

# TP de Calcul Numérique

Nicolas BOUTON

2020

## 1 Exercice 1

Developpement limité :

$$\begin{aligned}T(x_i + h) &= T(x_i) + h \left( \frac{\delta T}{\delta x} \right)_i + h^2 \left( \frac{\delta^2 T}{\delta x^2} \right)_i + O(h^2) \\T(x_i - h) &= T(x_i) - h \left( \frac{\delta T}{\delta x} \right)_i + h^2 \left( \frac{\delta^2 T}{\delta x^2} \right)_i + O(h^2)\end{aligned}$$

On somme et on inverse le signe :

$$\begin{aligned}-T(x_i + h) + 2T(x_i) - T(x_i - h) &= -h^2 \left( \frac{\delta^2 T}{\delta x^2} \right)_i + O(h^2) \\ \frac{-T(x_i + h) + 2T(x_i) - T(x_i - h)}{h^2} &= - \left( \frac{\delta^2 T}{\delta x^2} \right)_i\end{aligned}$$

Or on a :

$$-k \left( \frac{\delta^2 T}{\delta x^2} \right)_i = g_i, k > 0$$

On se permet de négligé k car c'est une constante dans nos prochain calcul :

$$-T(x_i + h) + 2T(x_i) - T(x_i - h) = h^2 g_i$$

On écrit le système d'équation :

$$\begin{array}{ll}
u_0 = T_0 & i = 0 \\
-u_0 + 2u_1 - u_2 = h^2 g_1 & i = 1 \\
\cdots & \cdots \\
-u_{k-1} + 2u_k - u_{k+1} = h^2 g_k & i = k \\
\cdots & \cdots \\
-u_{n-1} + 2u_n - u_{n+1} = h^2 g_n & i = n \\
u_n = T_n & i = n + 1
\end{array}$$

Avec les conditions aux bords on obtient :

$$\begin{array}{l}
2u_1 - u_2 = h^2 g_1 + T_0 \\
-u_{n-1} + 2u_n = h^2 g_n + T_n
\end{array}$$

Donc on explicite le système linéaire  $Au = g$  :

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 & - & - & - & 0 \\ -1 & 2 & -1 & . & & & | \\ 0 & -1 & . & . & . & & | \\ | & . & . & . & . & . & | \\ | & & . & . & . & -1 & 0 \\ | & & . & -1 & 2 & -1 & \\ 0 & - & - & - & 0 & -1 & 2 \end{bmatrix}$$

$$u = \begin{bmatrix} T_1 \\ | \\ T_n \end{bmatrix}$$

$$g = \begin{bmatrix} h^2 T_1 + T_0 \\ h^2 T_2 \\ | \\ h^2 T_{n-1} \\ h^2 T_n + T_1 \end{bmatrix}$$

Comme il n'y a pas de source de chaleur, on a  $\forall i \in [1, n] : h^2 g_i = 0$

$$\text{D'où } g = \begin{bmatrix} T_0 \\ 0 \\ | \\ 0 \\ T_1 \end{bmatrix}$$

Et la solution analytique qui se dégage est :

$$T(x) = T_0 + x(T_1 - T_0)$$

## 2 Exercice 2

### 2.1 Arch

#### 2.1.1 Bibliothèque

Pour l'installation des bibliothèques **cblas** et **lapacke** :

```
$ sudo pacman -S cblas lapacke
```

#### 2.1.2 Makefile

Il faut modifier la ligne qui link les librairies en linkant la bibliothèque

**cblas**:

```
#
```

```
# - librairies
```

```
LIBS=-llapacke -lcblas -lm
```

## 3 Exercice 3

### 3.1 Question 1

Les matrices pour utiliser **BLAS** et **LAPACK** en **C** sont allouées et déclarées de la même manière que les tableaux en **C**. Mais elles doivent être stockées dans l'un des formats suivant :

- stockage conventionnel en 2 dimension (ex: `int tab[10][10]`)
- stockage compact pour les matrices symétrique, hermitienne et triangulaire (stockage dans un tableau à 1 dimension des éléments de la matrice supérieur ou inférieur)
- stockage bandes pour les matrices à bandes (cad que les diagonales autour de la diagonale principale contiennent la plupart des NNZ) (GB et GE)
- utilisation de 2 ou 3 tableaux à 1 dimension pour stocker les matrices bidiagonale et tridiagonale respectivement

source : <http://performance.netlib.org/lapack/lug/node121>

### 3.2 Question 2

- Les constantes LAPACK\_ROW\_MAJOR et LAPACK\_COL\_MAJOR signifie la priorité ligne ou colonne respectivement de la représentation de la matrice.
- Effectivement, cet argument sert si on utilise un stockage par priorité ligne ou colonne car il faut préciser si on a utilisé une priorité ligne ou colonne pour stocker la matrice pour pouvoir faire les bons calculs.

