

## I Création et manipulations simples

Avant toute chose, on s'assurera de charger les bibliothèques `numpy` et `matplotlib.pyplot` pour traiter ce TD.

### Exercice 1

- Tracer la courbe représentative de la fonction  $f : x \mapsto x^3 - 3x - 1$  sur  $[-3, 3]$  en utilisant 350 points.
- On observe que cette fonction s'annule 3 fois. En utilisant uniquement les données calculées à la question précédente, donner une valeur approchée (ou un encadrement) de chaque solution de l'équation  $f(x) = 0$  appartenant à  $[-3, 3]$ .

### Exercice 2

On peut créer facilement des vecteurs numpy (et donc des matrices) en utilisant les commandes suivantes :

```
1 np.array(L) # où L est une liste déjà créée
2 np.zeros(n) # vecteur nul de taille n
3 np.zeros((n, p)) # matrice nulle de taille n,p. Noter la double parenthèse
```

- Créer la matrice A nulle et de taille 5,3. Tester ensuite les commandes

```
1 A.shape
2 A.reshape((3,5))
```

Que se passe-t-il si on veut donner la forme 5,5 à la matrice A ?

- Créer la matrice carrée de taille 10 :  $\begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 & \dots & 9 \\ 10 & 11 & 12 & \dots & 19 \\ \vdots & & & & \vdots \\ 90 & & & \dots & 99 \end{pmatrix}$ . On pourra commencer par créer une liste contenant les entiers voulus, puis la transformer en vecteurs puis en changer sa forme.

### Exercice 3

Pour créer la matrice identité, on peut utiliser au choix

```
1 np.eye(n) # n est la taille
2 np.identity(n)
```

- Créer la matrice identité I carrée de taille 5. Expliquer la valeur de

```
1 I[3:5, 0:2]
2
```

On pourra changer la valeur des indices donnés ici pour mieux comprendre.

- Créer la matrice que l'on peut représenter par  $A = \begin{pmatrix} I_2 & I_2 \\ I_2 & I_2 \end{pmatrix}$  où on a noté non pas des coefficients mais des matrices identité de taille 2. Ainsi A est carrée de taille 4.  
Pour créer A, on commencera par créer la matrice identité de taille 4, puis on remplacera des sous-matrices par la matrice identité de taille 2.

## II Matrices

### Exercice 4

Dans toute cette partie, on appelle norme d'une matrice  $M = (m_{ij}) \in \mathcal{M}_{n,p}(\mathbb{R})$  (carrée ou non) le nombre

$$\|M\| = \max_{i,j \in \llbracket 1,n \rrbracket \times \llbracket 1,p \rrbracket} |m_{ij}|,$$

ie le plus grand coefficient de M, en valeur absolue.

Créer la fonction `norme` qui prend en entrée une matrice (vecteur numpy pour nous) et retourne sa norme. Tester cette fonction avec quelques matrices : carrée, colonne, ligne, et contenant également des coefficients négatifs.

### Exercice 5

Dans la suite, on s'intéresse à la matrice M définie par  $M = \begin{pmatrix} A & -I_N & 0 & \dots & \dots & 0 \\ -I_N & A & -I_N & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \ddots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & -I_N & A & -I_N \\ 0 & \dots & & & -I_N & A \end{pmatrix}$  où A est carrée de taille N, et est décrite par : la diagonale de A est remplie de 4, la sous-diagonale ainsi que la sur-diagonale de A sont remplies de -1. La diagonale de M comporte N fois la matrice A.

1. Créer la fonction `construitA(N)` qui prend en entrée un entier naturel non nul  $N$  et renvoie la matrice  $A$ .
2. Quelle est la taille de la matrice  $M$ ? Créer la fonction `construitM(N)` où l'entrée est la même qu'à la question précédente.  
On testera le résultat avec  $N = 3$ .

### Exercice 6

Si  $A$ ,  $B$  sont des vecteurs numpy représentant des matrices que l'on peut multiplier (les tailles sont compatibles), le produit matriciel s'écrit

```
1 A.dot(B) # pour calculer AB
```

On souhaite implémenter le calcul de la suite de vecteurs suivantes :  $F_0$  est une colonne donnée, puis pour tout  $p \in \mathbb{N}$  on pose  $F_{p+1} = \frac{MF_p}{\|MF_p\|}$ , où  $M$  est la matrice définie dans la question précédente.

1. Créer la fonction `calculeFp(M, p)` qui calcule  $F_p$  pour un entier  $p$ .  
Pour cela on choisira "au hasard" un vecteur  $F_0$  de la bonne taille grâce à la commande

```
1 np.random.rand(n, r)
```

qui retourne une matrice de taille  $n, r$  et dont les coefficients sont choisis au hasard dans  $[0, 1]$ .

2. On admet que la suite créée à la question précédente se stabilise dans le sens où pour  $\varepsilon > 0$  on peut toujours trouver un rang  $p$  tel que  $\|F_{p+1} - F_p\| \leq \varepsilon$ .  
En s'inspirant du code de la question précédente, créer la fonction `stabilise(M, eps)` qui prend en paramètre un flottant `eps` strictement positif et retourne le premier vecteur  $F_p$  vérifiant  $\|F_{p+1} - F_p\| \leq eps$ .  
On testera avec `eps` valant  $10^{-4}$ .
3. En notant  $F$  le vecteur trouvé grâce au test de la question précédente, vérifier que l'on a  $MF \approx \lambda F$  où  $\lambda$  est un réel à préciser.

On peut montrer que  $F$  est une valeur approchée d'un vecteur propre associé à la valeur propre  $\lambda$  qui est la plus grande (en valeur absolue) des valeurs propres de  $M$ .

### Exercice 7

Nous avons déjà trouvé un vecteur propre ainsi qu'une valeur propre de  $M$ . En remarquant que notre matrice  $M$  est symétrique réelle, nous pouvons "assez facilement" poursuivre la réduction.

La première étape consiste à répéter l'opération de l'exercice précédent sur une matrice de taille  $N^2 - 1$  bien construite.

1. Les autres vecteurs propres peuvent être choisis orthogonaux à  $F$  car  $M$  est symétrique réelle. Grâce à la commande

```
1 import scipy.linalg as scl
2 scl.null_space(S)
```

où  $S$  est la matrice d'un système homogène et qui retourne une base de l'ensemble des solutions, construire  $B$  une base de  $\text{Vect}(F)^\perp$  (espace dont on connaît un vecteur normal).

2. La matrice de passage  $P$  est constituée de  $F$  comme première colonne et de  $B$  pour toutes les autres. Construire cette matrice puis la matrice  $M_1$  qui est la matrice carrée de taille  $N * *2 - 1$  extraite (en bas à droite) de  $P^{-1}MP$  (et il faut trouver comment on inverse une matrice en numpy au passage).
3. On répète l'opération sur  $M_1$ , sachant que les coefficients de cette matrices sont des coordonnées dans la base représentée par  $B$ .