailles de matrice  $A$   $n \in \{100, 300, 500, 800, 900, 1000\}$ .

Les variations de ces erreurs en fonction de  $n$  sont regroupés dans le tableau 1.

Taille du Matrice n	Erreur Avant	Erreur Arrière
100	4.25e-13	3.158e-16
300	4.20e-12	6.48e-16
500	1.08e-11	9.60e-16
800	1.51e-11	1.20e-15
900	5.70e-11	1.32e-15
1000	1.66e-10	1.08e-15

Table 1.1: Variation des erreurs avant et arrière en fonction de la taille de matrice A.

Les courbes illustrants la variation des erreurs avant et arrière en fonction de la taille de matrice  $n$  sont tracé en utilisant Scilab, comme indiqué sur la figure 1.1.

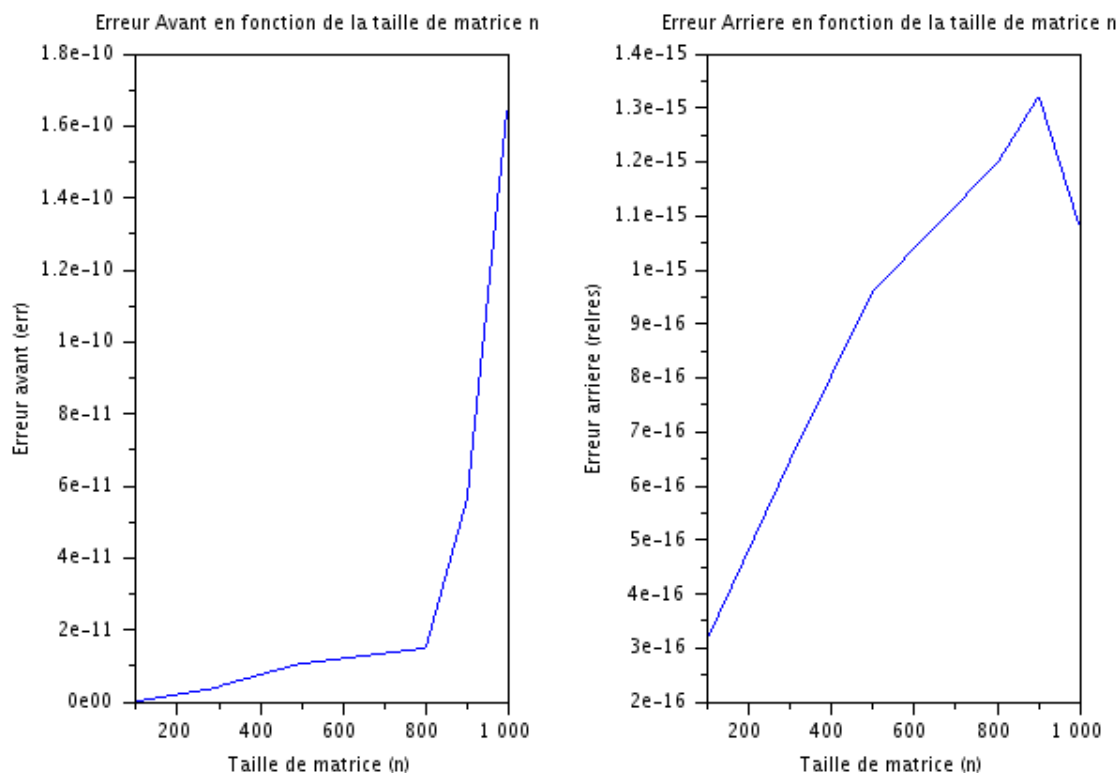


Figure 1.1: Variation de l'erreur avant et arrière en fonction de la taille de matrice  $A$ .

On remarque que pour la taille de la matrice  $A$ ,  $n = 10000$ , la génération d'une matrice aléatoire  $A$  prend  $n^2 = 10000 \times 10000 = 10^8$  en mémoire.

La fréquence du CPU est évaluée à 2800MHz.

Donc, la génération d'une matrice  $A$  carrée de taille  $10000 \times 10000$  consomme énormément en mémoire et en temps.

