

Présentation de TIPE

Étude et optimisation d'un outil d'ingénierie du bâtiment

Thomas CREUSET

numéro de candidat : 11909

Questions

- Quel est le potentiel gain temporel du calcul analogique par rapport à la méthode purement numérique?
- Quels sont les enjeux pratiques de sa mise en place pour la méthode des éléments finis?

- 1 Choix du projet
 - La construction en ville: un enjeu pour les ingénieurs
 - Modélisation informatique
- 2 Méthode des éléments finis
 - Méthode des éléments finis
 - Méthode des ressorts
 - Loi de Hooke
 - Deux étapes importantes
 - Affichage
- 3 Optimisation
 - Calculs analogique, intérêts
 - Retours expérimentaux
- 4 Conclusion
- 5 Annexes
 - Code C
 - Code Ocaml

Choix du projet

Choix du projet :

La construction en ville : un enjeu pour les ingénieurs

Objectifs de l'ingénieur :

- Stabilité
- Durabilité
- Accessibilité
- Autres

Point d'intérêt pour notre TIPE :

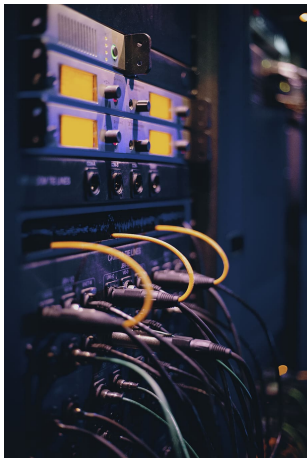
- Stabilité



Source: wallpaperflare

Choix du projet :

Modélisation informatique



Source: wallpaperflare

Intérêts de la modélisation informatique :

- Coût
- Durée
- Flexibilité

Méthode des éléments finis

Choix du projet :

Méthode des éléments finis

Problème
continu

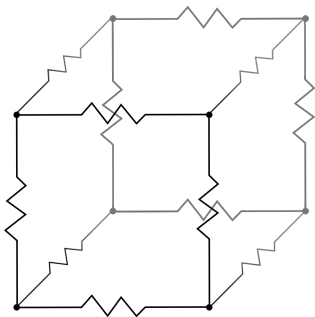
Problème
discret

Calculateur

Visualisation

Méthode des éléments finis :

Méthode des ressorts



Principe :

- Discrétisation en un ensemble de points reliés par des ressorts.
- Modélisation des ressorts par la loi de Hooke
- Utile pour modéliser des poutres dans un bâtiment

Méthode des éléments finis :

Loi de Hooke

Loi de Hooke

$$\vec{F} = -k \cdot \Delta \ell \cdot \vec{u} \quad (1)$$

Constante de raideur

$$k = \frac{A \cdot E}{L} \quad (2)$$

avec :

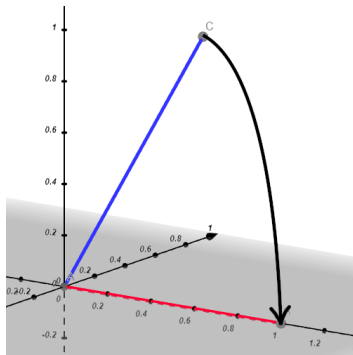
- A : l'aire de la section de la poutre
- E : le module de Young du matériel
- L : la longueur de la poutre

Méthode des éléments finis :

Deux astuces, rotation

Rotation vers le cas trivial :

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad (3)$$



Méthode des éléments finis :

Deux étapes importantes, calcul de la solution

Tri des noeuds (Conditions de Dirichlet et de Neumann)

$$\begin{pmatrix} F_c \\ F_i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} K_1 & K_2 \\ K_3 & K_4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} U_i \\ U_c \end{pmatrix} \quad (4)$$

Récupération des forces et des déplacements inconnus

$$F_c = K_1 \cdot U_i + K_2 \cdot U_c \quad (5)$$

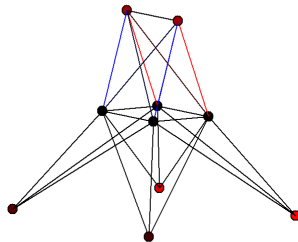
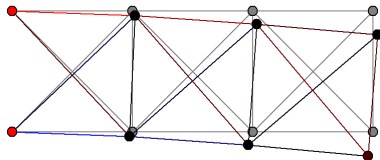
$$d'où : U_i = K_1^{-1} \cdot (F_c - K_2 \cdot U_c) \quad (6)$$

$$et : F_i = K_3 \cdot U_i + K_4 \cdot U_c \quad (7)$$

Méthode des éléments finis :

Affichage

Deux exemples de rendu par l'algorithme du peintre :



Optimisation

Optimisation :

Calculs analogique, intérêts

Intérêts du calcul analogique :

- parallélisation et quasi-linéarisation des produits matriciel ($O(n^{2.38})$) avec l'algorithme de Strassen à $O(n^2)$)
- ancienne méthode fiable
- domaine qui commence à se redévelopper (Mythic)

Optimisation :

Retours expérimentaux

Pas encore fait

Conclusion

Algorithme d'inversion HHL (Harrow, Shor, Lloyd) :
«HHL apporte une amélioration significative, de $O(n)$ à $O(\log(n))$.»¹

¹L'apport des technologies quantiques en intelligence artificielle : vers une acculturation et une compréhension des enjeux du quantique pour l'armée de l'air et de l'espace, Commandant Campo Marie-Élisabeth, Bureau numérique de l'armée de l'air et de l'espace

Annexes

Annexes :

Code C : `standard_lib.h`

```
1  /* -Importations - */
2
3  #include <stdio.h>
4  #include <stdbool.h>
5  #include <stdlib.h>
6  #include <time.h>
7  #include <math.h>
```

Annexes :

Code C : module_matrice.h

```
1  /* ~Matrices~ */
2
3  /* -Importations- */
4
5  #include "standard_lib.h"
6
7
8  /* -Types et structures- */
9
10 typedef double valeur;
11
12 struct matrice_s {
13     int lignes;
14     int colonnes;
15     valeur** contenu;
16 };
17
18 typedef struct matrice_s matrice;;
19
20 /* -Déclarations fonctions (f) et procédures (p)- */
21
22 matrice* creer_matrice(int lignes, int colonnes);
23 // f - crée une matrice de dimension 'lignes'x'colonnes' initialisé à 0
24 // (valeur par default du type 'valeur' à changer si ce dernier change)
```

Annexes :

Code C : module_matrice.h

```
25 void supprimer_matrice(matrice* matriceEntree);
26 // p - vide la mémoire utilisée par la matrice 'matriceEntree'
27
28 matrice* sous_matrice(matrice* matriceEntree, int ligneDepart, int
    colonneDepart, int nbreLignes, int nbreColonnes);
29 // f - créer la sous matrice comme spécifiée
30
31 matrice* add_matrice(matrice* matriceA, matrice* matriceB);
32 // f - additionne les matrices 'matriceA' et 'matriceB' de manière non
    destructive
33
34 matrice* soustrait_matrice(matrice* matriceA, matrice* matriceB);
35 // f - soustrait la matrice 'matriceB' à la matrice 'matriceB' de maniè
    re non destructive
36
37 matrice* mult_matrice(matrice* matriceA, matrice* matriceB);
38 // f - multiplie les matrices 'matriceA' et 'matriceB' de manière non
    destructive
39
40 matrice* transp_matrice(matrice* matriceEntree);
41 // f - transpose la matrice 'matriceEntree' de manière non destructive
42
43 matrice* dilatation_matrice(valeur scalaire, matrice* matriceEntree);
44 // f - dilate la matrice par une scalaire (de type 'valeur') 'scalaire'
45
```

Annexes :

Code C : module_matrice.h

```
46 valeur det_matrice(matrice* matriceEntree);
47 // f - calcule le déterminant de la matrice carrée 'matriceEntree'
48
49 void echange_ligne(matrice* matriceEntree, int ligne1, int ligne2);
50 // p - échange les lignes d'indice 'ligne1' et 'ligne2' de la matrice '
    matriceEntree' par effet de bord
51
52 void echange_colonne(matrice* matriceEntree, int colonne1, int colonne2)
    ;
53 // p - échange les colonnes d'indice 'colonne1' et 'colonne2' de la
    matrice 'matriceEntree' par effet de bord
54
55 void combinaison_lignes(matrice* matriceEntree, int ligneDest, valeur
    scalaire, int ligneAjout);
56 // p - affecte à la ligne d'indice 'ligneDest' elle-même plus la ligne d
    'indice 'ligneAjout' multipliée par un scalaire 'scalaire' par effet
    de bord
57
58 void combinaison_colonnes(matrice* matriceEntree, int colonneDest,
    valeur scalaire, int colonneAjout);
59 // p - affecte à la colonne d'indice 'colonneDest' elle-même plus la
    colonne d'indice 'colonneAjout' multipliée par un scalaire 'scalaire
    ' par effet de bord
60
```

Annexes :

Code C : module_matrice.h

```
61 void dilatation_ligne(matrice* matriceEntree, valeur scalaire, int ligne
    );
62 // p - affecte à la ligne d'indice 'ligne' elle-même multipliée par un
    scalaire 'scalaire' non-nul par effet de bord
63
64 void dilatation_colonne(matrice* matriceEntree, valeur scalaire, int
    colonne);
65 // p - affecte à la colonne d'indice 'colonne' elle-même multipliée par
    un scalaire 'scalaire' non-nul par effet de bord
66
67 matrice* inv_matrice(matrice* matriceEntree, bool verifie);
68 // f - calcule la matrice inverse de la matrice carrée inversible '
    matriceEntree' de manière non destructive
69
70 matrice* affichage_matrice(matrice* matriceEntree);
71 // p - affiche la matrice 'matriceEntree'
```


Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
1  /* -Fichier entête- */
2
3  #include "module_matrice.h"
4
5
6  /* -Fonctions- */
7
8  matrice* creer_matrice(int lignes, int colonnes)
9  {
10     if (lignes <= 0 || colonnes <= 0)
11     {
12         fprintf(stderr, "création impossible:\n");
13         fprintf(stderr, "\t-> les tailles 'lignes' et 'colonnes' doivent
14             -être des entiers non nuls.\n");
15         fprintf(stderr, "\t\t'lignes': %d\n", lignes);
16         fprintf(stderr, "\t\t'colonnes': %d\n", colonnes);
17         exit(EXIT_FAILURE);
18     }
19
20     matrice* matriceSortie = malloc(sizeof(matrice));
21     matriceSortie->lignes = lignes;
22     matriceSortie->colonnes = colonnes;
23     matriceSortie->contenu = malloc(sizeof(valeur*)*lignes);
24
25     for (int ligne = 0; ligne < lignes; ++ligne)
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
25 {
26     matriceSortie->contenu[ligne] = malloc(sizeof(valeur)*colonnes);
27
28     for (int colonne = 0; colonne < colonnes; ++colonne)
29     {
30         matriceSortie->contenu[ligne][colonne] = 0.0;
31     }
32 }
33
34 return matriceSortie;
35 }
36
37 void supprimer_matrice(matrice* matriceEntree)
38 {
39     for (int ligne = 0; ligne < matriceEntree->lignes; ++ligne)
40     {
41         free(matriceEntree->contenu[ligne]);
42     }
43
44     free(matriceEntree->contenu);
45     free(matriceEntree);
46 }
47
48 matrice* sous_matrice(matrice* matriceEntree, int ligneDepart, int
    colonneDepart, int nbreLignes, int nbreColonnes)
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
49 {
50     matrice* matriceSortie = creer_matrice(nbreLignes, nbreColonnes);
51
52     for (int i = 0; i < nbreLignes; ++i)
53     {
54         for (int j = 0; j < nbreColonnes; ++j)
55         {
56             matriceSortie->contenu[i][j] = matriceEntree->contenu[i+
                    ligneDepart][j+colonneDepart];
57         }
58     }
59
60     return matriceSortie;
61 }
62
63 matrice* add_matrice(matrice* matriceA, matrice* matriceB)
64 {
65     if (matriceA->lignes != matriceB->lignes || matriceA->colonnes !=
        matriceB->colonnes)
66     {
67         fprintf(stderr, "addition impossible:\n");
68         fprintf(stderr, "\t-> les deux matrices doivent être de taille
            identique.\n");
69         fprintf(stderr, "\t\t'matriceA': %d lignes\n", matriceA->
            lignes);
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
70     fprintf(stderr, "\t\t'matriceA':_ {%d}_ colonnes\n", matriceA->
       colonnes);
71     fprintf(stderr, "\t\t'matriceB':_ {%d}_ lignes\n", matriceB->
       lignes);
72     fprintf(stderr, "\t\t'matriceB':_ {%d}_ colonnes\n", matriceB->
       colonnes);
73     exit(EXIT_FAILURE);
74 }
75
76 matrice* matriceSortie = creer_matrice(matriceA->lignes, matriceA->
       colonnes);
77
78 for (int ligne = 0; ligne < matriceSortie->lignes; ++ligne)
79 {
80     for (int colonne = 0; colonne < matriceSortie->colonnes; ++
       colonne)
81     {
82         matriceSortie->contenu[ligne][colonne] = matriceA->contenu[
       ligne][colonne] + matriceB->contenu[ligne][colonne];
83     }
84 }
85
86 return matriceSortie;
87 }
88
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
89 matrice* soustraire_matrice(matrice* matriceA, matrice* matriceB)
90 {
91     if (matriceA->lignes != matriceB->lignes || matriceA->colonnes !=
        matriceB->colonnes)
92     {
93         fprintf(stderr, "soustraction impossible:\n");
94         fprintf(stderr, "\t-> les deux matrices doivent être de taille
            identique.\n");
95         fprintf(stderr, "\t\t'matriceA': %d lignes\n", matriceA->
            lignes);
96         fprintf(stderr, "\t\t'matriceA': %d colonnes\n", matriceA->
            colonnes);
97         fprintf(stderr, "\t\t'matriceB': %d lignes\n", matriceB->
            lignes);
98         fprintf(stderr, "\t\t'matriceB': %d colonnes\n", matriceB->
            colonnes);
99         exit(EXIT_FAILURE);
100     }
101
102     matrice* matriceSortie = creer_matrice(matriceA->lignes, matriceA->
        colonnes);
103
104     for (int ligne = 0; ligne < matriceSortie->lignes; ++ligne)
105     {
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
106     for (int colonne = 0; colonne < matriceSortie->colonnes; ++
107         colonne)
108     {
109         matriceSortie->contenu[ligne][colonne] = matriceA->contenu[
110             ligne][colonne] - matriceB->contenu[ligne][colonne];
111     }
112     return matriceSortie;
113 }
114
115 matrice* mult_matrice(matrice* matriceA, matrice* matriceB)
116 {
117     if (matriceA->colonnes != matriceB->lignes)
118     {
119         fprintf(stderr, "multiplication impossible:\n");
120         fprintf(stderr, "\t-> la matrice 'matriceA' doit avoir autant de
121             \t colonnes que la matrice 'matriceB' a de lignes.\n");
122         fprintf(stderr, "\t\t 'matriceA' : %d colonnes\n", matriceA->
123             colonnes);
124         fprintf(stderr, "\t\t 'matriceB' : %d lignes\n", matriceB->
125             lignes);
126         exit(EXIT_FAILURE);
127     }
128 }
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
126     int tailleCommune = matriceA->colonnes;
127     matrice* matriceSortie = creer_matrice(matriceA->lignes, matriceB->
        colonnes);
128
129     for (int ligne = 0; ligne < matriceSortie->lignes; ++ligne)
130     {
131         for (int colonne = 0; colonne < matriceSortie->colonnes; ++
            colonne)
132         {
133             valeur somme = 0;
134
135             for (int k = 0; k < tailleCommune; ++k)
136             {
137                 somme += matriceA->contenu[ligne][k] * matriceB->contenu
                    [k][colonne];
138             }
139
140             matriceSortie->contenu[ligne][colonne] = somme;
141         }
142     }
143
144     return matriceSortie;
145 }
146
147 matrice* transp_matrice(matrice* matriceEntree)
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
148 {
149     matrice* matriceSortie = creer_matrice(matriceEntree->colonnes,
        matriceEntree->lignes);
150
151     for (int ligne = 0; ligne < matriceSortie->lignes; ++ligne)
152     {
153         for (int colonne = 0; colonne < matriceSortie->colonnes; ++
            colonne)
154         {
155             matriceSortie->contenu[ligne][colonne] = matriceEntree->
                contenu[colonne][ligne];
156         }
157     }
158
159     return matriceSortie;
160 }
161
162 matrice* dilatation_matrice(valeur scalaire, matrice* matriceEntree)
163 {
164     matrice* matriceSortie = creer_matrice(matriceEntree->lignes,
        matriceEntree->colonnes);
165
166     for (int ligne = 0; ligne < matriceSortie->lignes; ++ligne)
167     {
```


Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
168     for (int colonne = 0; colonne < matriceSortie->colonnes; ++
169         {
170             matriceSortie->contenu[ligne][colonne] = scalaire *
171                 matriceEntree->contenu[ligne][colonne];
172         }
173     }
174     return matriceSortie;
175 }
176
177 valeur det_matrice(matrice* matriceEntree)
178 {
179     if (matriceEntree->colonnes != matriceEntree->lignes)
180     {
181         fprintf(stderr, "calculé du déterminant impossible:\n");
182         fprintf(stderr, "\t-> la matrice 'matriceEntree' doit avoir
183             autant de colonnes que de lignes.\n");
184         fprintf(stderr, "\t\t'matriceEntree': %d lignes\n",
185             matriceEntree->lignes);
186         fprintf(stderr, "\t\t'matriceEntree': %d colonnes\n",
187             matriceEntree->colonnes);
188         exit(EXIT_FAILURE);
189     }
190 }
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
188     int tailleCommune = matriceEntree->colonnes;
189
190     // cas d'arrêt
191
192     if (tailleCommune == 1)
193     {
194         return matriceEntree->contenu[0][0];
195     }
196
197     // recherche meilleur ligne/colonne (celle possédant le moins de 0)
198
199     int idMeilleur = 0;
200     int nbreZeroMax = 0;
201     int nbreZero = 0;
202     bool estVertical = false;
203
204     for (int ligne = 0; ligne < tailleCommune; ++ligne)
205     {
206         nbreZero = 0;
207
208         for (int colonne = 0; colonne < tailleCommune; ++colonne)
209         {
210             if (matriceEntree->contenu[ligne][colonne] == 0.0)
211             {
212                 nbreZero += 1;
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
213     }
214 }
215
216 if (nbreZero > nbreZeroMax)
217 {
218     nbreZeroMax = nbreZero;
219     idMeilleur  = ligne;
220 }
221 }
222
223 for (int colonne = 0; colonne < tailleCommune; ++colonne)
224 {
225     nbreZero = 0;
226
227     for (int ligne = 0; ligne < tailleCommune; ++ligne)
228     {
229         if (matriceEntree->contenu[ligne][colonne] == 0.0)
230         {
231             nbreZero += 1;
232         }
233     }
234
235     if (nbreZero > nbreZeroMax)
236     {
237         nbreZeroMax = nbreZero;
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
238         idMeilleur = colonne;
239         estVertical = true;
240     }
241 }
242
243 // calcule du déterminant (on se ramène à la transposé si le
    // calcule le plus intéressant est sur une colonne)
244
245 // cas simple
246
247 if (nbreZeroMax == tailleCommune)
248 {
249     return 0.0;
250 }
251
252 // cas général
253
254 valeur det = 0.0;
255 valeur signe = (idMeilleur % 2 == 0) ? 1.0 : -1.0;
256 int ligneTemp;
257 int colonneTemp;
258
259 if (estVertical)
260 {
261     matriceEntree = transp_matrice(matriceEntree);
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
262     }
263
264     matrice* matriceTemp = creer_matrice(tailleCommune-1, tailleCommune
        -1);
265
266     for (int colonneEnCours = 0; colonneEnCours < tailleCommune; ++
        colonneEnCours)
267     {
268         if (matriceEntree->contenu[idMeilleur][colonneEnCours] != 0.0)
269         {
270             ligneTemp = 0;
271
272             for (int ligne = 0; ligne < tailleCommune; ++ligne)
273             {
274                 colonneTemp = 0;
275
276                 if (ligne != idMeilleur)
277                 {
278                     for(int colonne = 0; colonne < tailleCommune; ++
                        colonne)
279                     {
280                         if (colonne != colonneEnCours)
281                         {
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
282             matriceTemp->contenu[ligneTemp][colonneTemp]
                = matriceEntree->contenu[ligne][colonne
                ];
283             colonneTemp++;
284         }
285     }
286
287     ligneTemp++;
288 }
289 }
290
291     det += signe * matriceEntree->contenu[idMeilleur][
        colonneEnCours] * det_matrice(matriceTemp);
292 }
293
294     signe *= -1.0;
295 }
296
297 if (estVertical)
298 {
299     supprimer_matrice(matriceEntree);
300 }
301 supprimer_matrice(matriceTemp);
302
303 return det;
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
304 }
305
306 void echange_ligne(matrice* matriceEntree, int ligne1, int ligne2)
307 {
308     if (ligne1 >= matriceEntree->lignes || ligne1 < 0 || ligne2 >=
        matriceEntree->lignes || ligne2 < 0)
309     {
310         fprintf(stderr, "échange des lignes impossible:\n");
311         fprintf(stderr, "\t-> les lignes 'ligne1' et 'ligne2' doivent
            exister.\n");
312         fprintf(stderr, "\t\t\t'ligne1': %d\n", ligne1);
313         fprintf(stderr, "\t\t\t'ligne2': %d\n", ligne2);
314         exit(EXIT_FAILURE);
315     }
316
317     for (int colonne = 0; colonne < matriceEntree->colonnes; ++colonne)
318     {
319         valeur stockageTemp = matriceEntree->contenu
            [ligne1][colonne];
320         matriceEntree->contenu[ligne1][colonne] = matriceEntree->contenu
            [ligne2][colonne];
321         matriceEntree->contenu[ligne2][colonne] = stockageTemp;
322     }
323 }
324
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
325 void echange_colonne(matrice* matriceEntree, int colonne1, int colonne2)
326 {
327     if (colonne1 >= matriceEntree->colonnes || colonne1 < 0 || colonne2
328         >= matriceEntree->colonnes || colonne2 < 0)
329     {
330         fprintf(stderr, "échange des colonnes impossible:\n");
331         fprintf(stderr, "\t-> les colonnes 'colonne1' et 'colonne2'
332             doivent exister.\n");
333         fprintf(stderr, "\t\t'colonne1': %d\n", colonne1);
334         fprintf(stderr, "\t\t'colonne2': %d\n", colonne2);
335         exit(EXIT_FAILURE);
336     }
337     for (int ligne = 0; ligne < matriceEntree->lignes; ++ligne)
338     {
339         valeur stockageTemp = matriceEntree->contenu
340             [ligne][colonne1];
341         matriceEntree->contenu[ligne][colonne1] = matriceEntree->contenu
342             [ligne][colonne2];
343         matriceEntree->contenu[ligne][colonne2] = stockageTemp;
344     }
345 }
346 void combinaison_lignes(matrice* matriceEntree, int ligneDest, valeur
347     scalaire, int ligneAjout)
```


Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
345 {
346     if (ligneDest >= matriceEntree->lignes || ligneDest < 0 ||
        ligneAjout >= matriceEntree->lignes || ligneAjout < 0)
347     {
348         fprintf(stderr, "combinaison des lignes impossible:\n");
349         fprintf(stderr, "\t-> les lignes 'ligneDest' et 'ligneAjout'
            doivent exister.\n");
350         fprintf(stderr, "\t\t 'ligneDest': %d\n", ligneDest);
351         fprintf(stderr, "\t\t 'ligneAjout': %d\n", ligneAjout);
352         exit(EXIT_FAILURE);
353     }
354
355     for (int colonne = 0; colonne < matriceEntree->colonnes; ++colonne)
356     {
357         matriceEntree->contenu[ligneDest][colonne] = matriceEntree->
            contenu[ligneDest][colonne] + scalaire * matriceEntree->
            contenu[ligneAjout][colonne];
358     }
359 }
360
361 void combinaison_colonne(matrice* matriceEntree, int colonneDest, valeur
    scalaire, int colonneAjout)
362 {
363     if (colonneDest >= matriceEntree->colonnes || colonneDest < 0 ||
        colonneAjout >= matriceEntree->colonnes || colonneAjout < 0)
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
364 {
365     fprintf(stderr, "combinaison des colonnes impossible:\n");
366     fprintf(stderr, "\t-> les colonnes 'colonneDest' et '
        colonneAjout' doivent exister.\n");
367     fprintf(stderr, "\t\t'colonneDest': %d\n", colonneDest);
368     fprintf(stderr, "\t\t'colonneAjout': %d\n", colonneAjout);
369     exit(EXIT_FAILURE);
370 }
371
372 for (int ligne = 0; ligne < matriceEntree->lignes; ++ligne)
373 {
374     matriceEntree->contenu[ligne][colonneDest] = matriceEntree->
        contenu[ligne][colonneDest] + scalaire * matriceEntree->
        contenu[ligne][colonneAjout];
375 }
376 }
377
378 void dilatation_ligne(matrice* matriceEntree, valeur scalaire, int ligne
    )
379 {
380     if (ligne >= matriceEntree->lignes || ligne < 0)
381     {
382         fprintf(stderr, "dilatation de la ligne impossible:\n");
383         fprintf(stderr, "\t-> la ligne 'ligne' doit exister.\n");
384         fprintf(stderr, "\t\t'ligne': %d\n", ligne);
    }
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
385     exit(EXIT_FAILURE);
386 }
387
388 if (scalaire == 0)
389 {
390     fprintf(stderr, "dilatation de la ligne impossible:\n");
391     fprintf(stderr, "\t-> le scalaire 'scalaire' doit être non nul.\n");
392     fprintf(stderr, "\t\t'scalaire': %f\n", scalaire); // à
        modifier si valeur change de type
393     exit(EXIT_FAILURE);
394 }
395
396 for (int colonne = 0; colonne < matriceEntree->colonnes; ++colonne)
397 {
398     matriceEntree->contenu[ligne][colonne] = scalaire *
        matriceEntree->contenu[ligne][colonne];
399 }
400 }
401
402 void dilatation_colonne(matrice* matriceEntree, valeur scalaire, int
    colonne)
403 {
404     if (colonne >= matriceEntree->colonnes || colonne < 0)
405     {
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
406     fprintf(stderr, "dilatation de la colonne impossible:\n");
407     fprintf(stderr, "\t-> la colonne 'colonne' doit exister.\n");
408     fprintf(stderr, "\t\t'colonne': %d\n", colonne);
409     exit(EXIT_FAILURE);
410 }
411
412 if (scalaire == 0)
413 {
414     fprintf(stderr, "dilatation de la colonne impossible:\n");
415     fprintf(stderr, "\t-> le scalaire 'scalaire' doit être non nul.\n");
416     fprintf(stderr, "\t\t'scalaire': %f\n", scalaire); // à
        modifier si valeur change de type
417     exit(EXIT_FAILURE);
418 }
419
420 for (int ligne = 0; ligne < matriceEntree->lignes; ++ligne)
421 {
422     matriceEntree->contenu[ligne][colonne] = scalaire *
        matriceEntree->contenu[ligne][colonne];
423 }
424 }
425
426 matrice* inv_matrice(matrice* matriceEntree, bool verifie)
427 {
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
428 if (matriceEntree->colonnes != matriceEntree->lignes)
429 {
430     fprintf(stderr, "calcul de l'inverse impossible:\n");
431     fprintf(stderr, "\t-> la matrice 'matriceEntree' doit avoir
         autant de colonnes que de lignes.\n");
432     fprintf(stderr, "\t\t'matriceEntree': %d lignes\n",
         matriceEntree->lignes);
433     fprintf(stderr, "\t\t'matriceEntree': %d colonnes\n",
         matriceEntree->colonnes);
434     exit(EXIT_FAILURE);
435 }
436
437 if (verifie)
438 {
439     valeur det = det_matrice(matriceEntree);
440     printf("%f\n", det);
441
442     if (det == 0)
443     {
444         fprintf(stderr, "calcul de l'inverse impossible:\n");
445         fprintf(stderr, "\t-> la matrice 'matriceEntree' est de dé
             terminant nul.\n");
446         fprintf(stderr, "\t\t'déterminant': %f\n", det); // à
             modifier si valeur change de type
447         exit(EXIT_FAILURE);

```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
448     }
449 }
450
451 // mise en place
452
453 int tailleCommune = matriceEntree->colonnes;
454 matrice* matriceTemp = creer_matrice(tailleCommune, 2*tailleCommune)
455     ;
456
457 for (int ligne = 0; ligne < tailleCommune; ++ligne)
458 {
459     for (int colonne = 0; colonne < tailleCommune; ++colonne)
460     {
461         matriceTemp->contenu[ligne][colonne] = matriceEntree->
462             contenu[ligne][colonne];
463
464         if (ligne == colonne)
465         {
466             matriceTemp->contenu[ligne][colonne+tailleCommune] = 1;
467         }
468         else
469         {
470             matriceTemp->contenu[ligne][colonne+tailleCommune] = 0;
471         }
472     }
473 }
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
471     }
472 }
473
474 // algorithme de Gauss-Jordan
475
476 int lignePivot    = -1;
477
478 for (int colonne = 0; colonne < tailleCommune; ++colonne)
479 {
480     int ligneMax = lignePivot+1;
481     int maximum  = matriceTemp->contenu[lignePivot+1][colonne];
482
483     for (int ligne = lignePivot+2; ligne < tailleCommune; ++ligne)
484     {
485         if (matriceTemp->contenu[ligne][colonne] > maximum)
486         {
487             maximum = matriceTemp->contenu[ligne][colonne];
488             ligneMax = ligne;
489         }
490     }
491
492     if (matriceTemp->contenu[ligneMax][colonne] != 0)
493     {
494         lignePivot += 1;
```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
495         dilatation_ligne(matriceTemp, 1/matriceTemp->contenu[
            ligneMax][colonne], ligneMax);
496
497         if (ligneMax != lignePivot)
498         {
499             echange_ligne(matriceTemp, lignePivot, ligneMax);
500         }
501
502         for (int ligne = 0; ligne < tailleCommune; ++ligne)
503         {
504             if (ligne != lignePivot)
505             {
506                 combinaison_lignes(matriceTemp, ligne, (-1)*
                    matriceTemp->contenu[ligne][colonne], lignePivot
                    );
507             }
508         }
509     }
510 }
511
512 // recopie de la matrice inverse
513
514 matrice* matriceSortie = creer_matrice(tailleCommune, tailleCommune)
    ;
515 for (int ligne = 0; ligne < tailleCommune; ++ligne)
```


Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
516 {
517     for (int colonne = 0; colonne < tailleCommune; ++colonne)
518     {
519         matriceSortie->contenu[ligne][colonne] = matriceTemp->
            contenu[ligne][colonne+tailleCommune];
520     }
521 }
522
523 supprimer_matrice(matriceTemp);
524 return matriceSortie;
525 }
526
527 matrice* affichage_matrice(matrice* matriceEntree)
528 {
529     printf("Affichage:\n");
530
531     for (int ligne = 0; ligne < matriceEntree->lignes; ++ligne)
532     {
533         printf("|");
534         for (int colonne = 0; colonne < matriceEntree->colonnes; ++
            colonne)
535         {
536             printf("_{%f}_", matriceEntree->contenu[ligne][colonne]);
537         }
538         printf("|\n");

