

# TP 5 : Les matrices

## I ] Matrices ( tableaux ) :

Pour créer des matrices, il faut faire appel à la bibliothèque numpy de Python.

Il y a 2 façons de faire appel à numpy :

**from numpy import\*** ou **import numpy as np**

La deuxième façon est plus lourde dans la pratique car il faut indiquer dans les opérations que l'on va taper l'expression **np**. C'est ce que l'on appelle un alias.

Exemples :

Taper les scripts suivants :

**import numpy as np**

```
a=np.array([[1,2,3],[4,5,6]])    # On crée la matrice  $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix}$  ( array )  
print(a)
```

**import numpy as np**

```
a=array([[1,2,3],[4,5,6]])    # La matrice  $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix}$  n'est pas créée.  
print(a)                    Python ne comprend pas l'instruction.  
                             Il manque l'alias np.
```

**from numpy import\***

```
a=array([[1,2,3],[4,5,6]])    # On crée la matrice  $\begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \end{pmatrix}$   
print(a)
```

J'utilise plutôt la 1<sup>ère</sup> instruction **from numpy import\*** mais la deuxième est à connaître, notamment pour les concours ! Habituez-vous à utiliser les deux notations.

### 1) Nombre d'éléments d'une matrice :

Pour savoir combien d'éléments contient une matrice on utilise l'instruction **size ( ou np.size )**.

Exemple : Taper le script suivant et noter ce qui se passe.

**from numpy import\***

```
a=array([[1,2],[3,4]])
```

```
print(a)
```

```
print(size(a))
```

### 2) Dimensions d'une matrice :

Pour connaître le nombre de lignes et le nombre de colonnes d'une matrice , on utilise l'instruction **shape ( ou np.shape )**.

Exemples : Taper les scripts suivants et noter ce qui se passe.

```

from numpy import*
a=array([[1,2,3],[4,5,6],[7,8,9],[10,11,12]])
print(a)
print(shape(a))
from numpy import*
a=array([[1,2,3]])
print(a)
print(shape(a))

```

```

from numpy import*
a=array([[1],[2],[3]])
print(a)
print(shape(a))

```

### 3) Produit matriciel :

Rappel : Si on dispose d'une matrice A de taille ( n , p ) et d'une matrice B de taille ( p , q ) alors on peut multiplier ces deux matrices et obtenir une matrice AB de taille ( n , q ).

Pour effectuer ce produit, on utilise l'instruction **dot** ( ou **np.dot** ).

Exemples : Taper les scripts suivants et noter ce qui se passe.

```

from numpy import*
a=array([[1,2],[4,5]])
b=array([[8,9],[11,12]])
print(a)
print(b)
print(dot(a,b))
print(dot(b,a))

```

```

from numpy import*
a=array([[1,2,3],[4,5,6]])
b=array([[8,9],[11,12]])
print(a)
print(b)
print(dot(b,a))
print(dot(a,b))

```

Remarque : Selon les versions de Python, on peut aussi utiliser l'instruction @ pour effectuer le produit matriciel. Testez si votre version accepte cette écriture.

```

from numpy import*
a=array([[1,2],[4,5]])
b=array([[8,9],[11,12]])
print(a)
print(b)
print(a@b)
print(b@a)

```

### 4) Produit terme à terme :

Il existe une instruction sous Python qui permet de réaliser le produit de deux matrices A et B de taille ( n , p ). Ce produit n'a rien à voir avec le produit matriciel. Les termes de la matrice s'obtiennent en multipliant le terme  $a_{ij}$  et le terme  $b_{ij}$ .  
On peut effectuer le produit  $A*B$  ou  $B*A$  qui seront égaux.

Pour effectuer ce produit , on utilise `*` ( Cette instruction fonctionne sans l'alias `np` ).

Exemple :

```
from numpy import*
a=array([[1,2,3],[4,5,6]])
b=array([[7,8,9],[10,11,12]])
print(a)
print(b)
print(a*b)
print(b*a)
```

#### 5) Transposée :

Pour transposer une matrice on utilise l'instruction `.T` .

Exemple :

```
from numpy import*
a=array([[1,2,3],[4,5,6]])
b=array([[7,8,9],[10,11,12]])
print(a)
print(b)
print(a.T)
print(b.T)
```

#### 6) Matrice identité :

La matrice identité de taille  $n \times n$  s'obtient par l'instruction `eye(n)` ( ou `np.eye(n)` ).

Exemple :

```
from numpy import*
print(eye(3))
print(eye(5))
```

#### 7) Matrice nulle :

La matrice de taille  $m \times n$  ne contenant que des 0 s'obtient en tapant `zeros((m,n))` ( ou `np.zeros((m,n))` ).

Exemple :

```
from numpy import*
print(zeros((3,4)))
print(zeros((5)))
```

#### 8) Matrice ne contenant que des 1 :

La matrice de taille  $m \times n$  ne contenant que des 1 s'obtient en tapant `ones((m,n))` ( ou `np.ones((m,n))` ).

