

TP2correction

January 26, 2021

1 TP2 - Résolution de systèmes linéaires - Correction

```
[1]: import numpy as np
      from math import *
      import matplotlib.pyplot as plt
      import time
```

1.1 Exercice 1 - Conditionnement

Définition de la matrice M_α

```
[2]: def Malpha(alpha):
      return np.array([[1 + alpha, 1, 2], [3, 1, alpha], [1, 2 * alpha, 1]])
```

1.1.1 Question a (i)

```
[3]: M = Malpha(2.01)
      x = np.array([[1,1,1]]).T
      b = M.dot(x)
      deltab = 0.01 * np.random.rand(3, 1)
      y = np.linalg.solve(M, b + deltab)
      print(y)
```

```
[[1.15919522]
 [1.02473597]
 [0.75113653]]
```

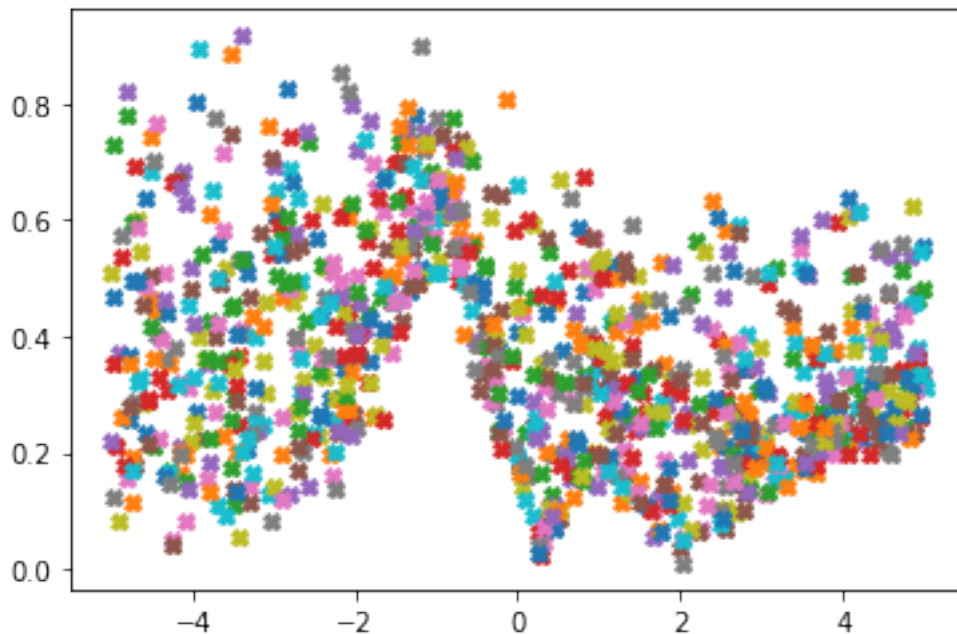
1.1.2 Question a (ii)

```
[4]: print('erreur relative sur la perturbation : ',np.linalg.norm(y - x) / np.
      ↪linalg.norm(x))
      print('borne théorique : ',np.linalg.cond(M) * np.linalg.norm(deltab) / np.
      ↪linalg.norm(b))
```

```
erreur relative sur la perturbation : 0.17116075964660038
borne théorique : 0.7035869239444641
```

1.1.3 Question b

```
[5]: n = 1000
plt.figure(1)
for i in range(n):
    alpha = np.random.rand() * 10 - 5
    M = Malpha(alpha)
    x = np.random.rand(3, 1)
    b = M.dot(x)
    deltab = 0.01 * np.random.rand(3, 1)
    y = np.linalg.solve(M, b + deltab)
    rapport = np.linalg.norm(y - x) / np.linalg.norm(x) / (np.linalg.cond(M) *
    ↳np.linalg.norm(deltab) / np.linalg.norm(b))
    plt.plot(alpha, rapport, 'X')
plt.show()
```