```

Annexes :

Code C : module_matrice.c

```
539     }  
540 }
```

Annexes :

Code C : main.c

```
1  /*
2  Documentation:
3
4      - Types de conditions limites (toujours l'une des deux)
5
6      {-1} Dirichlet : contrainte de position
7      {1}  Neumann : contrainte de force
8
9      - Forme final du problème initiale
10
11      [Fc]    [K1  K2]    [Ui]
12      [ ] = [ ] x [ ]
13      [Fi]    [K3  K4]    [Uc]
14  , où les indices i correspondent aux inconnus et c au connus pour U (dé
    placements) et F (forces)
15
16      K1 : degree_de_liberte x degree_de_liberte
17      K4 : degree_de_contrainte x degree_de_contrainte
18
19  */
20
21
22  /* - Imports - */
23
24  #include <stdio.h>
```

Annexes :

Code C : main.c

```
25 #include <stdbool.h>
26 #include <stdlib.h>
27 #include <time.h>
28 #include <math.h>
29 #include <string.h>
30 #include "module_matrice.h"
31
32
33 /* - Constantes - */
34
35 #define Dimension 3 // s.u.
36 #define NoeudsParElement 2 // s.u.
37
38
39 /* - Structures et types - */
40
41 typedef struct
42 {
43     matrice* position;
44     matrice* déplacement;
45     matrice* force;
46     int* typeConstraite;
47     int* indicesK;
48 } noeud_t;
49
```

Annexes :

Code C : main.c

```
50 typedef struct
51 {
52     int* indices;
53     double e; // Pa module de Young
54     double a; // m^2 section
55 } element_t;
56
57 typedef struct
58 {
59     noeud_t* noeuds;
60     element_t* elements;
61     int nbreNoeuds;
62     int nbreElements;
63     int degreeDeLiberte;
64     int degreeDeContrainte;
65 } probleme_t;
66
67
68 /* - Décalrations - */
69
70 probleme_t* lecture_donnees(char* lien);
71 /* f - récupère les données à l'adresse fournie */
72
73 void ecrit_resultat(char* lien, probleme_t* probleme);
74 /* f - écrit les données traités à l'adresse fournie */
```

Annexes :

Code C : main.c

```
75
76 void supprime_probleme(probleme_t* probleme);
77 /* f - delete la structure du problème */
78
79 matrice* raideur_element(probleme_t* probleme, int i);
80 /* f - créer la matrice de raideur associée à l'élément d'indice i élé
    ment */
81
82 matrice* creation_matrice_raideur(probleme_t* probleme);
83 /* f - créer la matrice de raideur pour le problème */
84
85 matrice* recuperation_forces_connues(probleme_t* probleme);
86 /* f - récupération du vecteur colonne des forces connues */
87
88 matrice* recuperation_deplacements_connus(probleme_t* probleme);
89 /* f - récupération du vecteur colonne des déplacements connus */
90
91 void applique_elements_finis(char* lienDonnees, char* lienSortie);
92 /* f - effectue la méthode des éléments finis */
93
94
95 /* - Fonctions - */
96
97 probleme_t* lecture_donnees(char* lien)
98 {
```

Annexes :

Code C : main.c

```
99 // Initialisation du problème
100
101 probleme_t* probleme = malloc(sizeof(probleme_t));
102
103 probleme->degreedeLiberte = 0;
104 probleme->degreedeContrainte = 0;
105
106 // Ouverture du fichier
107
108 FILE* fichier = NULL;
109
110 fichier = fopen(lien, "r");
111
112 // Lecture des informations primaires
113
114 fscanf(fichier, "%d;%d\n", &(probleme->nbreNoeuds), &(probleme->
    nbreElements));
115
116 // Lecture des noeuds
117
118 probleme->noeuds = malloc(sizeof(noeud_t) * probleme->nbreNoeuds);
119
120 double valeur;
121
122 for (int i = 0; i < probleme->nbreNoeuds; ++i)
```

Annexes :

Code C : main.c

```
123 {
124     // Initialisation du noeud
125
126     probleme->noeuds[i].position      = creer_matrice(Dimension, 1)
127     ;
128     probleme->noeuds[i].deplacement   = creer_matrice(Dimension, 1)
129     ;
130     probleme->noeuds[i].force          = creer_matrice(Dimension, 1)
131     ;
132     probleme->noeuds[i].typeConstraite = malloc(sizeof(int) *
133     Dimension);
134     probleme->noeuds[i].indicesK      = malloc(sizeof(int) *
135     Dimension);
136
137     // Lecture du noeud
138
139     for (int d = 0; d < Dimension; ++d)
140     {
141         fscanf(fichier, "%lf;%d;%lf\n", &(probleme->noeuds[i].
142         position->contenu[d][0]), &(probleme->noeuds[i].
143         typeConstraite[d]), &valeur);
144
145         if (probleme->noeuds[i].typeConstraite[d] == 1)
146         {
147             ++(probleme->degreeDeLiberte);
148         }
149     }
150 }
```


Annexes :

Code C : main.c

```
141         probleme->noeuds[i].force->contenu[d][0] = valeur;
142         probleme->noeuds[i].deplacement->contenu[d][0] = 0.0;
143         probleme->noeuds[i].indicesK[d] =
            probleme->degreedeliberte;
144     }
145     else
146     {
147         --(probleme->degreedeccontrainte);
148         probleme->noeuds[i].deplacement->contenu[d][0] = valeur;
149         probleme->noeuds[i].force->contenu[d][0] = 0.0;
150         probleme->noeuds[i].indicesK[d] =
            probleme->degreedeccontrainte;
151     }
152 }
153 };
154
155 // Formatage des indices dans K
156
157 for (int i = 0; i < probleme->nbreNoeuds; ++i)
158 {
159     for (int d = 0; d < Dimension; ++d)
160     {
161         if (probleme->noeuds[i].indicesK[d] < 0)
162         {
```

