

Quelques Idées d'utilisation du C++

Frédéric Hecht, Cours Initiation aux C++, Master 1
Laboratoire Jacques-Louis Lions, Université Pierre et Marie Curie

8 novembre 2018

Table des matières

1	L'ordinateur	5
1.1	Comment ça marche	5
1.2	Les nombres dans l'ordinateur	5
1.2.1	Les entiers	5
1.2.2	Les réels	5
2	INITIATION AU SYSTÈME UNIX	7
2.1	UNE INTRODUCTION :	7
2.1.1	Les FENÊTRES sur l'ÉCRAN et les TOUCHES du CLAVIER	8
2.1.2	Les NOMS de FICHIERS et RÉPERTOIRES	9
2.1.3	LES PRINCIPALES COMMANDES D'UNIX	10
2.1.4	Droits d'accès	12
2.1.5	recherche des occurrences	13
2.1.6	archivage de fichiers	14
2.1.7	Compression de données	15
2.1.8	Les LIENS SYMBOLIQUES :	16
2.2	UTILISATION DE L'ÉDITEUR vi :	16
2.2.1	Sorties et sauvegardes	16
2.2.2	Déplacements du curseur dans le texte (Pas de : devant)	17
2.2.3	Suppressions de caractères	17
2.2.4	Saisie de caractères => Passage en MODE TEXTE	18
2.2.5	Déplacement de textes	18
2.2.6	Les options de vi	20
2.3	LES VARIABLES et les FICHIERS de DÉMARRAGE	20
2.4	Connexion au machine de l'ufr	22
3	Présentation du langages C	22
3.1	introduction	22
3.1.1	Historique	22
3.1.2	Avantages	22
3.1.3	Désavantages	23
3.2	Un exemple assez complet	26
4	C++, quelques éléments de syntaxe	33

4.1	Les déclarations du C++	35
4.2	Comment Compile et éditer de liens	36
4.3	Compréhension des constructeurs, destructeurs et des passages d'arguments . . .	40
4.4	Quelques règles de programmation	41
4.5	Vérificateur d'allocation	43
4.6	valgrind, un logiciel de vérification mémoire	44
4.7	AddressSanitizer, une autre façon de vérifier la mémoire	45
4.8	Le débogeur en 5 minutes	45
5	Algorithmique	50
5.1	Introduction	50
5.2	Complexité algorithmique	50
5.3	Base, tableau, couleur	51
5.3.1	Décalage d'un tableau	52
5.3.2	Renomote un tableau	52
5.4	Construction de l'image réciproque d'une fonction	53
5.5	Construction de classe d'équivalence	54
5.6	Tri par tas (heap sort)	55
5.7	Construction des arêtes d'un maillage	56
5.8	Construction des triangles adjacents par un arête commun	59
5.9	Construction des triangles contenant un sommet donné	61
5.10	Construction de la structure d'une matrice morse	62
5.10.1	Description de la structure morse	62
5.10.2	Construction de la structure morse par coloriage	63
5.10.3	Le constructeur de la classe <code>SparseMatrix</code>	65
6	Exemples	67
6.1	Le Plan \mathbb{R}^2	67
6.1.1	La classe <code>R2</code>	67
6.1.2	Utilisation de la classe <code>R2</code>	69
6.2	Les classes tableaux	71
6.2.1	Version simple d'une classe tableau	71
6.2.2	les classes <code>RNM</code>	73
6.2.3	Exemple d'utilisation	76
6.3	Résolution de problème linéaire	79

6.3.1	Méthodes direct classique	79
6.3.2	La résolution d'un système linéaire avec le gradient conjugué	81
6.3.3	Gradient conjugué préconditionné	82
6.3.4	Test du gradient conjugué	83
6.3.5	Sortie du test	85
6.4	Des classes pour les Graphes	87
6.5	Définition et Mathématiques	87
6.6	Première Implémentation	89
6.7	Seconde Implémentation	95
6.8	Maillage et Triangulation 2D	96
6.9	Les classes de Maillages	96
6.9.1	La classe Label	96
6.9.2	La classe Vertex2 (modélisation des sommets 2d)	97
6.9.3	La classe Triangle (modélisation des triangles)	98
6.9.4	La classe Seg (modélisation des segments de bord)	100
6.9.5	La classe Mesh2 (modélisation d'un maillage 2d)	101
7	Utilisation de la STL	105
7.1	Introduction	105
7.2	exemple	106
7.3	Chaîne de caractères	112
7.4	Entrée Sortie en mémoire	112
8	Différentiation automatique	114
8.1	Le mode direct	114
8.2	Fonctions de plusieurs variables	116
8.3	Une bibliothèque de classes pour le mode direct	117
8.4	Principe de programmation	117
8.5	Implémentation comme bibliothèque C++	118

