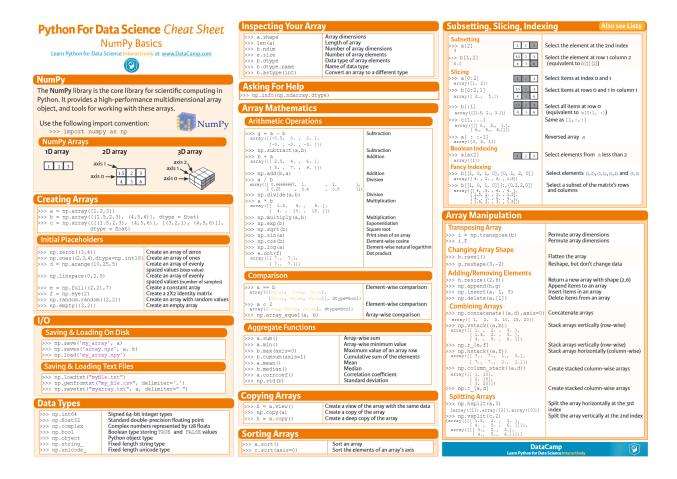
# Numpy:



## Import Numpy :

import numpy as np dir(np) #it returns what the library contains

## Matrix :

$$A = \begin{pmatrix} 4 & 3 & 3 & 3 \\ 2 & 4 & 3 & 3 \\ 2 & 2 & 4 & \pi \\ 2 & 2 & 2 & 0.5 \end{pmatrix}$$

 $A=np.array([[4,3,3,3],[2,\ 4,\ 3,\ 3],[2,2,4,np.pi],\ [2,\ 2,\ 2,\ 0.5]])\ \#\ une\ matrice,\ est\ d\'eclar\'ee\ comme\ une\ liste\ de\ listes\ print(A)$ 

#### **Dimension of Matrix:**

```
print(A.shape)
#returns (4,4)
#or
np.shape(A)
```

## Operations on matrix:

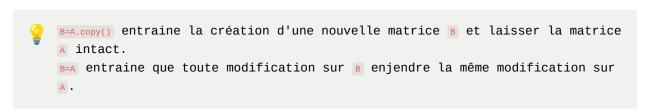
```
print(A[0,0])
print(A[3,3])
print(A[2,3])
#output
4.0
0.5
3.141592653589793
```

2. Afficher V la sous matrice de A formée par la deuxième colonne de A

A[:,n:m] est une sous matrice de A avec : represente toutes les lignes et n:m
represente les colonnes de n à m-1.

Créer la matrice B, une copie de A, puis l'afficher.

```
B=A.copy()
```



Remplacer  $\pi$  dans la matrice B par e.

```
B[2,3]=np.e
print(B)
```

Remplacer la quatrième ligne de la matrice B par le vecteur [1,1,1,1]

```
B[3,:]=[1,1,1,1]
print(B)
#output

[[4. 3. 3. 3. ]
[2. 4. 3. 3. ]
[2. 2. 4. 2.71828183]
[1. 1. 1. ]
```

Afficher la diagonale de A

```
print(np.diag(A))
```

Afficher la diagonale de A

```
print(np.diag(A,-1) )
```

Afficher la deuxième sur diagonale de  ${\cal A}$ 

```
print(np.diag(A,2) )
#output
[3. 3.]
```

Afficher la matrice triangulaire inférieure associée à A

```
print(np.tril(A))
#l=lower
#output
[[4. 0. 0. 0.]
[2. 4. 0. 0.]
[2. 2. 4. 0.]
[2. 2. 2. 0.5]]
```

Afficher la matrice triangulaire supérieure associée à A

### **Produit Matriciel:**

matrice1.dot(matrice2)

#### Calculer les produits matriciels A\*V, A\*W, A2 et A5

```
A.dot(W)# A*V
#output
array([[36.
     [34.
                 1,
      [28.28318531],
      [19.
               11)
A.dot(W)#A* W
#output
     [[36. , 39. ],
[34. , 36. ],
array([[36.
      [28.28318531, 34.28318531],
      [19. , 21. ]])
A^{**}2\# la matrice contenant les carrés des élmenents de A.
#output
     [[16. , 9. , 9. ]
[ 4. , 16. , 9. ]
[ 4. , 4. , 16. ]
[ 4. , 4. , 4. ]
                                    , 9.
array([[16.
                                    , 9.
                                                 ],
                                   , 9.8696044],
, 0.25 ]])
A.dot(A) # ou A @ A ou np.linalg.matrix_power(A, 2) # A^2
#output
[26.28318531,\ 28.28318531,\ 34.28318531,\ 26.13716694],
      [17. , 19. , 21. , 18.53318531]])
A5 = np.linalg.matrix_power(A, 5)
print('A5=',A5)
#output
A5= [[39976.72454163 44560.18910578 49661.50322586 40080.90914335]
 [35855.10953339\ 39976.72454163\ 44560.18910578\ 35959.74806912]
 [32482.16861957 36199.34163287 40360.18720374 32569.71511652]
 [21197.78949703 23628.93327993 26337.14343345 21251.79436139]]
```

#### Afficher la matrice transposée de A

```
print(A.transpose())
#or
print(A.T)
```

Construire une matrice diagonale  $\mathcal C$  contenant le vecteur [-2,1,2] sur la diagonale

```
U= [-2,1,2]
C=np.diagflat(U)
print(C)
#output
[[-2 0 0]
  [ 0 1 0]
  [ 0 0 2]]
```