1.2 Exercice 2 - Mise en place d'un problème aux différences finies

```
[6]: def a(x):
    #fonction a, programmée de sorte à rendre un vecteur de même taille que
    ↳l'entrée x
    return 0*x + 1.
def f(x):
    #fonction f, programmée de sorte à rendre un vecteur de même taille que
    ↳l'entrée x
```

```

    return 0*x + 1.
def construction(n,a,f):
    # n entier, a et f le nom des fonctions concernees
    h = 1/(n+1)
    vec = a((0.5+np.arange(n+1))*h)
    A = (np.diag(vec[1:-1],1)+np.diag(vec[1:-1],-1)-np.diag(vec[:-1]+vec[1:]))/
    ↪h**2
    F = f(np.arange(1,n+1)*h)
    return A,F

```

Cas simple où a et f sont constantes, égales à 1. On teste la méthode, connaissant la solution exacte.

```

[7]: n = 100
     h = 1/(n+1)
     A,F=construction(n,a,f)
     y=np.linalg.solve(A,F)
     x=np.arange(1,n+1)*h
     print('Erreur numérique : ',np.linalg.norm(y-x*(x-1)/2))

```

Erreur numérique : 7.774651937620554e-15

1.3 Exercice 3 : Chargement d'une corde d'élasticité inhomogène

```

[8]: def a(x):
     #fonction a, programmée de sorte à rendre un vecteur de même taille que
     ↪l'entrée x
     return 1+ 0.8 * np.sin(10*x) * np.cos(5*x)
     def f(x):
     #fonction f, programmée de sorte à rendre un vecteur de même taille que
     ↪l'entrée x
     xi1 = 0.2
     xi2 = 0.7
     return 0.1 + np.exp(-1000*(x-xi1)**2) + np.exp(-1000*(x-xi2)**2)

```

1.3.1 Question a

```

[9]: n = 10
     A,F = construction(n,a,f)

```

```

[10]: if np.linalg.norm(A-A.T)==0.0 and max(np.linalg.eigvals(A))<0:
     print('La matrice A est bien symétrique et définie négative')
     else:
     print('Erreur : la matrice A n est pas symétrique, définie négative')

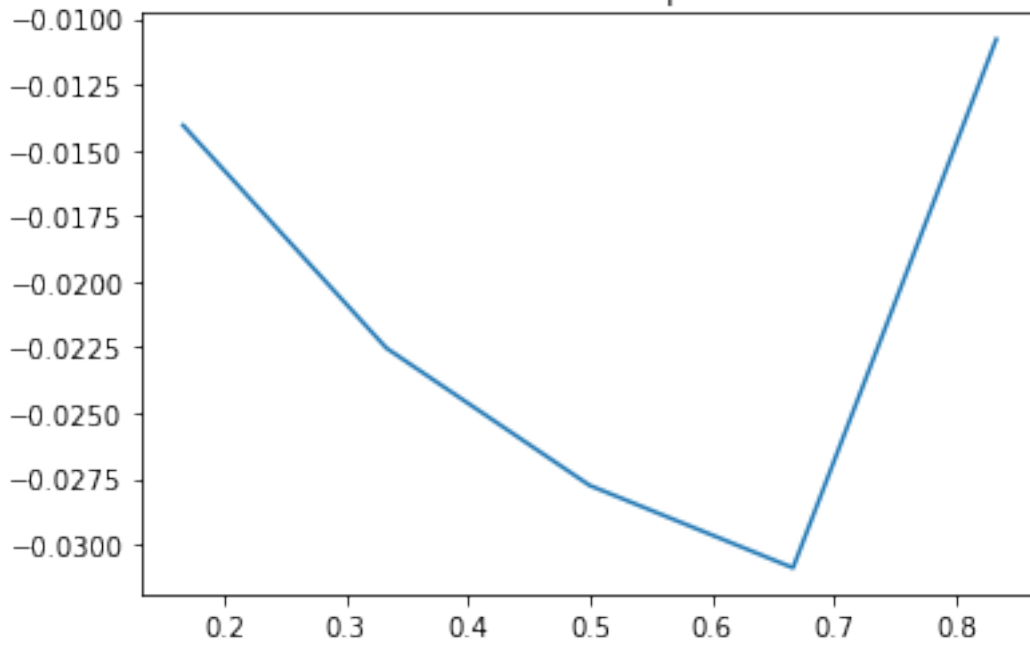
```