1 L'ordinateur

1.1 Comment ça marche

1.2 Les nombres dans l'ordinateur

(très fortement inspiré de wikipedia)

1.2.1 Les entiers

Dans un ordinateur, le Codage binaire est utilisé. Pour trouver la représentation binaire d'un nombre, on le décompose en somme de puissances de 2. Par exemple avec le nombre dont la représentation décimale est 59 :

$$\begin{aligned}59 &= 1 \times 32 + 1 \times 16 + 1 \times 8 + 0 \times 4 + 1 \times 2 + 1 \times 1 \\59 &= 1 \times 2^5 + 1 \times 2^4 + 1 \times 2^3 + 0 \times 2^2 + 1 \times 2^1 + 1 \times 2^0 \\59 &= 111011 \quad \text{en binaire}\end{aligned}$$

Avec n bits, ce système permet de représenter les nombres entre 0 et $2^n - 1$, donc un nombre k l'écrit comme

$$k = \sum_{i=0}^{n-1} b_i 2^i, \quad b_i \in \{0, 1\}$$

Représentation des entiers négatifs Pour compléter la représentation des entiers, il faut pouvoir écrire des entiers négatifs. On a introduit la représentation par complément à deux. Celle-ci consiste à réaliser un complément à un de la valeur, puis d'ajouter 1 au résultat. Par exemple pour obtenir -5 :

000101 codage de 5 en binaire sur 6 bits

111010 complément à un

111011 on ajoute 1 : représentation de -5 en complément à deux sur 6 bits

Avec n bits, ce système permet de représenter les nombres entre -2^{n-1} et $2^{n-1} - 1$, où tous les calculs se font dans l'anneau $\mathbb{Z}/2^n\mathbb{Z}$, et les nombres négatifs ont le bit de poids fort (b_{n-1}) égal à 1.

1.2.2 Les réels

Les nombres à virgule flottante sont les nombres des valeurs réels, ce sont des approximations de nombres réels. Les nombres à virgule flottante possèdent un signe s (dans $\{-1, 1\}$), une mantisse entière m (parfois appelée significande) et un exposant e . Un tel triplet représente un réel $s.m.be$ où b est la base de représentation (parfois 2, mais aussi 16 pour des raisons de rapidité de calculs, ou éventuellement toute autre valeur). En faisant varier e , on fait « flotter » la virgule décimale. Généralement, m est d'une taille fixée. Ceci s'oppose à la représentation

dite en virgule fixe, où l'exposant e est fixé. Les différences de représentation interne des nombres flottants d'un ordinateur à un autre obligeaient à reprendre finement les programmes de calcul scientifique pour les porter d'une machine à une autre jusqu'à ce qu'un format normalisé soit proposé par l'IEEE.

Les flottants IEEE peuvent être codés sur 32 bits (« simple précision ») ou 64 bits (« double précision »). La répartition des bits est la suivante :

	Encodage	Signe	Exposant	Mantisse	Valeur d'un nombre
Simple précision	32 bits	1 bit	8 bits	23 bits	$(-1)^s \times (1, M) \times 2^{E-127}$
Double précision	64 bits	1 bit	11 bits	52 bits	$(-1)^s \times (1, M) \times 2^{E-1023}$
Grande précision	80 bits	1 bit	15 bits	64 bits	$(-1)^s \times (1, M) \times 2^{E-16383}$

Précautions d'emploi

Exemple de la programmation de la série u_n des 1,

$$u_0 = 0, \quad u_n = u_{n-1} + 1,$$

si les u_n sont des nombres flottants, il existe un grand nombre flottant K telle que 1. soit négligeable par rapport K donc $K + 1$ est égal à K , comme la suite est croissante et majorée, elle est donc convergente.

```
#include <iostream>
using namespace std;

int main (int argc, const char **)
{
    float x=0, x1=1;
    while( x < x1)
    {
        x=x1;
        x1=x+1;
    }
    cout << " lim de series des 1 en (float) =" << x << endl;
    return 0;
}
```

et le résultat est $x = 1.67772e+07$ obtenu en moins d'une seconde car finalement, l'algorithme est en $O(10^7)$ opération.