### 1.3 Exercice 8: Produit Matrice-Matrice

Dans ce qui suit, les fonctions produit Matrice-Matrice sont inclus dans des SciNotes. Chaque fonction est ensuite testée avec des valeurs aléatoires de matrice  $A$  et  $B$ . Le temps de calcul est mesuré avec les fonctions `tic()` et `toc()` de Scilab.

**1/ Algorithme du produit Matrice-Matrice "ijk" à 3 boucles:**

Listing 1.1: Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 3 boucles

```

function[C]=matmat3b(A, B)

%Fonction produit Matrice-Matrice "ijk" a 3 boucles

[m p] = size(A) %Taille de la matrice A
[p n] = size(B) %Taille de la matrice B
C=zeros(m,n); %Initiation de la matrice C

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

endfunction
funcprot(0)

```

La complexité de l'algorithme Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 3 boucles est:  $O(m \times p \times n)$ .

**2/ Algorithme du produit Matrice-Matrice "ijk" à 2 boucles:**

Listing 1.2: Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 2 boucles

```

function[C]=matmat2b(A, B)

%Fonction produit Matrice-Matrice "ijk" a 2 boucles

function[C]=matmat2b(A, B)
[m p] = size(A) %Taille de la matrice A
[p n] = size(B) %Taille de la matrice B
C=zeros(m,n); %Initiation de la matrice C

for i = 1:m
    for j = 1:n
        C(i,j)=A(i,:)*B(:,j)+C(i,j);
    end
end

endfunction
funcprot(0)

```

La complexité de l'algorithme Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 2 boucles est:  $O(m \times n)$ .

**Algorithme du produit Matrice-Matrice "ijk" à 1 boucle:**

Listing 1.3: Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 1 boucle

```
function[C]=matmat1b(A, B)

%Fonction produit Matrice-Matrice "ijk" a 1 boucle

function[C]=matmat1b(A, B)
[m p] = size(A) %Taille de la matrice A
[p n] = size(B) %Taille de la matrice B
C=zeros(m,n); %Initiation de la matrice C

for i = 1:m
    C(i,:)=A(i,:)*B+C(i,:);
end

endfunction
funcprot(0)
```

La complexité de l'algorithme Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 1 boucle est:  $O(m)$ .

**3/ Temps de calcul des algorithmes pour différentes tailles de matrices:**

Les variations du temps en fonction de n pour les 3 algorithmes du produit Matrice-Matrice "ijk" sont regroupés dans le tableau 1.

IT.	m	p	n	Temps(s)-3boucles	Temps(s)-2boucles	Temps(s)-1boucle
1	3	2	3	0.00013	0.000156	0.000558
2	100	80	90	0.923494	0.036103	0.002565
3	300	200	280	23.934692	0.44034	0.047085
4	500	400	480	139.92913	1.902311	0.24971
5	800	700	780	619.32445	7.099506	1.144587
6	900	800	880	948.47501	10.344888	1.63069
7	1000	900	980	1294.0011	13.98408	2.360478

Table 1.2: Temps des algorithmes en fonction des tailles de matrice.

**Implementations de tests dans Scilab:**

Listing 1.4: Test: Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 1 boucle

```
%Test du Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 1 boucle
A=rand(1000,900); %Matrice Aleatoire A
B=rand(900,980); %Matrice Aleatoire B

tic();
[C]=matmat1b(A, B)
toc();
disp(toc()); %printing the calculation time
```

Listing 1.5: Test: Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 2 boucles

```
%Test du Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 2 boucles
A=rand(1000,900); %Matrice Aleatoire A
B=rand(900,980); %Matrice Aleatoire B

tic();
[C]=matmat2b(A, B)
toc();
disp(toc()); %printing the calculation time
```

Listing 1.6: Test: Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 3 boucles

```
%Test du Produit Matrice-Matrice "ijk" avec 3 boucles
A=rand(10,5); %Matrice Aleatoire A
B=rand(5,6); %Matrice Aleatoire B

tic();
[C]=matmat3b(A, B)
toc();
disp(toc()); %printing the calculation time
```

La figure 1.2 illustre la variation de temps de calcul en fonction des tailles de matrices  $A$  et  $B$ .

