

## ECS1.1 - Correction du TP N° 4

### Exercice 4

```
function[]=saisie() // ni de variable d'entrée ni de variable de sortie
    A=input('donner une matrice de taille 3x3');
    [n,p]=size(A);
    while n~=3 | p~=3
        A=input('Taille incorrecte. Recommencez la saisie : ');
        [n,p]=size(A); // ne pas oublier de recalculer n et p
    end
    disp('Saisie terminée')
endfunction
```

On a besoin des variables n et p car le test `[3,3]=size(A)` ne permet pas de vérifier que  $A$  est bien de taille  $3 \times 3$  (mais alors que fait-il) ?

### Exercice 5

```
function[T]=pascal(n) // la variable de sortie T sera affichée
    T=zeros(n,n); // matrice carrée d'ordre n nulle
    T(:,1)=ones(n,1) // la première colonne de T est remplie de 1
    for i=2:n do
        for j=2:n do
            T(i,j)=T(i-1,j-1)+T(i-1,j); // formule de Pascal
        end
    end
endfunction
```

### Exercice 6

1.

```
function[x]=max(a,b) // la variable de sortie x sera affichée
if a>b then x=a;
    else x=b;
end
endfunction
```

2.

```
function[x]=maxvec(V) // la variable de sortie x sera affichée
    x=V(1);
    n=length(V);
    for k=2:n do // on parcourt le vecteur et on
        if V(k)>x then x=V(k); // enregistre la plus grand valeur trouvée
        end
    end
endfunction
```

Pour trouver le maximum de (15732) on exécute l'instruction `max([1,5,7,3,2])`.

3. L'idée est que si on trouve le maximum de chaque ligne, il suffit ensuite de trouver le maximum de ces maximums.

```
function[x]=maxmat(A) // la variable de sortie x sera affichée
    [n,p]=size(A);
    maxtemp=zeros(n,1); // vecteur qui stockera les maximums par ligne
    for k=1:n do
        maxtemp(k)=maxvec(A(k,:)); // maximum de la ligne k
    end
    x=maxvec(maxtemp); // maximum des maximums par ligne
endfunction
```

4.

```
function[s]=moyvec(V)           // la variable de sortie m sera affichée
    n=length(V);
    s=0; // initialisation de la variable qui stockera la somme des coeffs de V
    for k=1:n do
        s=s+V(k); // calcul de la somme des coefficients de V
    end
    s=s/n; // moyenne des coefficients de V
endfunction
```

Remarquez que ce programme fonctionne indifféremment avec une matrice ligne ou une matrice colonne.

5.

```
function[i]=indicmoymax(A)      // la variable de sortie i sera affichée
    [n,p]=size(A);
    moytemp=zeros(1,p); // initialisation de la variable qui stockera les moyennes
    for k=1:p do
        moytemp(k)=moyvec(A(:,k)); // moyenne de la colonne k
    end
    maxi=moytemp(1);
    i=1;
    for k=2:p do
        if moytemp(k)>maxi then
            maxi=moytemp; // recherche de la plus grande moyenne
            i=k; // stockage du numéro de la colonne correspondante
        end
    end
endfunction
```

6. Nous donnons deux exemples d'algorithmes de tri.

Le "tri à bulle" consiste à comparer les coefficients consécutifs et à les mettre à chaque fois dans l'ordre croissant, ce qui déplace le plus grand élément à la fin de la matrice ligne. En répétant on place le second plus grand élément en avant dernière position, et etc...

```
function[V]=tribulle(V)        // la variable de sortie V sera affichée
    n=length(V);
    for l=1:n-1 do // on recommence n-1 fois l'algorithme
        for k=1:(n-1) do // algorithme qui met le plus grand coeff
            if V(k)>V(k+1) then // en dernière position
                temp=V(k+1); // échange de V(k) et V(k+1) si V(k)>V(k+1)
                V(k+1)=V(k);
                V(k)=temp;
            end
        end
    end
endfunction
```

Exemple étape par étape pour la matrice ligne (5 1 4 2 8) :

Etape 1 : (5 1 4 2 8) → (1 5 4 2 8) → (1 4 5 2 8) → (1 4 2 5 8) → (1 4 2 5 8)  
Etape 2 : (1 4 2 5 8) → (1 4 2 5 8) → (1 2 4 5 8) → (1 2 4 5 8) → (1 2 4 5 8)  
Etape 3 : (1 2 4 5 8) → (1 2 4 5 8) → (1 2 4 5 8) → (1 2 4 5 8) → (1 2 4 5 8)  
Etape 4 : (1 2 4 5 8) → (1 2 4 5 8) → (1 2 4 5 8) → (1 2 4 5 8) → (1 2 4 5 8)

On voit que la matrice est triée dès le début de la seconde étape mais l'algorithme ne le sait pas...

Le "tri par sélection" consiste à déplacer le plus petit élément en première position, on réitère avec le second plus petit élément qu'on place en seconde position et etc...

```
function[V]=triselection(V)          // la variable de sortie V sera affichée
n=length(V);
for l=1:n-1 do                      // on recommence n-1 fois l'algorithme
    coefmin=V(l);
    pos=l;
    for k=(l+1):n do                // algorithme qui détermine la position du
        if V(k)<coefmin then        // l-ième plus petit coeff
            coefmin=V(k);
            pos=k;
        end
    end
    temp=V(l); // échange de V(l) et V(pos)
    V(l)=V(pos); // donc qui met le l-ième plus petit coeff en position l
    V(pos)=temp;
end
endfunction
```

Exemple étape par étape pour la matrice ligne (8 5 2 6 9 3 1 4 0 7) :

```
Etape 1 : (8 5 2 6 9 3 1 4 0 7) → (0 5 2 6 9 3 1 4 8 7)
Etape 2 : (0 5 2 6 9 3 1 4 8 7) → (0 1 2 6 9 3 5 4 8 7)
Etape 3 : (0 1 2 6 9 3 5 4 8 7) → (0 1 2 6 9 3 5 4 8 7)
Etape 4 : (0 1 2 6 9 3 5 4 8 7) → (0 1 2 3 9 6 5 4 8 7)
Etape 5 : (0 1 2 3 9 6 5 4 8 7) → (0 1 2 3 4 6 5 9 8 7)
Etape 6 : (0 1 2 3 4 6 5 9 8 7) → (0 1 2 3 4 5 6 9 8 7)
Etape 7 : (0 1 2 3 4 5 6 9 8 7) → (0 1 2 3 4 5 6 9 8 7)
Etape 8 : (0 1 2 3 4 5 6 7 8 9) → (0 1 2 3 4 5 6 7 8 9)
Etape 9 : (0 1 2 3 4 5 6 9 8 7) → (0 1 2 3 4 5 6 7 8 9)
```

Ces deux algorithmes sont aussi utilisables avec des matrices colonnes.

7.

```
function[j]=nbelementsdistincts(V) // la variable de sortie j sera affichée
n=length(V);
V=tribulle(V); // ou V=triselection(V) pour trier V
j=1; // au moins une valeur dans les coeff de V
for k=1:(n-1) do
    if V(k)<>V(k+1) then j=j+1 // on parcourt V et dès qu'on trouve une valeur
    end // distincte de la précédente cela donne une
end // valeur de plus à comptabiliser puisque V
endfunction // est trié
```