Exercice 1. || Oui, mais quel est la loi du groupe $(\mathbb{R}, +)$ qui n'est pas vérifiée.

Exercice 2. || Faire le même type de test avec les autre type de nombre : `int`, `short`, `char`, `long`, `long`, `long`, `double`

Les calculs en virgule flottante sont pratiques, mais présentent trois désagréments :

- leur précision limitée, qui se traduit par des arrondis qui peuvent s'accumuler de façon gênante. Pour cette raison, les travaux de comptabilité ne sont pas effectués en virgule flottante, même pour la fortune personnelle de Bill Gates, car tout doit y tomber juste au centime près.

- une quantisation qui peut être gênante autour du zéro : une représentation flottante possède une plus petite valeur négative, une plus petite valeur positive, et entre les deux le zéro... mais aucune autre valeur ! Que rendre comme résultat quand on divise la plus petite valeur positive par 2 ? 0 est une réponse incorrecte, garder la valeur existante une erreur aussi.
- des effets de « bruit discret » sur les trois derniers bits lorsque l'exposant est une puissance de 16 et non de 2

Il est par exemple tentant de réorganiser des expressions en virgule flottante comme on le ferait d'expressions mathématiques. Cela n'est cependant pas anodin, car les calculs en virgule flottante, contrairement aux calculs sur les réels, ne sont pas *associatifs*. Par exemple, dans un calcul en flottants IEEE double précision, $(10^{50} + 1) - 10^{50}$ ne donne pas 1, mais 0. La raison est que $10^{50} + 1$ est approximé par 10^{50} . Une configuration binaire est en général réservée à la représentation de la « valeur » NaN (« not a number »), qui sera par exemple le résultat de la racine carré d'un nombre négatif. NaN combiné avec n'importe quel nombre (y compris NaN), donne NaN.

2 INITIATION AU SYSTÈME UNIX

2.1 UNE INTRODUCTION :

Pour utiliser un ordinateur, l'utilisateur dialogue avec un logiciel qui gère l'ensemble de ses ressources (clavier, écran, souris, mémoire centrale, disques, imprimante, ...). Ce logiciel porte le nom de SYSTÈME D'EXPLOITATION. Le système d'exploitation des micro-ordinateurs PC peut être WINDOWS-XP, Linux ; Celui des micro-ordinateurs APPLE s'appelle MacOS.

Ce système UNIX a été conçu à l'origine par Dennis RITCHIE et Ken THOMPSON des laboratoires Bell au début des années 1970. Depuis, il a donné naissance à une famille de systèmes (AIX, BERKELEY, LINUX, SYSTEM V, ...) qui "réagissent" comme UNIX. Chaque système UNIX permet le dialogue avec l'utilisateur selon un langage de commandes et gère les ressources informatiques grâce à

- un système hiérarchisé de fichiers ;
- un gestionnaire de processus (séquence de commandes à exécuter) ;
- des fonctions spécialisées .

Les commandes permettent :

- toutes les manipulations de fichiers (ls, cp, mv, rm, ...) ;
- l'édition et le traitement de textes : (ed, vi, emacs, nedit, xedit, ...) ;
- la compilation des différents langages informatiques (C, C++, Fortran, Pascal, Ada, Java, ...) ;
- l'édition de liens des modules issus des compilations et leur archivage ; (ld, libtool, ar, ...)
- l'exécution des modules exécutables (NomFichier, ...) ;
- l'échange de données sur les réseaux de télécommunications tel INTERNET (firefox, scp, ssh, X11 ...).

L'interpréteur de commandes, encore dit le SHELL, peut exécuter des commandes regroupées

dans un fichier. L'ensemble de ces nouvelles commandes définit alors une nouvelle commande (de nom le nom du fichier) et ainsi de suite... Chaque utilisateur construit progressivement son environnement personnel pour répondre à l'ensemble de ses besoins.

2.1.1 Les FENÊTRES sur l'ÉCRAN et les TOUCHES du CLAVIER

Dans tout ce qui suit, un terme entre < > désigne une touche du clavier.

Le caractère haut d'une touche du clavier s'obtient en gardant enfoncée la touche <Shift> et en frappant la touche.

