

| | | |
|----------------------|---------------------------|--------------------|
| Dernière mise à jour | Informatique | Denis DEFAUCHY |
| 29/03/2021 | Bases de la programmation | 11 – Numpy – Array |

Informatique

11

Numpy - Array

Résumé

| | | |
|----------------------|---------------------------|--------------------|
| Dernière mise à jour | Informatique | Denis DEFAUCHY |
| 29/03/2021 | Bases de la programmation | 11 – Numpy – Array |

| import numpy as np | | |
|---|---|--|
| Création d'un vecteur | $F = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} \quad ; \quad H = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ $G = \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 10 \end{bmatrix}, 100 \text{ termes}$ | <pre>F = np.array([1,2,3]) F = np.empty([1,3]) ; V[0,:] = [1,2,3] F = np.empty([3,1]) ; V[:,0] = [1,2,3] G = np.linspace(0,10,101) G = np.arange(0,10.1,0.1) H = np.zeros([3]) ; H = np.zeros([3,1])</pre> |
| Création d'une matrice | $K = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ | <pre>K = np.zeros([3,3])</pre> |
| | $K = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$ | <pre>K = np.eye(3)</pre> |
| | $K = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$ | <pre>K = np.ones([3,3])</pre> |
| | $K = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 7 \\ 2 & 5 & 8 \\ 3 & 6 & 9 \end{bmatrix}$ | <pre>K = np.array([[1,4,7],[2,5,8],[3,6,9]])</pre> |
| Accès à un terme d'une matrice ou d'un vecteur | $K = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 7 \\ 2 & 5 & 8 \\ 3 & 6 & 9 \end{bmatrix}$ $F = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad ; \quad G = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ | <pre>K[2,1] F = np.zeros([3]) → F[1] G = np.zeros([3,1]) → G[1,0] ou G[1,:]</pre> |
| Copie d'une matrice ou d'un vecteur | | <pre>B = np.copy(A)</pre> |
| Transposition d'une matrice (2 dimensions !) | | <pre>K.T ou np.transpose(K)</pre> |
| Produit matriciel Produit scalaire | $\begin{bmatrix} 1 & 4 & 7 \\ 2 & 5 & 8 \\ 3 & 6 & 9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 30 \\ 36 \\ 42 \end{bmatrix}$ $UV = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} = 14$ | <pre>np.dot(K,F) ≠ np.dot(F,K) np.dot(U,V) = np.dot(V,U)</pre> |
| Récupération d'une portion d'array ATTENTION : [.] OUI - [[]] NON | $K = \begin{bmatrix} 1 & 4 & 7 \\ 2 & 5 & 8 \\ 3 & 6 & 9 \end{bmatrix}$ | <pre>Ligne : K[1,:] ou K[1] Et un exemple qui sert à rien : K[1][:]</pre> |
| | | <pre>Colonne : Attention ! L[:,1] OUI - L[:,1] NON (ligne 2...)</pre> |
| | | <pre>K[0:2,0:2]</pre> |
| Nb lignes colonnes d'un array de 2 dimensions | | <pre>l,c = np.shape(K)</pre> |
| Dim d'un array à 3 dimensions (par exemple) | | <pre>l,c,n = np.shape(K) l,c = np.shape(K) ne fonctionne pas</pre> |
| Nombre de termes d'un array | | <pre>np.size(K)</pre> |
| Produit termes à termes | $U * V = \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} d \\ e \\ f \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{bmatrix} ad \\ be \\ cf \end{bmatrix}$ | <pre>U*V</pre> |
| Inversion d'une matrice | | <pre>np.linalg.inv(K)</pre> |
| Résolution d'un système | | <pre>[x,y,z] = np.linalg.solve(K,F)</pre> |
| Calcul d'un déterminant | | <pre>np.linalg.det(K)</pre> |

| | | |
|----------------------|---------------------------|--------------------|
| Dernière mise à jour | Informatique | Denis DEFAUCHY |
| 29/03/2021 | Bases de la programmation | 11 – Numpy – Array |

| Une résolution | | |
|--|---|-------------------------|
| $\begin{cases} x + 2z = 1 \\ 3y + 4z = 2 \\ 5y = 3 \end{cases} ; KU = F ; K = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 3 & 4 \\ 0 & 5 & 0 \end{bmatrix} ; U = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} ; F = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}$ | | |
| Import de Numpy | <code>import numpy as np</code> | |
| Création de la matrice K | <code>K = np.zeros([3,3])</code> <code>K[0,0] = 1</code> <code>K[0,2] = 2</code> <code>K[1,1] = 3</code> <code>K[1,2] = 4</code> <code>K[2,1] = 5</code> | |
| Création du vecteur F | <code>F = np.array([1,2,3])</code> | |
| Résolution | <code>x,y,z = np.linalg.solve(K,F)</code> | |
| Les slices | | |
| Principe | Ligne i | <code>A[i,:]</code> |
| | Colonne i | <code>A[:,i]</code> |
| | Portion carrée entre les lignes et colonnes i et j-1 incluses | <code>A[i:j,i:j]</code> |
| | Modification d'une ou plusieurs valeurs | <code>A[...]= 1</code> |
| Avantage | L'utilisation de slices au lieu de doubles boucles for sur une matrice par exemple, change drastiquement le temps d'exécution (ordre de grandeur de 100 à 250 fois plus rapide) | |
| Remarques | | |
| Création d'une matrice de l lignes, c colonnes, et contenant des nuplets | <code>Mat = np.zeros((l,c,n))</code> | |
| Test d'égalité | Attention : le test d'égalité renvoie un array rempli de True et False selon l'égalité de chaque composante. Il faudra donc vérifier chaque terme un par un | |
| Transposition | Pour que la transposée fonctionne, il est nécessaire de créer des array à 2 dimensions. Ainsi, initialiser puis remplir : <code>A = np.zeros([3,1])</code> <code>A[:,0] = [1,2,3]</code> <code>AT = np.transpose(A)</code> | |
| Append | N'existe pas sur les array | |
| Avantages | | |
| Complexité | Gain en temps et en espace | |
| Opérations | Avec les array, on peut réaliser une somme, une multiplication ou division par un réel, voire même réaliser des opérations, par exemple <code>np.exp(M)</code> , <code>np.cos(M)</code> , <code>1/M</code> etc | |
| Récupération dans des listes | On peut récupérer une colonne (ou une portion quelconque de liste) simplement en passant par un array. <code>L = [[1,2,3],[4,5,6],[7,8,9]]</code> Méthode liste : <code>Col1 = [L[i][0] for i in range(len(L))]</code> Méthode array : <code>La = np.array(L)</code> puis <code>Col1 = La[:,0]</code> Pour recréer une liste à partir d'un array : <code>L = [A[i] for i in range(len(A))]</code> | |
| Types des nombres | | |
| Attention à l'overflow. L'array choisi automatiquement les types des nombres qui le composent. Ainsi, un entier est codé en int32 par exemple. On peut prédéfinir les types : <code>D = np.array([400000000],dtype='float64')</code> | | |