Annexes :

Code C : main.c

```
163         probleme->noeuds[i].indicesK[d] = abs(probleme->noeuds[i]
164             ].indicesK[d]) + (probleme->degreDeLiberte) - 1;
165     }
166     else
167     {
168         probleme->noeuds[i].indicesK[d] = probleme->noeuds[i].
169             indicesK[d] - 1;
170     }
171 }
172
173 probleme->degreDeContrainte = abs(probleme->degreDeContrainte);
174
175 // Lecture des elements
176
177 probleme->elements = malloc(sizeof(element_t) * probleme->
178     nbreElements);
179
180 for (int i = 0; i < probleme->nbreElements; ++i)
181 {
182     // Initialisation de l'élément
183
184     probleme->elements[i].indices = malloc(sizeof(int) *
185         NoeudsParElement);
```

Annexes :

Code C : main.c

```
184         // Lecture de l'élément
185
186         fscanf(fichier, "%d;%d;%lf;%lf\n", &(probleme->elements[i].
            indices[0]), &(probleme->elements[i].indices[1]), &(probleme
            ->elements[i].e), &(probleme->elements[i].a));
187     }
188
189     fclose(fichier);
190
191     return probleme;
192 }
193
194 void ecrit_resultat(char* lien, probleme_t* probleme)
195 {
196     // Ouverture du fichier
197
198     FILE* fichier = NULL;
199
200     fichier = fopen(lien, "w");
201
202     // Ecriture des informations primaires
203
204     fprintf(fichier, "%d;%d\n", probleme->nbreNoeuds, probleme->
        nbreElements);
205
```

Annexes :

Code C : main.c

```
206 // Ecriture des noeuds
207
208 for (int i = 0; i < probleme->nbreNoeuds; ++i)
209 {
210     for (int d = 0; d < Dimension; ++d)
211     {
212         fprintf(fichier, "%lf;%lf;%lf\n", probleme->noeuds[i].
            position->contenu[d][0], probleme->noeuds[i].deplacement
            ->contenu[d][0], probleme->noeuds[i].force->contenu[d
            ][0]);
213     }
214 }
215
216 // Ecriture des elements
217
218 for (int i = 0; i < probleme->nbreElements; ++i)
219 {
220     fprintf(fichier, "%d;%d;%lf;%lf\n", probleme->elements[i].
        indices[0], probleme->elements[i].indices[1], probleme->
        elements[i].e, probleme->elements[i].a);
221 }
222
223 fclose(fichier);
224 }
225
```

Annexes :

Code C : main.c

```
226 void supprimer_probleme(probleme_t* probleme)
227 {
228     // free des noeuds
229
230     for (int i = 0; i < probleme->nbreNoeuds; ++i)
231     {
232         supprimer_matrice(probleme->noeuds[i].position);
233         supprimer_matrice(probleme->noeuds[i].deplacement);
234         supprimer_matrice(probleme->noeuds[i].force);
235         free(probleme->noeuds[i].typeConstraite);
236         free(probleme->noeuds[i].indicesK);
237     }
238
239     free(probleme->noeuds);
240
241     // free des elements
242
243     for (int i = 0; i < probleme->nbreElements; ++i)
244     {
245         free(probleme->elements[i].indices);
246     }
247
248     free(probleme->elements);
249
250     // free du probleme
```

Annexes :

Code C : main.c

```
251
252     free(probleme);
253
254     return;
255 }
256
257 matrice* raideur_element(probleme_t* probleme, int i)
258 {
259     // Calcul de la rotation selon Oz
260
261     int indice1 = probleme->elements[i].indices[0];
262     int indice2 = probleme->elements[i].indices[1];
263
264     double x1 = probleme->noeuds[indice1].position->contenu[0][0];
265     double y1 = probleme->noeuds[indice1].position->contenu[1][0];
266     double x2 = probleme->noeuds[indice2].position->contenu[0][0];
267     double y2 = probleme->noeuds[indice2].position->contenu[1][0];
268
269     double deltax = x2 - x1;
270     double deltay = y2 - y1;
271
272     double longueurProj = sqrt(deltax * deltax + deltay * deltay);
273
274     double cosinus;
275     double sinus;
```

Annexes :

Code C : main.c

```
276
277     if (sqrt(longueurProj * longueurProj) <= 0.001) // on évite la
        division par 0
278     {
279         cosinus = 1.0;
280         sinus   = 0.0;
281     }
282     else
283     {
284         cosinus = deltax / longueurProj;
285         sinus   = deltax / longueurProj;
286     }
287
288     // - création de la matrice de rotation R(-angle) (A)
289
290     matrice* mat_A = creer_matrice(Dimension * NoeudsParElement,
        Dimension * NoeudsParElement);
291
292     for (int n = 0; n < NoeudsParElement; ++n)
293     {
294         mat_A->contenu[0 + Dimension * n][0 + Dimension * n] = cosinus;
295         mat_A->contenu[0 + Dimension * n][1 + Dimension * n] = sinus;
296         mat_A->contenu[1 + Dimension * n][0 + Dimension * n] = -sinus;
297         mat_A->contenu[1 + Dimension * n][1 + Dimension * n] = cosinus;
298         mat_A->contenu[2 + Dimension * n][2 + Dimension * n] = 1.0;
```

Annexes :

Code C : main.c

```
299     }
300
301     // - calcule des positions après la première rotation
302
303     matrice* positions = creer_matrice(Dimension * 2, 1);
304     for (int d = 0; d < Dimension; ++d)
305     {
306         positions->contenu[d][0]           = probleme->noeuds[indice1].
            position->contenu[d][0];
307         positions->contenu[Dimension+d][0] = probleme->noeuds[indice2].
            position->contenu[d][0];
308     }
309     matrice* nouvellePositions = mult_matrice(mat_A, positions);
310
311     // Calcul de la rotation selon 0y
312
313     x1          = nouvellePositions->contenu[0][0];
314     double z1   = nouvellePositions->contenu[2][0];
315     x2          = nouvellePositions->contenu[3][0];
316     double z2   = nouvellePositions->contenu[5][0];
317
318     deltax      = x2 - x1;
319     double deltaz = z2 - z1;
320
```


Annexes :

Code C : main.c

```
321     double longueur = sqrt(deltax * deltax + deltaz * deltaz); // conserv
        ée par rotation (et plus de composante selon y)
322
323     if (sqrt(longueur * longueur) <= 0.001) // on évite la division par 0
324     {
325         cosinus = 1.0;
326         sinus    = 0.0;
327     }
328     else
329     {
330         cosinus = deltax / longueur;
331         sinus    = deltaz / longueur;
332     }
333
334     // - création de la matrice de rotation R(-angle) (B)
335
336     matrice* mat_B = creer_matrice(Dimension * NoeudsParElement,
        Dimension * NoeudsParElement);
337
338     for (int n = 0; n < NoeudsParElement; ++n)
339     {
340         mat_B->contenu[0 + Dimension * n][0 + Dimension * n] = cosinus;
341         mat_B->contenu[0 + Dimension * n][2 + Dimension * n] = -sinus;
342         mat_B->contenu[1 + Dimension * n][1 + Dimension * n] = 1.0;
343         mat_B->contenu[2 + Dimension * n][0 + Dimension * n] = sinus;
```

Annexes :

Code C : main.c

```
344     mat_B->contenu[2 + Dimension * n][2 + Dimension * n] = cosinus;
345 }
346
347 // Calcul de la matrice de raideur de l'élément
348
349 // - création de la matrice dans la base canonique (K)
350
351 matrice* mat_K = creer_matrice(Dimension * NoeudsParElement,
    Dimension * NoeudsParElement);
352
353 double constante = (probleme->elements[i].e) * (probleme->elements[i
    ].a) / longueur;
354
355 mat_K->contenu[0][0] = constante;
356 mat_K->contenu[0][Dimension] = -constante;
357 mat_K->contenu[Dimension][0] = -constante;
358 mat_K->contenu[Dimension][Dimension] = constante;
359
360 // - calcule de la matrice dans la base tournée tA x tB x K x B x A
    = t(BA) x K x BA
361
362 matrice* mat_BA = mult_matrice(mat_B, mat_A);
363 matrice* mat_tBA = transp_matrice(mat_BA);
364
365 matrice* mat_tBAK = mult_matrice(mat_tBA, mat_K);
```

Annexes :

Code C : main.c

```
366     matrice* mat_K_finale = mult_matrice(mat_tBAK, mat_BA);
367
368     // free des matrices intermédiaires et retour
369
370     supprimer_matrice(mat_A);
371     supprimer_matrice(positions);
372     supprimer_matrice(nouvellePositions);
373     supprimer_matrice(mat_K);
374     supprimer_matrice(mat_BA);
375     supprimer_matrice(mat_tBA);
376     supprimer_matrice(mat_tBAK);
377
378     return mat_K_finale;
379 }
380
381 matrice* creation_matrice_raideur(probleme_t* probleme)
382 {
383     // Initialisation de la matrice
384
385     matrice* matriceRaideur = creer_matrice((probleme->nbreNoeuds) *
        Dimension, (probleme->nbreNoeuds) * Dimension);
386
387     // Assemblage de la matrice
388
389     for (int i = 0; i < probleme->nbreElements; ++i)
```