Le caractère bas à droite d'une touche (par exemple : \ ...) s'obtient en gardant enfoncée la touche <AltGr> et en frappant la touche.

<Backspace> efface le caractère qui précède le curseur qui recule d'un caractère

<Char Del> efface le caractère du curseur sans bouger de place

Attention :

- Toute ligne est à terminer (valider) par la frappe de la touche <Entrée>;
- Pour taper une commande sur plusieurs lignes, il faut terminer chaque ligne, exceptée la dernière, par un caractère \, SANS AUCUN AUTRE CARACTÈRE DERRIÈRE, et surtout pas un caractère "blanc". En effet, le caractère \ neutralise le caractère de fin de ligne <Entrée> placé derrière. S'il existe un caractère "blanc" invisible, \ le supprime et non pas celui de fin de ligne et cela entraîne une erreur car les arguments de la commande sur les lignes suivantes ne sont pas transmis.

Une FENÊTRE ouverte sur l'écran comprend plusieurs parties, une barre d'en tête, et une partie centrale.

Avec une souris à 3 boutons :

- le bouton gauche, fait apparaître un menu pour gérer la fenêtre, notamment, la déplacer ou la détruire.
- le bouton droite réduit la fenêtre à une icône. (Il suffit pour régénérer la fenêtre à partir de l'icône, de cliquer 2 fois rapidement l'icône).
- le bouton milieu à l'extrême droite augmente la taille de la fenêtre jusqu'à lui faire occuper tout l'écran. + Une fenêtre avec 2 parties :

- la partie basse ou ligne courante permet l'entrée des COMMANDES UNIX
- la partie haute contient les RÉSULTATS des commandes déjà exécutées

La taille et la position de la fenêtre peuvent être modifiées comme suit :

- - positionner avec la souris le curseur dans un des 4 coins du cadre de la fenêtre,
- - appuyer sur le bouton gauche de la souris et déplacer la souris sans relâcher le bouton,
- - relâcher le bouton à l'endroit choisi.

Pour faire apparaître une fenêtre cachée, il faut déplacer la fenêtre qui la masque.

<Ctrl>D sur la ligne courante d'une fenêtre détruit la fenêtre (ferme le shell).

Pour créer une nouvelle fenêtre (en fait, un processus qui exécute la commande xterm!), enfoncer la touche droite ou gauche de la souris en dehors de toute fenêtre et après déplacement cliquer

l'option `Nouvelle Fenêtre`. Quelques instants plus tard, une nouvelle fenêtre s'ouvre. Une autre méthode consiste à taper l'instruction

```
xterm -sb -sl 10000 -cr red -title NomTitre \  
-bg black -fg white -fn 9x15 -fb 9x15bold -geometry 80x50+0+0 &
```

Alors une fenêtre, avec ascenseur, pouvant contenir au plus 10000 lignes, avec un curseur rouge, un titre `NomTitre`, un fond noir et le texte écrit en blanc selon la fonte normale ou grasse formée de 9 caractères de large sur 15 de haut avec 50 lignes de 80 caractères s'ouvre en haut et à gauche sur l'écran. D'autres fontes sont très souvent disponibles (7x14, 8x13, 10x20, ...).

2.1.2 Les NOMS de FICHIERS et RÉPERTOIRES

Le nom du disque serveur de référence est noté `/` et sert de racine de l'arbre. Tout fichier (file) ou répertoire (directory) a un NOM dans l'arbre qui l'identifie. Un nom de fichier peut comprendre un SUFFIXE séparé du nom par un `.`

exemples : `sp.f` `/home/p6dean/tri.f` `/users/dupont/.profile`

Ce dernier est un fichier exécuté lors de l'initialisation de la session interactive.