La matrice A est bien symétrique et définie négative

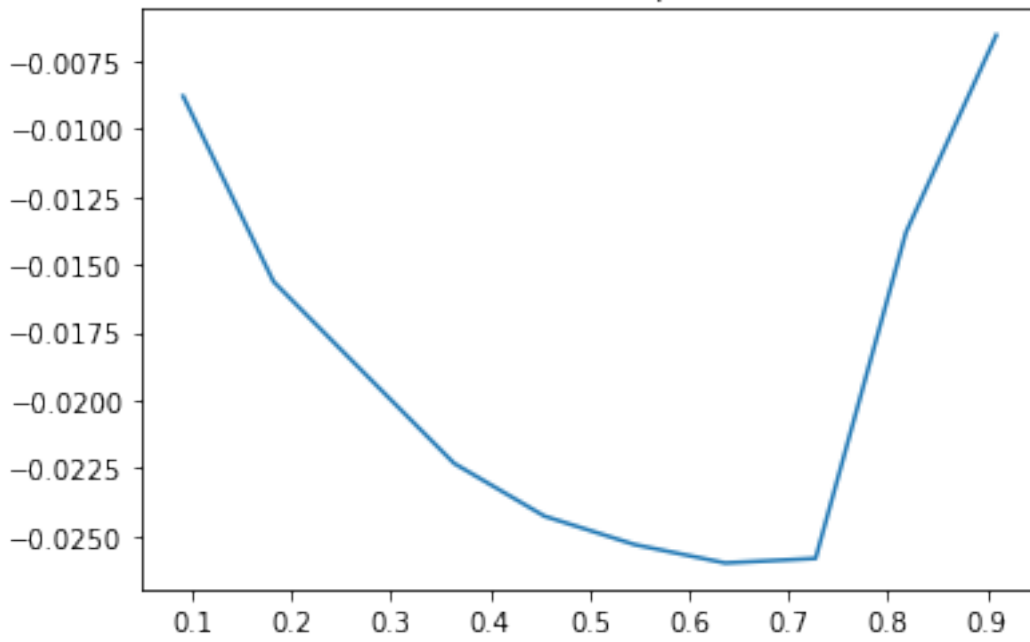
1.3.2 Question b

```
[11]: tabn = [5,10,100,1000]
for n in tabn:
    h = 1/(n+1)
    A,F=construction(n,a,f)
    u=np.linalg.solve(A,F)
    x=np.arange(1,n+1)*h
    plt.figure()
    plt.plot(x,u)
    plt.title('Courbe U obtenue pour n='+str(n))
    plt.show()
tabn = 2**np.arange(7,14)
tabtempsA=[]
tabtempsU=[]
for n in tabn:
    h = 1/(n+1)
    temps0=time.time()
    A,F=construction(n,a,f)
    temps1=time.time()
    u=np.linalg.solve(A,F)
    temps2=time.time()
    tabtempsA.append(temps1-temps0)
    tabtempsU.append(temps2-temps1)
plt.loglog(tabn,tabtempsA,'X-',label = "temps de calcul")
plt.loglog(tabn,tabtempsA[-1]*tabn**2/tabn[-1]**2,'r-', label = "droite de ↵
↵pente 2")
plt.title('Temps de calcul de A en fonction de n, échelles logarithmiques.')
plt.legend(loc = "best")
plt.show()
plt.loglog(tabn,tabtempsU,'X-', label = "temps de calcul")
plt.loglog(tabn,tabtempsU[-1]*tabn**2/tabn[-1]**2,'r-',label = "droite de pente ↵
↵2")
plt.loglog(tabn,tabtempsU[-1]*tabn**3/tabn[-1]**3,'g-', label = "droite de ↵
↵pente 3")
plt.title('Temps de calcul de U en fonction de n, échelles logarithmiques.')
plt.legend(loc = "best")
plt.show()
```