Temps de calcul en fonction des iterations (tailles de matrices)

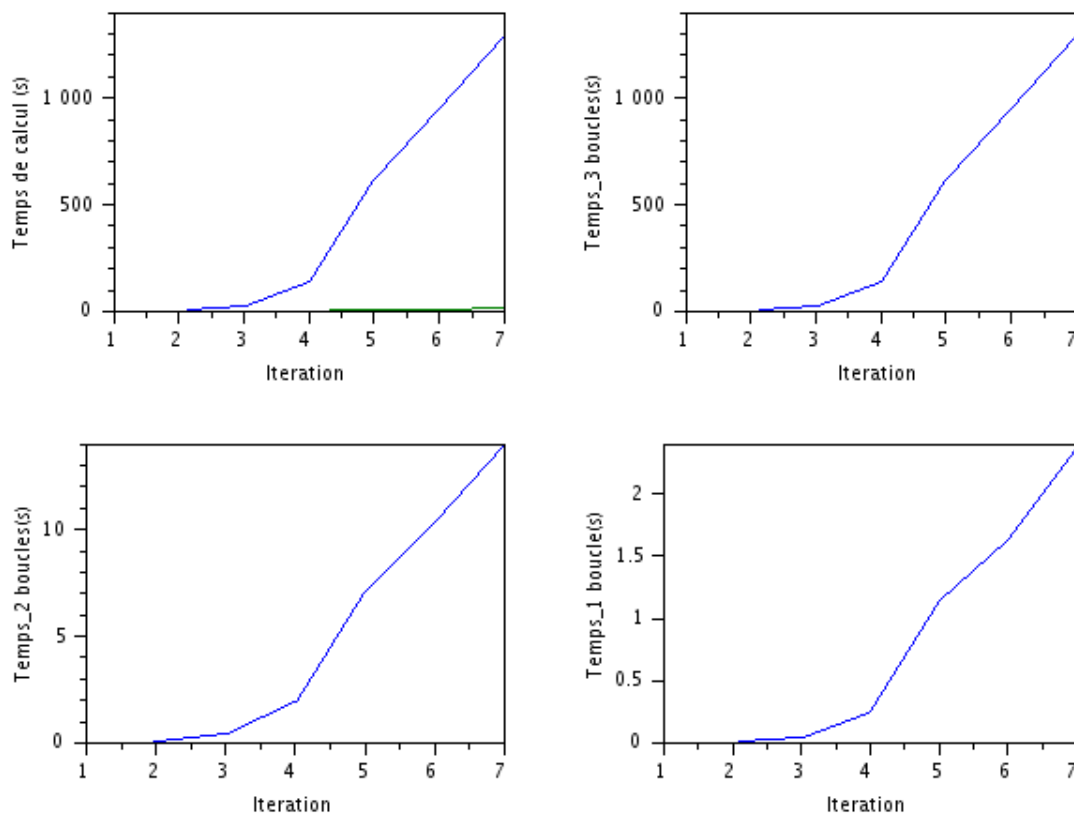


Figure 1.2: Temps de calcul des algorithmes Produit Matrice-Matrice pour différentes tailles de matrices  $A$  et  $B$ .

4/ D'après la figure 1.2, on remarque que le temps de calcul est plus important pour l'algorithme Produit Matrice-Matrice à 3 boucles. En effet, le temps de calcul de l'algorithme Produit Matrice-Matrice à 2 boucles est moins important que celui à 3 boucles et plus important que celui à 1 boucle. D'autre part, le temps de calcul augmente exponentiellement en fonction des tailles de matrices  $A$  et  $B$ .



## Chapter 2

# TP3 de Calcul Numérique

Les exercices 2, 3 et 4 du TP3 sont réalisés sur scilab. Ce compte rendu comprend l'analyse des algorithmes à implémenter, les observations et analyses des algorithmes, ainsi que des mesures de performances.

### 2.1 Exercice 2: Système triangulaire

1/ **Algorithmes de résolution par remontée et descente (Alg 10, 11 Dufaud 2021):**

Soient  $U$  et  $L$  deux matrices triangulaires supérieure et inférieure de tailles  $n \times n$ .