Annexes :

Code C : main.c

```
390 {
391     matrice* matriceElement = raideur_element(probleme, i);
392
393     // Intération sur toutes les combinaisons des noeuds
394
395     for (int noeud1 = 0; noeud1 < NoeudsParElement; ++noeud1)
396     {
397         for (int direction1 = 0; direction1 < Dimension; ++
            direction1)
398         {
399             for (int noeud2 = 0; noeud2 < NoeudsParElement; ++noeud2
                )
400             {
401                 for (int direction2 = 0; direction2 < Dimension; ++
                    direction2)
402                 {
403                     int ligne      = probleme->noeuds[probleme->
                        elements[i].indices[noeud1]].indicesK[
                            direction1];
404                     int colonne    = probleme->noeuds[probleme->
                        elements[i].indices[noeud2]].indicesK[
                            direction2];
```

Annexes :

Code C : main.c

```
405         matriceRaideur->contenu[ligne][colonne] +=
            matriceElement->contenu[noeud1 * Dimension +
                direction1][noeud2 * Dimension + direction2
            ];
406     }
407 }
408 }
409 }
410
411     supprimer_matrice(matriceElement);
412 }
413
414     return matriceRaideur;
415 }
416
417 matrice* recuperation_forces_connues(probleme_t* probleme)
418 {
419     matrice* forces_connues = creer_matrice(probleme->degreDeLiberte,
        1); // vecteur colonne
420
421     int indice = 0;
422
423     // la création de la matrice est fortement liée au tri choisi
424
425     for (int i = 0; i < probleme->nbreNoeuds; ++i)
```

Annexes :

Code C : main.c

```
426 {
427     for (int d = 0; d < Dimension; ++d)
428     {
429         if (probleme->noeuds[i].typeConstraite[d] == 1)
430         {
431             forces_connues->contenu[indice][0] = probleme->noeuds[i]
432                 .force->contenu[d][0];
433             ++indice;
434         }
435     }
436
437     return forces_connues;
438 }
439
440 matrice* recuperation_deplacements_connus(probleme_t* probleme)
441 {
442     matrice* deplacements_connus = creer_matrice(probleme->
443         degreeDeContrainte, 1); // vecteur colonne
444
445     int indice = 0;
446
447     // la création de la matrice est fortement liée au tri choisi
448
449     for (int i = 0; i < probleme->nbreNoeuds; ++i)
```

Annexes :

Code C : main.c

```
449 {
450     for (int d = 0; d < Dimension; ++d)
451     {
452         if (probleme->noeuds[i].typeConstraite[d] == -1)
453         {
454             déplacements_connus->contenu[indice][0] = probleme->
455                 noeuds[i].deplacement->contenu[d][0];
456             ++indice;
457         }
458     }
459
460     return déplacements_connus;
461 }
462
463 void applique_elements_finis(char* lienDonnees, char* lienSortie)
464 {
465     // précalculs
466
467     probleme_t* probleme = lecture_donnees(lienDonnees);
468
469     printf("donnees_lues\n");
470
471     matrice* matriceRaideur = creation_matrice_raideur(probleme);
472 }
```

Annexes :

Code C : main.c

```
473 printf("matrice créée\n");
474
475 // récupération des matrices
476
477 matrice* forces_connues      = recuperation_forces_connues(probleme)
    ;
478 matrice* déplacements_connus = recuperation_deplacements_connus(
    probleme);
479 matrice* k1                  = sous_matrice(matriceRaideur, 0, 0,
    probleme->degreDeLiberte, probleme->degreDeLiberte);
480 matrice* k2                  = sous_matrice(matriceRaideur, 0,
    probleme->degreDeLiberte, probleme->degreDeLiberte, probleme->
    degreDeContrainte);
481 matrice* k3                  = sous_matrice(matriceRaideur, probleme
    ->degreDeLiberte, 0, probleme->degreDeContrainte, probleme->
    degreDeLiberte);
482 matrice* k4                  = sous_matrice(matriceRaideur, probleme
    ->degreDeLiberte, probleme->degreDeLiberte, probleme->
    degreDeContrainte, probleme->degreDeContrainte);
483
484 // calculs matriciels
485
486 //  $A / F = F_c - K_2 \times U_c$ 
487 matrice* k2_x_uc = mult_matrice(k2, déplacements_connus);
488
```


Annexes :

Code C : main.c

```
489 matrice* force_temp = soustrait_matrice(forces_connues, k2_x_uc);
490
491 // B / U_i = K1^-1 x F
492
493 matrice* invK1 = inv_matrice(k1, false);
494
495 matrice* déplacements_inconnus = mult_matrice(invK1, force_temp);
496
497 // C / F_i = K3 x U_i + K4 x U_p
498
499 matrice* mult1 = mult_matrice(k3, déplacements_inconnus);
500 matrice* mult2 = mult_matrice(k4, déplacements_connues);
501
502 matrice* forces_inconnues = add_matrice(mult1, mult2);
503
504 // mise à jour des noeuds
505
506 int idTampDepl = 0;
507 int idTampForc = 0;
508
509 for (int i = 0; i < probleme->nbreNoeuds; ++i)
510 {
511     for (int d = 0; d < Dimension; ++d)
512     {
513         if (probleme->noeuds[i].typeConstraite[d] == 1)
```

Annexes :

Code C : main.c

```
514         {
515             probleme->noeuds[i].deplacement->contenu[d][0] =
                    déplacements_inconnus->contenu[idTampDepl][0];
516             ++idTampDepl;
517         }
518         else
519         {
520             probleme->noeuds[i].force->contenu[d][0] =
                    forces_inconnues->contenu[idTampForc][0];
521             ++idTampForc;
522         }
523     }
524 }
525
526 // free et retour
527
528 ecrit_resultat(lienSortie, probleme);
529
530 supprimer_matrice(matriceRaideur);
531 supprimer_matrice(forces_connues);
532 supprimer_matrice(deplacements_connues);
533 supprimer_matrice(k1);
534 supprimer_matrice(k2);
535 supprimer_matrice(k3);
536 supprimer_matrice(k4);
```

Annexes :

Code C : main.c

```
537     supprimer_matrice(k2_x_uc);
538     supprimer_matrice(force_temp);
539     supprimer_matrice(invK1);
540     supprimer_matrice(deplacements_inconnus);
541     supprimer_matrice(mult1);
542     supprimer_matrice(mult2);
543     supprimer_matrice(forces_inconnues);
544
545     supprime_probleme(probleme);
546
547     return;
548 }
549
550
551
552 /* - Main (exemple) - */
553
554 int main()
555 {
556     srand(time(NULL));
557
558     applique_elements_finis("donnees.txt", "resultat.txt");
559
560     printf("Termine.\n");
561     return 0;
```

Annexes :