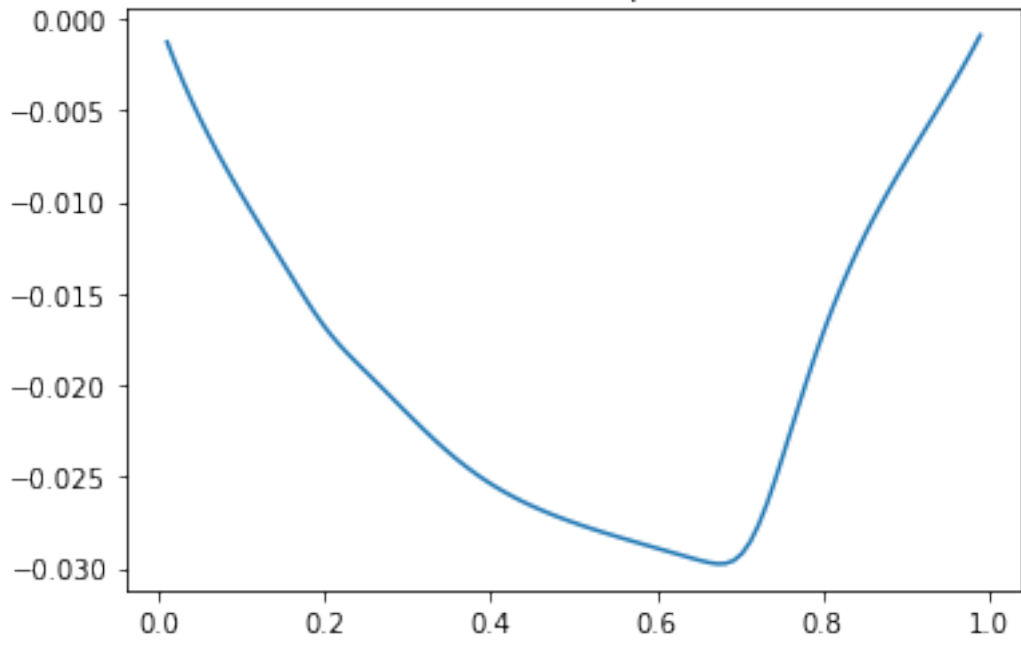
Courbe U obtenue pour n=5



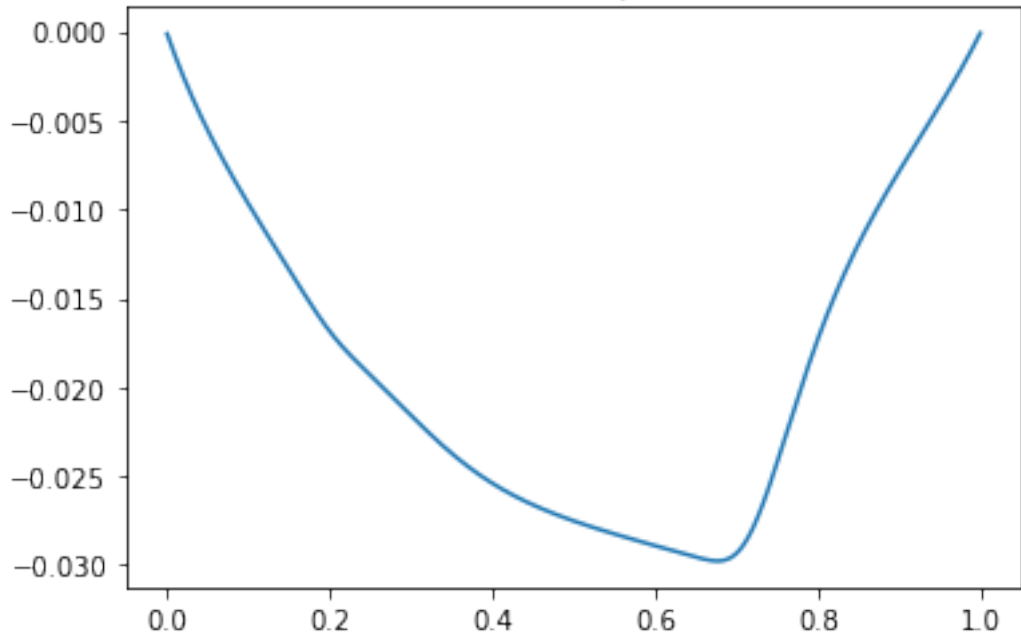
Courbe U obtenue pour n=10



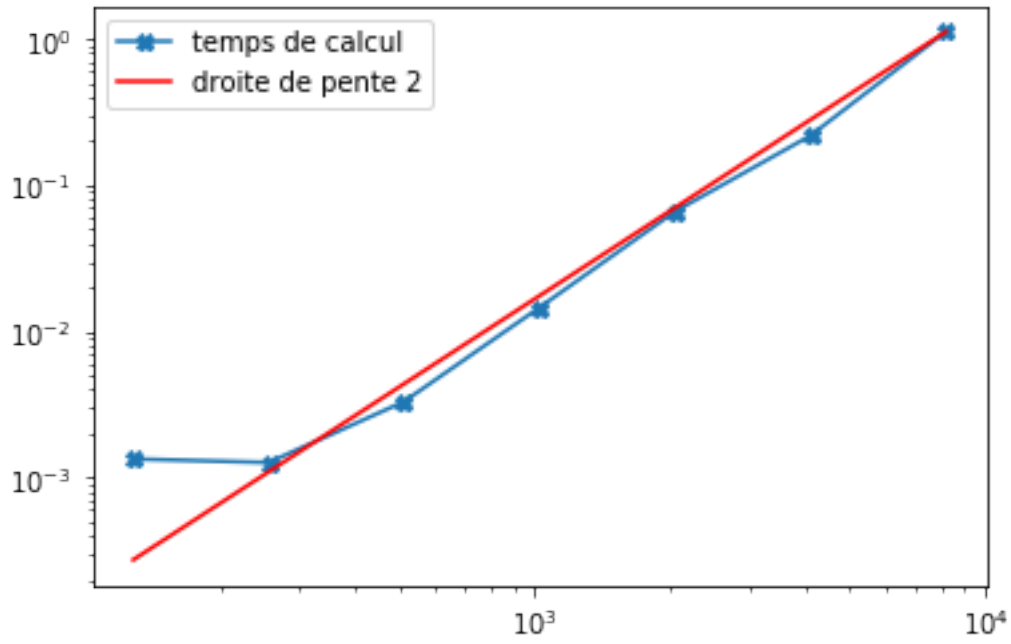