La fonction `usolve(U,b)` dans listing 2.1 illustre l'algorithme de la méthode de remontée consistant à résoudre le système triangulaire  $U \times x = b$ , qui est une étape importante de l'algorithme de résolution d'un système linéaire. Sa complexité est évaluée à ....

Listing 2.1: Méthode de remontée

```
%Alg10: Methode de remontee : resolution de Ux = b (version avec
%produit scalaire)

function[x]=usolve(U,b) %U: Matrice triangulaire superieure

n = size(b)(1) %n= longueur du 1er element du vecteur b
x=zeros(n, 1); %initialisation du vecteur x

    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
funcprot(0)
```

La fonction `lsolve(L,b)` dans listing 2.2 illustre l'algorithme de la méthode de descente consistant à résoudre le système triangulaire  $L \times x = b$ , qui est une étape de l'algorithme de résolution d'un système linéaire. Sa complexité est évaluée à ....

Listing 2.2: Méthode de descente

```
%Methode de descente : resolution de Lx = b (version avec
%produit scalaire)

function[x]=lsolve(L,b) %L: Matrice triangulaire sup rieure

n = size(b)(1) %n= longueur du 1er element du vecteur b
x=zeros(n, 1);

    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
funcprot(0)
```

2/ La matrice  $A$  et le vecteur  $b$  générés dans le TP2, exercice 7 sont introduites dans les fonctions test de `usolve` et `lsolve`, présentées dans les listings 2.3 et 2.4.

Listing 2.3: Test du Méthode de remontée

```
%Test de l'exercice 7 du TP1 "Jouet"

A=[0.5819606, 0.6603468, 0.8009798; 0.9860136, 0.5958275, 0.5262907; 0.249952,
    0.5903676, 0.1496625]; %Matrice A random 3*3 de l'ex Jouet, TP2

b= [0.847947; 0.6737939; 0.3919569]; %Vecteur b random 3*1

U= triu(A); %Matrice triangulaire superieure U a partir du matrice A
[x]=usolve(U,b); %solution du systeme triangulaire Ux=b
disp(x);
funcprot(0)
```

Listing 2.4: Test du Méthode de descente

```
%Validation de l'exercice 7 du TP1 "Jouet"

A=[0.5819606, 0.6603468, 0.8009798; 0.9860136, 0.5958275, 0.5262907; 0.249952,
    0.5903676, 0.1496625]; %Matrice A random 3*3 de l'ex Jouet, TP2

b= [0.847947; 0.6737939; 0.3919569]; %Vecteur b random 3*1

L=tril(A); %Matrice triangulaire inferieure L a partir du matrice A
[x]=lsolve(L,b); %solution du systeme triangulaire Lx=b
disp(x);
funcprot(0)
```

Les fonctions `triu(A)` et `tril(A)` permettent d'extraire des matrices triangulaires supérieure et inférieure de  $A$ . On vérifie que la matrice  $U$  obtenue est une matrice triangulaire supérieure:

$U =$

0.5819606	0.6603468	0.8009798
0.	0.5958275	0.5262907
0.	0.	0.1496625

La résolution du système  $U \times x = b$  donne le vecteur  $x \in R^{3 \times 1}$  suivant:

– 0.8058118

– 1.1824381

2.6189386

D'autre part, on vérifie que la matrice  $L$  obtenue est une matrice triangulaire inférieure:

$L =$

0.5819606	0.	0.
0.9860136	0.5958275	0.
0.249952	0.5903676	0.1496625

On peut calculer l'erreur de factorisation commise entre la matrice  $A$  et le produit matriciel  $L \times U$ . L'erreur calculée avec Scilab est  $\|A - L \times U\| = 0.9194530$ .

## 2.2 Exercice 3: Gauss

**1/ Algorithme de résolution par élimination de Gauss sans pivotage (Alg 12 Dufaud 2021):**

L'algorithme de Gauss présenté dans listing 2.5 consiste à trouver la matrice  $M$  inversible/ $M \times A$  soit triangulaire.

$$A \times x = b \iff M \times A \times x = M \times b$$

Comme le produit  $M \times A$  est triangulaire (élimination de Gauss), on peut alors utiliser l'algorithme de remontée. La triangularisation s'effectue en  $n - 1$  étapes et consiste à annuler les éléments des colonnes situés sous la diagonale principale Dufaud 2021.