Le suffixe suit des conventions : `.f` ou `.F` pour fortran, `.c` pour C, `.pas` pour pascal, `.tex` pour \TeX , ... `/usr/local/mefisto` est un répertoire c'est à dire en fait la liste des noms de ses sous-répertoires et de ses fichiers. `/sbin` contient la plupart des commandes UNIX de base pour le démarrage de l'ordinateur ;

`/dev` contient les fichiers d'emploi des périphériques (lecteurs de bandes magnétiques, "drivers", ...);

`/tmp` contient les fichiers temporaires nécessités par le système ;

`/etc` contient des utilitaires d'administration du système ;

`/usr` contient des répertoires d'utilitaires pour les utilisateurs

`/usr/bin` contient la plupart des commandes UNIX ;

`/usr/man` contient les 8 chapitres de la documentation en ligne (cf man) ;

`/usr/lib` contient les librairies X, Motif, ... ;

`/home` contient les répertoires des Utilisateurs. À l'initialisation de la session interactive, une position dans l'arbre est fixée. Il s'agit du RÉPERTOIRE PERSONNEL (HOME directory) de l'usager. Si son nom est dupont alors son répertoire personnel a pour nom `/home/p6dean/dupont`

Ce répertoire est aussi, à cet instant, le RÉPERTOIRE COURANT, encore dit répertoire de travail (`WORKING Directory`).

De là, pour atteindre un fichier ou répertoire (navigation dans l'arbre), il faut taper

- soit, le NOM ABSOLU qui débute par la racine ;

par exemple : `/home/p6dean/dupont/.profile`

- soit, le NOM RELATIF au répertoire courant ;

par exemple : `.profile`

désigne le même fichier si le répertoire courant est le HOME directory. `.` désigne le nom du répertoire courant par exemple : `/home/p6dean/dupont`

`..` désigne le nom du répertoire père du répertoire courant par exemple :

le répertoire père de `/home/p6dean/dupont` est `/home/p6dean`

2.1.3 LES PRINCIPALES COMMANDES D'UNIX

Une COMMANDE est constituée d'un NOM de COMMANDE suivi de 0 ou plusieurs mots séparés par au moins un caractère blanc ou tabulation.

NomCommande {`-option`} {paramètre} {redirection}

Les caractères { et } ne sont là que pour indiquer que le texte inclus peut être présent, répété ou absent.

(Dans les lignes qui suivent `fic` désigne un nom quelconque de fichier et `rep` un nom quelconque de répertoire) `ls rep` liste les fichiers et répertoires du répertoire `rep`

`ls -l rep` liste les fichiers et répertoires du répertoire `rep` avec ses droits d'accès et d'autres informations (taille, date de dernière utilisation, ...)

`ls -a rep` liste les fichiers et notamment ceux débutant par le caractère `.` (à ne pas confondre avec l'abréviation pour le répertoire courant) et les répertoires du répertoire `rep` avec d'autres informations.

`ls -R rep` liste les fichiers et sous-répertoires du répertoire `rep` mais aussi des sous-sous-...-répertoires du répertoire `rep`

`ls -rt rep` liste les fichiers et sous-répertoires du répertoire `rep` dans l'ordre inverse de la date de dernière modification. Le caractère `>` redirige les sorties.

`ls -l >fic`

envoie les noms des fichiers et répertoires du répertoire courant, 1 par ligne, dans le fichier de nom `fic` et non pas sur l'écran! Les sorties sont dites redirigées dans le fichier `fic`. Si le fichier `fic` existait son ancien contenu est perdu.

`ls -l >>fic` effectue la même opération mais en ajoutant les noms à la suite du contenu actuel du fichier `fic` s'il existe. `cat fic1 fic2 fic3 >fic` concatène les fichiers `fic1`, `fic2`, `fic3` dans le fichier `fic`.

En l'absence de `>fic` le fichier concaténé apparaît sur l'écran.

Attention de faite, il y a 2 types canaux de sortie sous unix le « standard output »et le « error output »qui ont respectivement comme numéro 1 et 2, si vous voulez stocker dans un fichier les erreurs des compilations il faut rediriger le canal 2 et non le canal 1 comme dans

`make essai 2>list.err`

Mais si vous voulez rediriger les deux canaux dans le canal 1 que vous pouvez ajouter `2>&1` , ce qui donne la commande suivante

```
make essai 2>&1 1>list.err
```

mais vous ne voyez plus rien, alors utilise la command `tee` qui duplique le standard input dans un fichier et dans le standard output, comme suit :

```
make essai 2>&1 | tee list.err
```

Pour plus de detail

```
man sh
```

`cat >fic` permet l'entrée au clavier du texte d'un fichier, à terminer par la frappe des touches `<Ctrl>` `<D>`.