Exemple :

```
from numpy import*
print(ones((3,4)))
print(ones((5)))
```

### 9) Calcul du déterminant :

On peut calculer le déterminant d'une matrice carrée avec l'instruction **det( )**.

**Il faut cependant chercher la bibliothèque numpy.linalg. ( from numpy.linalg import\* )**

Exemple :

```
from numpy.linalg import*
a=array([[1,2],[4,5]])
b=array([[7,8,9],[10,11,12],[ 13,14,15]])
print(a)
print(b)
print(det(a))
print(det(b))
```

### 10) Calcul de l'inverse d'une matrice :

On peut calculer l'inverse d'une matrice carrée grâce à l'instruction **inv( )**.

**Il faut cependant chercher la bibliothèque numpy.linalg. ( from numpy.linalg import\* )**

Exemple :

```
from numpy.linalg import*
a=array([[1,2],[4,5]])
b=array([[7,8,9],[3,1,4],[ 1,7,8]])
print(a)
print(b)
print(inv(a))
print(inv(b))
```

### 11) Extraire une sous-matrice d'une matrice :

Exemples :

Taper les instructions suivantes et comprendre ce qui se passe.

```
>>> a = np.array([12, 25, 34, 56, 87])
>>> a[1:3]
array([25, 34])
```

```
>>> a[1:]
array([25, 34, 56, 87])
>>> a[:3]
array([12, 25, 34])
>>> a[:]
array([12, 25, 34, 56, 87])
```

```
>>> a = np.array([[1, 2, 3],
                  [4, 5, 6]])
>>> a[0,1]
2
>>> a[:,1:3]
array([[2, 3],
       [5, 6]])
>>> a[:,1]
array([2, 5])
>>> a[0,:]
array([1, 2, 3])
```

### 12) Résolution d'un système d'équations :

A vous de chercher sur le web !

## II] Exercices :

### Ex 1 :

Ecrire un script qui demande d'entrer une matrice de taille ( n, p ).

### Ex 2 :

Ecrire une fonction **symetrique(A)** qui teste si la matrice est symétrique ou antisymétrique et renvoie un booléen.

### Ex 3 :

- a) Ecrire une fonction **mat1(n,p)** qui génère une matrice (n,p) dont les coefficients sont des réels aléatoires compris entre 0 et 1.
- b) Ecrire une fonction **mat6(n,p)** qui génère une matrice (n,p) dont les coefficients sont des réels aléatoires compris entre 1 et 6 .
- c) Ecrire une fonction **matpair(n,p)** qui génère une matrice (n,p) dont les coefficients sont des entiers aléatoires pairs.

### Ex 4 :

Ecrire une fonction **diag(n)** qui retourne une matrice carrée de taille n avec sur la diagonale principale la valeur n, sur les diagonales au dessus et en dessous la valeur n – 1, et ainsi de suite.

### Ex 5 :

Ecrire une fonction **diag2(n)** qui retourne une matrice carrée de taille n avec que des 1 sur les deux diagonales (pour former une croix) et que des 0 sinon.

### Ex 6 :

On se donne  $(n + 1)$  couples de nombres  $(x_i, y_i) \in \mathbb{R}^2$ , avec  $i \in \llbracket 0, n \rrbracket$  et on cherche un polynôme  $P \in \mathbb{R}_n[X]$  passant par tous les points  $(x_i, y_i)$ . Autrement dit, on recherche  $(n + 1)$  coefficients  $(a_0, \dots, a_n) \in \mathbb{R}^{n+1}$  tels que le polynôme  $P(X) = \sum_{k=0}^n a_k X^k$  vérifie pour tout  $i \in \llbracket 0, n \rrbracket$ ,  $P(x_i) = y_i$ .

1. Expliquer pourquoi cela revient à résoudre le système matricielle d'inconnues  $(a_0, \dots, a_n)$  suivant :

$$\begin{pmatrix} 1 & x_0^1 & \cdots & x_0^n \\ 1 & x_1^1 & \cdots & x_1^n \\ \vdots & \vdots & \cdots & \vdots \\ 1 & x_n^1 & \cdots & x_n^n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_0 \\ y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

2. Plus particulièrement, on recherche un polynôme

$$P = a_0 + a_1 X + a_2 X^2 + a_3 X^3 \in \mathbb{R}_3[X]$$

passant par les points  $E : (-2, -2)$ ,  $F : (-1, 2)$ ,  $G : (0, -4)$ ,  $H : (1, 4)$ . Poser le problème sous forme matricielle, i.e. déterminer une matrice  $X$  de taille  $4 \times 4$  et un vecteur colonne  $Y$  de taille  $4 \times 1$  tels que les coefficients recherchés  $(a_0, a_1, a_2, a_3)$  forme un vecteur colonne  $A$  solution du système  $XA = Y$ .

3. Créer la matrice  $X$  et le vecteur colonne  $Y$  dans *Scilab* et résoudre le problème (on donnera l'écriture explicite du polynôme  $P$  passant par les points  $E, F, G$  et  $H$ ).

III ] Notes personnelles :