### 3.3 Question 3

La **leading dimension** permet de savoir qu'elle élément correspond à la prochaine colonne ou la prochaine ligne suivant le stockage colonne ou ligne respectivement.

- Si on choisit un stockage priorité ligne, alors la **leading dimension** correspond au nombre d'élément d'une ligne pour pouvoir accéder à la ligne suivante.
- Si on choisit un stockage priorité colonne, alors la **leading dimension** correspond au nombre d'élément d'une colonne pour pouvoir accéder à la colonne suivante.

### 3.4 Question 4

#### 3.4.1 Résumé

La fonction LAPACKE\_dgbsv permet de calculer le résultat d'un système linéaire du type  $A * X = B$ , avec **X** l'inconnu, **A** une matrice et **B** le second membre, où **X** et **B** peuvent être des vecteurs ou des matrices.

#### 3.4.2 Argument

Elle prend en argument la dimension de la matrice, le nombre du sous-diagonale ainsi que de sur-diagonale, la leading dimension de **A** et de **B**, le nombre de colonne de **B** ainsi que tableau d'entier pour stocker les indices de permutation.

#### 3.4.3 Implémentation

Cette fonction implémente une décomposition **LU** à pivot partiel et la méthode de dessente et de remonté.

### 3.4.4 Note importante

Pour la factorisation **LU**, la fonction a besoin d'un vecteur de travail ou il stockera les pivots. Suivant le stockage choisis on rajoutera une ligne ou une colonne avant de stocker notre matrice car le vecteur doit apparaître en premier.

### 3.4.5 Sources

<http://www.math.utah.edu/software/lapack/lapack-d/dgbsv.html>

## 3.5 Question 5

A titre comparatif nous prendrons une matrice de taille 10 x 10.

### 3.5.1 Stockage priorité colonne

0.000000	0.000000	2.000000	-1.000000
0.000000	-1.000000	2.000000	-1.000000
0.000000	-1.000000	2.000000	-1.000000
0.000000	-1.000000	2.000000	-1.000000
0.000000	-1.000000	2.000000	-1.000000
0.000000	-1.000000	2.000000	-1.000000
0.000000	-1.000000	2.000000	-1.000000
0.000000	-1.000000	2.000000	-1.000000
0.000000	-1.000000	2.000000	-1.000000
0.000000	-1.000000	2.000000	0.000000

### 3.5.2 Stockage priorité ligne

0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000	0.000
0.000	-1.000	-1.000	-1.000	-1.000	-1.000	-1.000	-1.000	-1.000	-1.000
2.000	2.000	2.000	2.000	2.000	2.000	2.000	2.000	2.000	2.000
-1.000	-1.000	-1.000	-1.000	-1.000	-1.000	-1.000	-1.000	-1.000	0.000

Pour que le tableau soit affichable nous avons dû enlever les 3 derniers 0 de la sortie, mais cela ne change pas le résultat.

### 3.5.3 Remarques

Nous pouvons apercevoir que nous avons le bon résultat, étant donné que la première ligne qui réservé à **BIAS** pour son vecteur de travail est con-

stitué de zéro ainsi que le premier élément de la diagonale supérieur et le dernier élément de la diagonale inférieur.

De plus pour vérifier le résultat il suffit de calculer la transposé de l'une des matrices et la comparé à la deuxième car elles doivent être égales. Ici la transposé d'une des 2 matrices est égales à la deuxième.

## 4 Exercice 5

### 4.1 Question 1

#### 4.1.1 Equation

La fonction `cblas_dgbmv` permet de calculer l'équation suivante :

$$y = \alpha * A * x + \beta * y$$

Dans notre cas on a l'équation suivante :

$$A * u = b$$

Qu'on peut écrire avec les notations de l'équation juste au dessus :

$$A * y = x$$

Avec la question précédente on a calculer y. On peut donc tester la fonction sur l'équation suivante :

$$x = 1 * A * y + 0 * x$$

#### 4.1.2 Argument

La fonction `cblas_dgbmv` prends à peu près les mêmes paramètres que `LAPACKE_dgbmv` plus les coefficient  $\alpha$  et  $\beta$ , le nombre de ligne et de colonne de la matrice en format general band ainsi qu'un paramètre qui indique si la matrice est une transposé ou non et la condition que y et x soit des vecteur.

### 4.2 Question 2

## 5 Annexe

Dépôt github : [https://github.com/Sholde/CN/tree/master/partie\\_2/poisson](https://github.com/Sholde/CN/tree/master/partie_2/poisson)