Code C : main.c

562 }

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
1 (* Linux = true; Windows = false *)
2 let est_linux = false;;
3
4 (* Windows *)
5 #load "graphics.cma";;
6
7 (* Linux
8 #use "topfind";;
9 #require "graphics";;*)
10
11 open Graphics;;
12
13 if est_linux
14     then
15         begin
16             let hauteur = 720 and largeur = 1280 in
17             open_graph "";
18             resize_window largeur hauteur;
19             end
20     else
21         open_graph "1280x720";;
22
23
24 (*-----Types, variables et fonctions outils-----*)
25
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
26 type point = {x: float; y: float; z: float};;
27 type vecteur = {vx: float; vy: float; vz: float};;
28
29 type element = int * int * float * float;; (*indice du noeud1, indice
    noeud2, module young, section*)
30
31 type item_affichable = Arete of (point * point * int * int * bool) |
    Noeud of (point * int * int * bool);; (*Arete(point de départ, point
    d'arrivée, epaisseur, couleur, est_original) et Noeud(point, rayon,
    couleur, est_original)*)
32
33 let x0 = ref (float_of_int (size_x()/2))
34 and y0 = ref (float_of_int (size_y()/2))
35 and zoom = ref 2.;;
36
37 let affiche_aretes_originelles = ref true;; (*Pour afficher la structure
    d'origine*)
38 let affiche_aretes_modifiees = ref true;; (*Pour afficher la structure
    modifiee*)
39 let affiche_noeuds_originels = ref true;; (*Pour afficher la structure
    modifiee*)
40 let affiche_noeuds_modifies = ref true;; (*Pour afficher la structure
    modifiee*)
41
42 let base = ref ({vx = 1.; vy = 0.; vz = 0.},
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
43 {vx = 0.; vy = 1.; vz = 0.},
44 {vx = 0.; vy = 0.; vz = 1.});;
45
46 let make_point (x,y,z) = {x = x; y = y; z = z};;
47
48 let vecteur pt1 pt2 = {vx = (pt2.x -. pt1.x); vy = (pt2.y -. pt1.y); vz
    = (pt2.z -. pt1.z)};;
49
50 let make_element indice_noeud1 indice_noeud2 mod_young section = (
    indice_noeud1,indice_noeud2,mod_young,section);;
51
52 let produit_scalaire vct1 vct2 = vct1.vx *. vct2.vx +. vct1.vy *. vct2.
    vy +. vct1.vz *. vct2.vz;;
53
54 let norme vct = sqrt(vct.vx**2. +. vct.vy**2. +. vct.vz**2.);;
55
56 let unitaire vct = {vx = (vct.vx /. (norme vct));
57                                     vy = (vct.vy /. (norme
58                                     vct));
59                                     vz = (vct.vz /. (norme
60                                     vct))}};;
61
62 let produit_vectoriel vct1 vct2 =
    {vx = (vct1.vy *. vct2.vz -. vct1.vz *. vct2.vy);
      vy = (vct1.vz *. vct2.vx -. vct1.vx *. vct2.vz);
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
63         vz = (vct1.vx *. vct2.vy -. vct1.vy *. vct2.vx)};;
64
65 let dans_base pt bse = let vctb1, vctb2, vctb3 = bse and origine = {x =
    0.; y = 0.; z = 0.} in
66     {x = (produit_scalaire (vecteur origine pt) vctb1);
67      y = (produit_scalaire (vecteur origine pt) vctb2);
68      z = (produit_scalaire (vecteur origine pt) vctb3)};;
69
70 let rotation_x vct theta =
71     {vx = vct.vx;
72      vy = vct.vy *. cos theta -. vct.vz *. sin theta;
73      vz = vct.vy *. sin theta +. vct.vz *. cos theta};;
74
75 let rotation_y vct theta =
76     {vx = vct.vx *. cos theta +. vct.vz *. sin theta;
77      vy = vct.vy;
78      vz = vct.vz *. cos theta -. vct.vx *. sin theta};;
79
80 let rotation_z vct theta =
81     {vx = vct.vx *. cos theta -. vct.vy *. sin theta;
82      vy = vct.vy *. cos theta +. vct.vx *. sin theta;
83      vz = vct.vz};;
84
85 let rotation_base_x theta = let vct1, vct2, vct3 = !base in
86     base := ((rotation_x vct1 theta),
```


Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
87             (rotation_x vct2 theta),
88             (rotation_x vct3 theta));;
89
90 let rotation_base_y theta = let vct1, vct2, vct3 = !base in
91     base := ((rotation_y vct1 theta),
92             (rotation_y vct2 theta),
93             (rotation_y vct3 theta));;
94
95 let rotation_base_z theta = let vct1, vct2, vct3 = !base in
96     base := ((rotation_z vct1 theta),
97             (rotation_z vct2 theta),
98             (rotation_z vct3 theta));;
99
100 let projette pt = (int_of_float (!x0 +. !zoom *. pt.x), int_of_float (!
    y0 +. !zoom *. pt.y));;
101
102
103 (*-----Couleurs et épaisseur-----*)
104
105 (*Fonction pour resize des intervalles (proportionnalité)*)
106 let map debut1 fin1 debut2 fin2 x =
107     if debut1 <> fin1
108     then
109         let t = (x -. debut1)/.(fin1 -. debut1) in
110         (1. -. t) *. debut2 +. t *. fin2
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
111         else
112             debut2;;
113
114 (* Détermine la couleur d'un noeud à l'aide de la norme de la force
115    appliquée en ce noeud -> noir vers rouge *)
116 let couleurs_noeuds noeuds forces =
117     let normes_forces = Array.map norme forces in
118     let max_force      = Array.fold_left max normes_forces.(0)
119         normes_forces
120     and min_force      = Array.fold_left min normes_forces.(0)
121         normes_forces in
122     let tab_couleurs   = Array.map (fun norme_force ->
123         let teinte = int_of_float (map
124             min_force max_force 0. 255.
125             norme_force) in
126         rgb teinte 0 0) normes_forces in
127     tab_couleurs;;
128
129 (* Détermine la couleur d'une arête à l'aide de la norme de sa variation
130    de longueur -> noir vers rouge pour l'extension, noir vers bleu
131    pour la compression *)
132 let couleurs_aretes aretes forces_axiales =
133     let abs_forces     = Array.map abs_float forces_axiales in
134     let max_force      = Array.fold_left max abs_forces.(0) abs_forces
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
128     and min_force      = Array.fold_left min abs_forces.(0) abs_forces
      in
129     let tab_couleurs = Array.map (fun norme_force ->
130         if norme_force = 0.
131         then
132             rgb 0 0 0
133         else
134             begin
135                 if norme_force < 0. then
136                     begin
137                         let teinte = int_of_float (map min_force
138                             max_force 0. 255. (abs_float
139                                 norme_force)) in
140                         rgb 0 0 teinte
141                     end
142                 else
143                     begin
144                         let teinte = int_of_float (map min_force
145                             max_force 0. 255. (abs_float
146                                 norme_force)) in
147                         rgb teinte 0 0
148                     end
149                 ) forces_axiales
150     in
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
148     tab_couleurs;;
149
150
151 (*Calcule l'emplacement des noeuds après application de la force,
    ajoutant les déplacements*)
152 let noeuds_deplaces noeuds déplacements voir_info =
153     Array.map2 (fun point vecteur ->
154         if voir_info then
155             begin
156                 print_string "Coordonnées␣:␣";
157                 print_float point.x;
158                 print_string "␣";
159                 print_float point.y;
160                 print_string "␣";
161                 print_float point.z;
162                 print_newline();
163                 print_string "Déplacement␣:␣";
164                 print_float vecteur.vx;
165                 print_string "␣";
166                 print_float vecteur.vy;
167                 print_string "␣";
168                 print_float vecteur.vz;
169                 print_newline();
170                 print_newline();
171             end;
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
172         make_point ((point.x +. vecteur.vx),(point.y +.
           vecteur.vy),(point.z +. vecteur.vz)) )
           noeuds déplacements ;;

173
174 (*Calcule l'épaisseur à afficher des aretes. Attention, renvoie le max
   et le min des sections (unité d'origine)*)
175 let epaisseurs_elements elements =
176     let sections          = Array.map (fun (i1,i2,young,section) ->
           section) elements in
177     let max_section       = Array.fold_left (fun section accu_section
           -> max section accu_section) 0. sections
178     and min_section       = Array.fold_left (fun section accu_section
           -> min section accu_section) infinity sections
179     and min_epaisseur     = 2. (* Constantes d'épaisseurs des traits *)
180     and max_epaisseur     = 10. in
181     let tab_epaisseurs    = Array.map (fun section -> int_of_float (map
           min_section max_section min_epaisseur max_epaisseur section
           )) sections in
182     tab_epaisseurs, min_section, max_section;;
183
184 (*Crée un tableau des items à afficher (noeuds et arêtes), qui sera trié
   par la cote moyenne ou la cote en fonction de si c'est un poin ou
   une arete.
185     Contient les aretes et noeuds avant et après application des
           forces*)
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
186 (*Note : est modifié de façon à ne contenir que les arêtes *)
187 let make_items_affichables elements noeuds forces déplacements
    forces_axiales voir_info =
188     let epaisseurs,_,_ = epaisseurs_elements elements in
189     let couleurs_n = couleurs_noeuds noeuds forces in
190     let couleurs_a = couleurs_aretes elements
        forces_axiales in
191     let epaisseurs_couleurs = Array.map2 (fun ep coul -> (ep,coul
        )) epaisseurs couleurs_a in
192     let noeuds_depl = noeuds_deplaces noeuds déplacements
        voir_info in
193     let tab_aretes_originelles = Array.map2 (fun (i1, i2, young,
        section) epaisseur -> Arete(noeuds.(i1), noeuds.(i2),
        epaisseur, rgb 127 127 127, true)) elements epaisseurs
194     and tab_noeuds_originels = Array.map (fun point -> Noeud(point
        , 10, rgb 127 127 127, true)) noeuds
195     and tab_aretes_deplacees = Array.map2 (fun (i1, i2, young,
        section) (epaisseur, couleur) -> Arete(noeuds_depl.(i1),
        noeuds_depl.(i2), epaisseur, couleur, false)) elements
        epaisseurs_couleurs
196     and tab_noeuds_deplaces = Array.map2 (fun point couleur ->
        Noeud(point, 10, couleur, true)) noeuds_depl couleurs_n in
197     (* let items_originels = Array.append tab_aretes_originelles
        tab_noeuds_originels
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
198         and items_deplaces          = Array.append tab_aretes_deplacees
           tab_noeuds_deplaces in*)
199     tab_aretes_originelles, tab_aretes_deplacees,
           tab_noeuds_originels, tab_noeuds_deplaces;;
200
201 (*Fonction auxiliaire pour tracer une arete*)
202 let trace_arete point1 point2 epaisseur couleur =
203     let pt1      = dans_base point1 !base
204     and pt2      = dans_base point2 !base in
205     let x1,y1 = projette pt1
206     and x2,y2 = projette pt2 in
207     set_color couleur;
208     set_line_width epaisseur;
209     moveto x1 y1;
210     lineto x2 y2;;
211
212 (*Fonction auxiliaire pour tracer un noeud*)
213 let trace_noeud point rayon couleur =
214     let epaisseur_trait = max 1 (int_of_float(float_of_int (rayon)
           *. 0.2)) in
215     let pt              = dans_base point !base in
216     let x,y             = projette pt in
217     set_color couleur;
218     fill_circle x y rayon;
219     set_color black;
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
220     set_line_width epaisseur_trait;
221     draw_circle x y rayon;;
222
223
224 (*-----Algorithme du Peintre-----*)
225
226 (*Profondeur d'un point dans la direction z*)
227 let cote pt =
228     let proj = dans_base pt !base in
229     proj.z;;
230
231 (*Profondeur pour une arete*)
232 let cote_moyenne (point1, point2) = (cote point1 +. cote point2)/. 2.;;
233
234 (*Tri des items pour l'algo du peintre*)
235 let tri tab clef =
236     let taille = (Array.length tab) - 1 in
237     for i = 1 to taille do
238         let j = ref i and check = clef tab.(i) and temp = tab.(i)
239         in
240         while !j > 0 && clef (tab.(!j-1)) > check do
241             tab.(!j) <- tab.(!j-1);
242             j := !j - 1;
243         done;
244         tab.(!j) <- temp;
```


Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
244         done;;
245
246 let tri_items items_a_afficher =
247     let clef_tri item = match item with
248         | Arete(point1,point2,epaisseur,couleur_arete, false) ->
249             (cote_moyenne (point1,point2), 0)
250         | Arete(point1,point2,epaisseur,couleur_arete, true) ->
251             (cote_moyenne (point1,point2), 1)
252         | Noeud(p,rayon,couleur_noeud, false) ->
253             (cote p, 2)
254         | Noeud(p,rayon,couleur_noeud, true) ->
255             (cote p, 3)
256     in
257     tri_items_a_afficher clef_tri;;
258
259 (*Affichage des items dans le bon ordre*)
260 let peintre_items liste_items_a_afficher =
261     let items_a_afficher = Array.concat liste_items_a_afficher in
262     let taille = Array.length items_a_afficher in
263     tri_items items_a_afficher;
264     for i = taille-1 downto 0 do
265         (*print_string "Traçage de l'item n° : ";print_int i;
266         print_newline();*)
267         match items_a_afficher.(i) with
268         | Noeud(point, rayon, couleur, _) ->
269             trace_noeud point rayon couleur
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
263 | Arete(point1, point2, epaisseur, couleur, _) ->
      trace_arete point1 point2 epaisseur couleur
264 done;;
265
266
267 (*-----Récupération des données dans un fichier extérieur-----
      *)
268
269 (*Type tableau dynamique pour faciliter la récupération des données*)
270 type 'a tableau_dynamique = {mutable support: 'a array;
271
272
273 let make_td element = {
274     support = Array.make 16 element; taille = 0};;
275
276 let ajoute td valeur =
277     if td.taille <> Array.length td.support then
278         begin
```

mut

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
279         td.support.(td.taille) <- valeur;
280         td.taille <- td.taille + 1;
281         end
282     else
283         begin
284             let new_support = Array.make (td.taille*2) valeur in
285             for i = 0 to (td.taille-1) do
286                 new_support.(i) <- td.support.(i);
287             done;
288             td.support <- new_support;
289             td.taille <- td.taille + 1;
290             end;;
291
292 (* Calcul de la force normale *)
293 let calcul_force_axiale (i1, i2, e, section) déplacements noeuds =
294     let x1      = noeuds.support.(i1).x
295     and y1      = noeuds.support.(i1).y
296     and z1      = noeuds.support.(i1).z
297     and x2      = noeuds.support.(i2).x
298     and y2      = noeuds.support.(i2).y
299     and z2      = noeuds.support.(i1).z
300     and dx1     = déplacements.support.(i1).vx
301     and dy1     = déplacements.support.(i1).vy
302     and dz1     = déplacements.support.(i1).vz
303     and dx2     = déplacements.support.(i2).vx
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
304 and dy2      = déplacements.support.(i2).vy
305 and dz2      = déplacements.support.(i2).vz in
306 let deltax   = x2 -. x1
307 and deltay   = y2 -. y1
308 and deltaz   = z2 -. z1
309 and dx       = dx2 -. dx1
310 and dy       = dy2 -. dy1
311 and dz       = dz2 -. dz1 in
312 let l        = sqrt (deltax *. deltax +. deltay *. deltay +.
                      deltaz *. deltaz) in
313 let deltal   = sqrt ((deltax +. dx) *. (deltax +. dx) +. (deltay
                      +. dy) *. (deltay +. dy) +. (deltaz +. dz) *. (deltaz +. dz)
                      ) -. l in
314             e *. section *. deltal /. l;;
315
316 (*Fonction qui lit le fichier contenant les données et qui renvoie les
   tableaux contenant :
317     -les noeuds (indités par i)
318     -le déplacement des noeuds (deplacement du noeud i à l'indice i
   )
319     -les forces appliquées au noeud i
320     -les elements, ie (indice_noeud1,indice_noeud2,module_young,
   section)*)
321 let lecture_fichier nomFichier =
322     let fichier = open_in nomFichier in
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
323 let point_generique = make_point (0.,0.,0.) in
324 let element_generique = make_element 0 0 0. 0. in
325 let deplacement_generique = vecteur point_generique
    point_generique in
326 let force_generique = vecteur point_generique
    point_generique in
327 let noeuds = make_td point_generique in
328 let deplacements = make_td deplacement_generique in
329 let forces = make_td force_generique in
330 let elements = make_td element_generique in
331 let forces_axiales = make_td 0. in
332 let ligne = ref (input_line fichier) in
333 let nb_noeuds, nb_elements = Scanf.sscanf !ligne "%d;%d" (fun n1
    n2 -> (n1, n2)) in
334 for i = 0 to nb_noeuds-1 do
335     ligne := input_line fichier;
336     let x,dx,fx = Scanf.sscanf !ligne "%f;%f;%f" (fun x dx
        fx-> (x, dx, fx)) in
337     ligne := input_line fichier;
338     let y,dy,fy = Scanf.sscanf !ligne "%f;%f;%f" (fun y dy
        fy -> (y, dy, fy)) in
339     ligne := input_line fichier;
340     let z,dz,fz = Scanf.sscanf !ligne "%f;%f;%f" (fun z dz
        fz-> (z, dz, fz)) in
341
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
342         ajoute noeuds (make_point (x, y, z));
343         ajoute déplacements (vecteur point_generique (
344             make_point (dx, dy, dz)));
345         ajoute forces (vecteur point_generique (
346             make_point (fx, fy, fz)));
347     done;
348     for i = 0 to nb_elements-1 do
349         ligne := input_line fichier;
350         let element = Scanf.sscanf !ligne "%d;%d;%f;%f" (fun i1
351             i2 module_young section -> (i1, i2, module_young,
352             section)) in
353             ajoute elements element;
354             ajoute forces_axiales (calcul_force_axiale
355                 element déplacements noeuds);
356     done;
357     close_in fichier;
358     let coupe_tableau_dyn tab = Array.sub (tab.support) 0 (tab.
359         taille) in
360     coupe_tableau_dyn noeuds, coupe_tableau_dyn déplacements,
361     coupe_tableau_dyn forces ,coupe_tableau_dyn elements,
362     coupe_tableau_dyn forces_axiales;;
363
364 (*Boucle pour afficher la structure et la faire tourner à l'aide du
365     clavier*)
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
357 let en_sync_items aretes_originelles aretes_deplacees noeuds_originels
    noeuds_deplacees =
358     auto_synchronize false;
359     display_mode false;
360     let liste_items = ref [] in
361     while true do
362         clear_graph ();
363         liste_items := [];
364         if !affiche_aretes_originelles then liste_items :=
            aretes_originelles::(!liste_items);
365         if !affiche_noeuds_originels then liste_items :=
            noeuds_originels::(!liste_items);
366         if !affiche_aretes_modifiees then liste_items :=
            aretes_deplacees::(!liste_items);
367         if !affiche_noeuds_modifies then liste_items :=
            noeuds_deplacees::(!liste_items);
368         peintre_items (!liste_items);
369         synchronize ();
370         let event = wait_next_event [Key_pressed] in let key =
            event.key in
371         if key = 's' then y0 := !y0 -. 5.;
372         if key = 'z' then y0 := !y0 +. 5.;
373         if key = 'q' then x0 := !x0 -. 5.;
374         if key = 'd' then x0 := !x0 +. 5.;
375         if key = 'a' then zoom := !zoom +. 0.05;
```

Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
376         if key = 'e' then zoom := !zoom -. 0.05;
377         if key = 'p' then rotation_base_y (0.05);
378         if key = 'i' then rotation_base_y (-0.05);
379         if key = 'o' then rotation_base_x (-0.05);
380         if key = 'l' then rotation_base_x (0.05);
381         if key = 'm' then rotation_base_z (0.05);
382         if key = 'k' then rotation_base_z (-0.05);
383         if key = 'r' then affiche_aretes_originelles := (not !
            affiche_aretes_originelles);
384         if key = 'f' then affiche_aretes_modifiees := (not !
            affiche_aretes_modifiees);
385         if key = 't' then affiche_noeuds_originels := (not !
            affiche_noeuds_originels);
386         if key = 'g' then affiche_noeuds_modifies := (not !
            affiche_noeuds_modifies);
387     done;;
388
389 (*Fonction main : récupère les tableaux et lance la fonction
    en_sync_items.*)
390 let main voir_info lien =
391     let noeuds, déplacements, forces, elements, forces_axiales =
        lecture_fichier lien in
392     print_string "Nombre d'éléments : ";
393     print_int (Array.length elements);
394     print_newline();
```


Annexes :

Code Ocaml : Affichage_FEM_3D.ml

```
395     let aretes_originelles, aretes_deplacees, noeuds_originels,
        noeuds_deplaces = make_items_affichables elements noeuds
        forces déplacements forces_axiales voir_info in
396         en_sync_items aretes_originelles aretes_deplacees
            noeuds_originels noeuds_deplaces;;
397
398 main true "C:\\Users\\thoma\\OneDrive\\Bureau\\Beamer_Tipe\\Code\\Ocaml
    \\resultat3D.txt";;
```