Construire  ${\it D}$  une matrice diagonale dont sa diagonale est celle de la matrice  ${\it A}$ 

```
D=np.diagflat(np.diag(A))
print(D)
#output
D=np.diagflat(np.diag(A))
print(D)

[[4. 0. 0. 0. ]
```

```
[0. 4. 0. 0.]
[0. 0. 4. 0.]
[0. 0. 0. 0.5]]
```

#### Inverse :

```
np.linalg.inv(M)
```

## Matrices particulières:

Matrice identité:

```
I=np.identity(4)
print(I)
#output
[[1. 0. 0. 0.]
  [0. 1. 0. 0.]
  [0. 0. 1. 0.]
  [0. 0. 0. 1.]]
#second method
J= np.eye(3)
print(J)
[[1. 0. 0.]
  [0. 1. 0.]
  [0. 0. 1.]]
```

Matrice nulle d'ordre n\*p

```
0=np.zeros((3,2),int) # nombre de ligne, nombre de colonnes et de type entier
print(0)
#output
[[0 0]
[0 0]
[0 0]]
```

Matrice composée des 1 d'ordre n\*p

```
U=np.ones((4,5),float)# nombre de ligne, nombre de colonnes et de type float
print(U)
#output
[[1. 1. 1. 1.]
[1. 1. 1. 1.]
[1. 1. 1. 1.]
[1. 1. 1. 1.]
```

# Résolution d'un système de Cramer.

Soit le système d'équations linéaires suivant : MX = b, avec :

$$\mathbf{M} = \begin{pmatrix} 4 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & 4 & 0 & -1 \\ -1 & 0 & 4 & -1 \\ 0 & -1 & -1 & 4 \end{pmatrix}, \ \mathbf{X} = \begin{pmatrix} \mathbf{x}_1 \\ \mathbf{x}_2 \\ \mathbf{x}_3 \\ \mathbf{x}_4 \end{pmatrix}, \ \text{et } b = \begin{pmatrix} 50 \\ 30 \\ 70 \\ 50 \end{pmatrix},$$

1. Ecrire les matrices M et b.

```
M=np.array([[4,-1,-1,0],[-1,4,0,-1],[-1,0,4,-1],[0,-1,-1,4]])#les éléments de M doivent être de type float
b=np.array([50,30,70,50])
print(M)
print(b)
```

Montrer que le système est de Cramer.

```
#on vérifie que det(A)#0
np.linalg.det(M)
#output
192.0
```

Resoudre le systeme :

 $X=M^-1$  b

```
# X=M^-1 b
X=np.linalg.inv(M).dot(b)
X
```

```
np.arange() et np.linspace :
```

Les fonctions np.arange() et np.linspace retournent un objet de type numpy.ndarray

np.arange(n,m) permet d'obtenir un tableau 1D de la valeur de départ n à la valeur de fin m-1 avec un pas 1

```
np.arange(2,8)
#output
array([2, 3, 4, 5, 6, 7])
```

np.arange(m) permet d'obtenir un tableau 1D de la valeur de départ oà la valeur de fin m-1 avec un pas 1

```
np.arange(8)
array([0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7])
```

np.arange(n,m,p) permet d'obtenir un tableau 1D de la valeur de départ n à la valeur de fin m-p avec un pas p

```
np.arange(2,8,3)
```

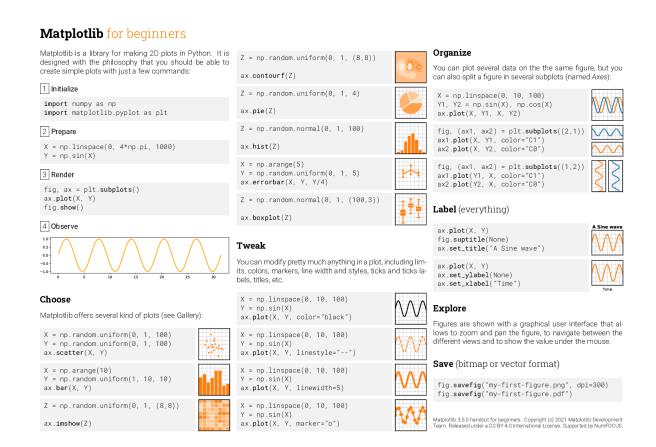
np.linspace(n,m,p) permet d'obtenir un tableau 1D contenant p coefficient allant d'une valeur de départ n à une valeur de fin m

```
np.linspace(1,2,3)
array([1. , 1.5, 2. ])
```

## Représentations graphiques sous Python

import matplotlib:

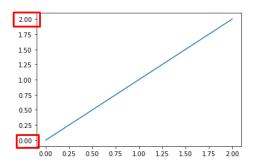
import matplotlib.pyplot as plt



### Tracer des lignes :

[0,1,2] sont les ordonees et les
abscisses, sont automatiquement générées et
vont de 0à len(liste) - 1

plt.plot([0, 1, 2])

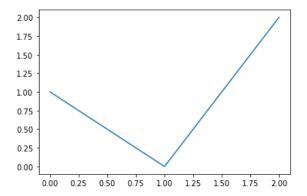


## **Tracer une figure :**

on peut passer deux listes en arguments de la methode plot.

la premiere liste x=[0,1,2] correspond aux abscisses et y correspond à la liste de leurs ordonnées.

```
x = [0, 1, 2]
y = [1, 0, 2]
plt.plot(x, y)
```



## Tracer une fonction mathématique

Tracer la fonction  $\sin()$  sur  $[0,2\pi]$ .

```
x = np.arrange(0,2*np.pi,0.1) #On crée un array qui va de 0 à 2pi exclu avec un pas de 0.01 y = np.sin(x) plt.plot(x,y)
```

Résolution numérique de systèmes d'équations linéaires