Courbe U obtenue pour n=100



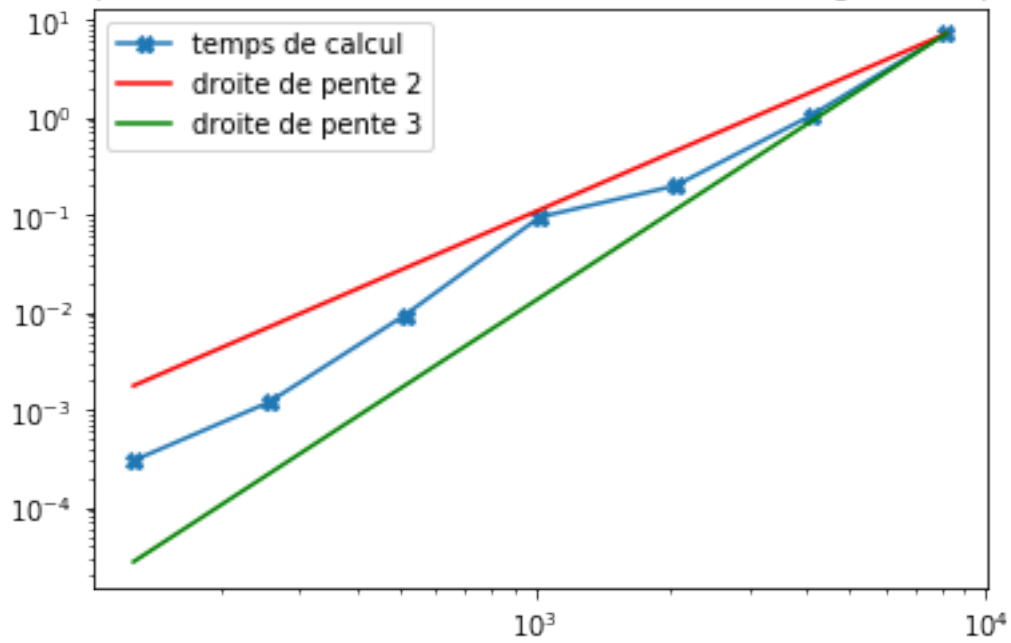
Courbe U obtenue pour n=1000



Temps de calcul de A en fonction de n, échelles logarithmiques.