Mais attention, il ne faut pas se tromper car à part la touche `<Backspace>`, rien n'est prévu pour faire des modifications (Pour cela, employer un éditeur de textes `ed`, `vi`, ...). De même, le caractère `<` redirige les entrées. Par exemple

```
mail AdresseElectronique < lettre
```

envoie à l'adresse électronique le contenu du fichier `lettre` (de dernière ligne contenant en première colonne le caractère `.` et rien d'autre) du répertoire courant (obsolète) utiliser `pine` ou `netscape` .

Si le choix de l'une des options d'une commande vous pose des problèmes, il est possible de lire la documentation en ligne en tapant

```
man NomCommande {numéro 1 à 8 du chapitre}
```

Par exemple : `man ls 1`

Le texte de la documentation apparaît et il suffit de parcourir le texte en s'aidant des touches marquées d'une flèche (4 sens) pour obtenir les renseignements recherchés. Il existe 8 chapitres dans cette documentation en ligne :

- 1 : Les commandes accessibles à l'utilisateur
- 2 : L'interface entre UNIX et le langage C
- 3 : La bibliothèque C et macros et fonctions mathématiques
- 4 : Les caractéristiques des fichiers système associés aux périphériques
- 5 : Les formats des fichiers système
- 6 : Les jeux
- 7 : Les bibliothèques de macros pour la manipulation des documents
- 8 : Les commandes de maintenance du système

- `date` affiche l'heure et la date du jour.
- `cal 10 1999` affiche le calendrier du mois d'octobre 1999.
- `cd rep` `rep` devient le répertoire courant.
- `cd` le répertoire courant devient le répertoire personnel (`cd $HOME`).
- `mkdir rep` (Make Directory) crée dans le répertoire courant le nouveau répertoire `rep`
- `pwd` (Print Working Directory) affiche le nom du répertoire courant

- `rmdir rep` (Remove Directory) détruit le répertoire `rep` sous la condition qu'il soit vide de tout fichier et sous-répertoire
 - `cp fic1 fic2 ... ficn rep` (Copy) fait une copie des fichiers `fic1 fic2 ... ficn` dans le répertoire `rep` sans détruire les fichiers `fic1 fic2 ... ficn` initiaux
 - `mv rep1 rep2` (Move) copie tous les fichiers et répertoires du répertoire `rep1` dans le répertoire `rep2`, puis détruit le répertoire `rep1`
 - `mv fic1 fic2 ... ficn rep` (Move) déplace les fichiers `fic1 fic2 ... ficn` dans le répertoire `rep` et détruit les fichiers `fic1 fic2 ... ficn` initiaux (GARE aux ERREURS si `rep` est oublié! `ficn` contient `fic n-1` et `fic1 fic2 ... fic n-1` sont détruits!)
 - `rm fic` (Remove) détruit le fichier `fic`
 - `rm -R rep` (Remove) détruit toute la branche issue du répertoire `rep` et le répertoire `rep` lui-même. A utiliser avec discernement!
 - `lpr -Plaser1 fic` imprime le fichier `fic` sur l'imprimante de nom `laser1`.
 - `more fic` affiche le contenu du fichier `fic`.
- Pour passer à la page suivante taper un espace. Attention, pas de remontée possible.
 Pour terminer, taper :`q`

Pour spécifier plusieurs noms de fichiers ou répertoires, il est possible d'employer la "STAR-CONVENTION" c'est à dire les caractères JOKER encore dits métacaractères (neutralisables par `\`) :

- `*` remplace n'importe quel nom jusqu'au prochain blanc ou `.` ou `/` possible
- exemple :
- `*.f` désigne tous les fichiers du répertoire courant suffixés par `f`
- `*.*` désigne tous les fichiers ayant un suffixe
- `?` remplace n'importe quel caractère
- `!` indique NON de ce qui suit
- exemple :
- `sp?.f` désigne tous les fichiers dont le nom commence par les 2 caractères `sp`, suivi d'un caractère et de suffixe `.f`.
- `[a-z]` remplace n'importe quel caractère `a` ou `b` ou ... ou `z`
- `[!a-w]` remplace n'importe quel caractère différent de `a` ou `b` ou ... ou `w`
- `[0-9]` remplace n'importe quel caractère `0` ou `1` ou ... ou `9`

Avant utilisation, il est prudent d'afficher le résultat de l'analyse des ces caractères JOKER à l'aide de la commande `echo` :