La complexité de cet algorithme est .....

Listing 2.5: Résolution par élimination de Gauss sans pivotage

```
%Resolution par elimination de Gauss sans pivotage (Alg 12 p27)

function[x]=gausskij3b(A,b)

n = size(b)(1) %n

for k = 1:n-1
    for i = k+1:n
        mik = A(i,k)/A(k,k);
        b(i) = b(i) -mik*b(k);
        for j= k+1: n
            A(i,j) = A(i,j)-mik * A(k,j);
        end
    end
end

[x]=usolve(A,b) %Resolution de Ax = b par remont e: Appellation de l'Alg 10 (
    usolve)
endfunction
funcprot(0)
```

2/ **Test et Validation:** L'algorithme de résolution par élimination de Gauss sans pivotage a été testé sur des petites matrices aléatoires de tailles  $n \times n$  (Listing 2.6).

Listing 2.6: Test de la Résolution par élimination de Gauss sans pivotage

```
%Test de l'algorithme de resolution par elimination de Gauss sans pivotage

A=rand(3,3); %Matrice A (3*3)
xg=rand(3,1); %vecteur xg (3*1)
b=A*xg; %vecteur b (3*1)

%Temps de calcul
tic();
[x]=gausskij3b(A,b) %Resolution par elimination de Gauss sans pivotage
disp(toc());

%Erreurs avant et arriere
err=norm((xg-x)/xg,2); %Calcul de l'erreur avant
relres=norm(b-A*x,2)/(norm(A,2)*norm(x,2)); %Calcul de l'erreur ariere
disp(err);
disp(relres);

funcprot(0)
```

Le temps de calcul, ainsi que les erreurs avant et arrière en fonction de  $n$  ont été regroupés dans le tableau ci-dessous. La matrice  $A$  est générée à chaque fois en utilisant la fonction  $rand(n, n)$  de Scilab. Puis, un vecteur colonne  $xg \in R^{n \times 1}$  est généré avec la fonction  $rand(n, 1)$ . Le vecteur

$b$  est le produit de  $A$  et  $xg$ . Cela va être utile dans le calcul de l'erreur avant et arrière.

$$\begin{cases} \text{erreur avant} = \left\| \frac{xg-x}{xg} \right\| \\ \text{erreur arrière} = \frac{\|b-A \times x\|}{\|A\| \times \|x\|} \end{cases}$$

n	Temps de Calcul	Erreur Avant	Erreur Arrière
3	0.000174	1.061e-15	8.333e-17
5	0.000441	8.166e-15	1.553e-15
7	0.000616	1.252e-14	1.129e-15
10	0.000647	1.330e-14	7.393e-17
15	0.002613	1.879e-14	3.683e-16
20	0.0037680	1.212e-11	4.899e-16
50	0.049095	1.354e-10	5.290e-15
100	0.3674120	2.369e-12	3.332e-15

Table 2.1: Variation du temps de calcul, erreurs avant et arrière en fonction de  $n$ .

Pour bien illustrer la variation de ces quantites en fonction de  $n$ , un graphe (figure ) est fait a l'aide de Scilab.

# References

"*What Is Backward Error?*" (2020). Applied Mathematics, numerical linear algebra and software.

URL: <https://nhigham.com/2020/03/25/what-is-backward-error/>.

Dufaud, Thomas (2021). "*Cours CHPS M1: Calcul Numérique - Algèbre linéaire dense*".

Oliveira, Pablo (2021). "*Cours CHPS M1: Arithmétique à virgule flottante*".

## Appendix A

# Appendix Chapter

Les TPs 2 et 3 du calcul numérique sont déposés dans le dépôt git **"TPs-TDs-Calcul-Numerique-CHPS-M1-"**. Le code SSH de ce dépôt est le suivant:

**git@github.com:Chaichas/TPs-TDs-Calcul-Numerique-CHPS-M1-.git**