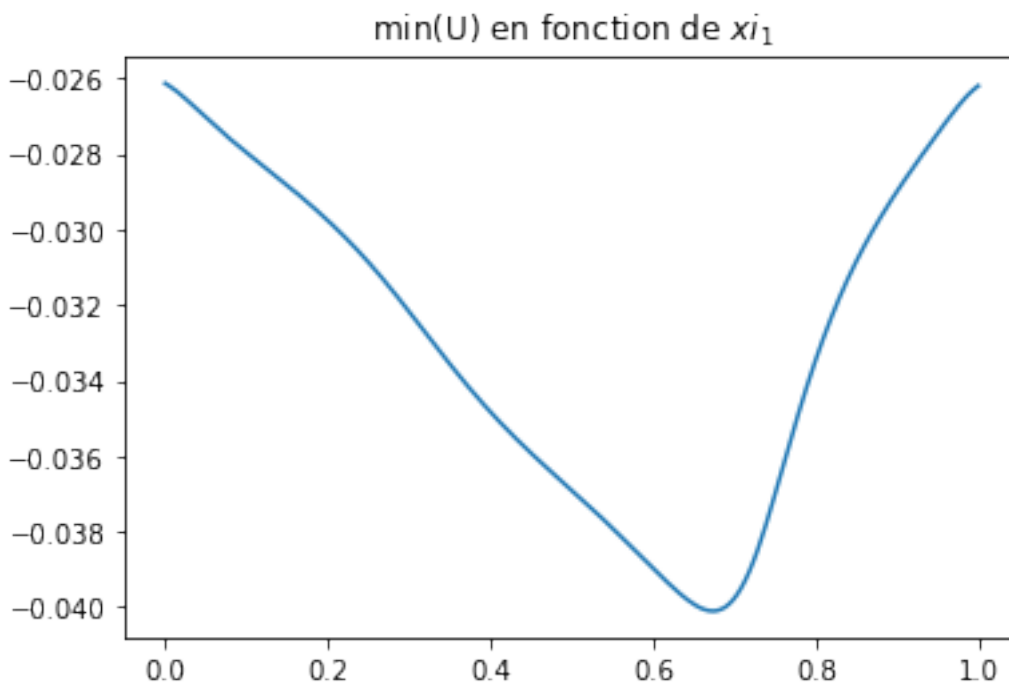


Temps de calcul de U en fonction de n, échelles logarithmiques.



1.3.3 Question c

```
[12]: def f_0(x,xi1,xi2):  
        #fonction f, programmée de sorte à rendre un vecteur de même taille que  $x$   
        ↪ l'entrée  $x$   
        return 0.1 + np.exp(-1000*(x-xi1)**2) + np.exp(-1000*(x-xi2)**2)  
  
n = 1000  
h = 1/(n+1)  
xi1 = np.linspace(0,1,200)  
xi2 = 0.7  
min_u = []  
for xi in xi1:  
    def g(x):  
        return f_0(x,xi,xi2)  
    A,F = construction(n,a,g)  
    u = np.linalg.solve(A,F)  
    min_u.append(min(u))  
plt.figure()  
plt.plot(xi1,min_u)  
plt.title('min(U) en fonction de  $\xi_1$ ')  
plt.show()
```



1.3.4 Question d

```
[13]: from matplotlib import cm
      from mpl_toolkits.mplot3d import axes3d
```

```
[14]: fig = plt.figure()
      ax = fig.gca(projection='3d')

      xi1 = np.linspace(0,1,20)
      xi2 = np.linspace(0,1,20)

      XI1,XI2 = np.meshgrid(xi1,xi2)
      min_U = np.zeros_like(XI1)
      for i in range (len(xi1)):
          for j in range (len(xi2)):
              def g(x):
                  return f_0(x,xi1[i],xi2[j])
              A,F = construction(n,a,g)
              u = np.linalg.solve(A,F)
              min_U[i,j] = min(u)
      surf = ax.plot_surface(XI1,XI2,min_U,cmap=cm.coolwarm)
      plt.show()
```