`echo NomAvecCaractèresJOKER` affiche tous les noms ainsi désignés

Une commande peut souvent être stoppée par `<Ctrl> C`

2.1.4 Droits d'accès

Les Droits d'accès d'un fichier ou répertoire peuvent être listés par la commande `ls -l` et redéfinis par leur propriétaire à l'aide de la commande

`chmod -R rwxrwxrwx rep ou fic`

`chmod mode rep ou fic`

où `r` vaut 0 ou 4, `w` vaut 0 ou 2, `x` vaut 0 ou 1, sont à sommer pour donner l'autorisation en lecture (`r=4`), en écriture(`w=2`), en exécution (`x=1`), pour les 3 cas :

- le premier groupe rwx est pour le propriétaire ;
- le second groupe rwx est pour le groupe ;
- le troisième groupe rwx est pour tous les autres utilisateurs ;
- -R signifie récursivement c'est à dire dans les sous-répertoires aussi ;
- mode vaut
- . en premier caractère u (utilisateur) ou g (groupe) ou o (autres) ou a (à la fois ugo)
- . en second caractère + ou - ou = pour ajouter, supprimer ou définir une valeur ;
- . en troisième caractère r pour lecture, w pour écriture et x pour exécution.

Exemples :

```
chmod 750 fic1
```

donne les droits de lecture-écriture-exécution au propriétaire, lecture-exécution (pas en écriture !) aux membres du même groupe et aucun accès aux autres utilisateurs du fichier fic1.

```
chmod o-w MonFichier
```

retire la possibilité d'écrire aux autres (excepté le propriétaire et les membres du même groupe) et donc de modifier le fichier MonFichier.

```
chmod a+rx MaProc
```

permet à tout le monde la lecture et l'exécution du fichier MaProc.

2.1.5 recherche des occurrences

La recherche des occurrences d'un MOT dans le contenu des fichiers d'une liste de fichiers (générés à partir de caractères JOKER) s'obtient par la frappe de

`grep MOT NomsDesFichiers` affiche les lignes contenant au moins une fois MOT dans le contenu des fichiers d'une liste de fichiers

`grep -n MOT NomsDesFichiers` affiche les lignes et leur numéro contenant au moins une fois MOT dans le contenu des fichiers NomsDesFichiers

`grep -i MOT NomsDesFichiers` affiche les lignes contenant au moins une fois MOT sans se préoccuper de l'aspect minuscule ou majuscule dans le contenu des fichiers NomsDesFichiers

NomsDesFichiers peut être défini avec des caractères JOKER. `find rep -name MOT -print`

affiche les noms des fichiers du répertoire rep dont chaque nom contient MOT . Attention, si vous voulez utiliser la "STAR-CONVENTION", il faut mettre entre quote "MOT" sinon le shell va interprète le mot comme plusieurs mots. Exemple pour trouver vous fichiers .f. `cd ;`

`find . -name "*.f" -print` Ici aussi, MOT peut être décrit avec des caractères JOKER.

`wc fic` donne le nombre de lignes, mots et caractères du fichier. `grep MOT *.f | wc`

équivalent à

```
grep MOT *.f >fic ; wc fic ; rm fic
```

Le caractère séparateur ; permet la frappe de plusieurs commandes sur une même ligne.

Le TUBE ou CANAL | permet d'employer les sorties de la première commande comme entrées de la seconde sans avoir à utiliser un fichier auxiliaire.

`diff NomFichier1 NomFichier2` affiche toutes les différences entre les contenus des fichiers `NomFichier1` et `NomFichier2`

2.1.6 archivage de fichiers

Le programme archiveur `tar`

Pour archiver des fichiers, on utilise le programme `tar`. Dont les principales options sont :

- c** (Create) pour créer une archive
- x** (eXtract) pour extraire les fichiers d'une archive
- t** (lisT) pour afficher la liste des fichiers d'une archive
- v** (Verbose) pour le mode verbeux
- f** (Force) pour forcer le remplacement de fichiers
- z** (gZip) traite les fichiers avec `gzip` (compression après archivage, décompression avant extraction et décompression temporaire pour afficher la liste des fichiers). Créer une archive
- j** (bzip2) traite les fichiers avec `bzip2` (compression après archivage, décompression avant extraction et décompression temporaire pour afficher la liste des fichiers). Créer une archive

Syntaxe : `tar cvf fichier.tar motif`

Exemple : `tar cvf tpc.tar *.c`

Dans l'exemple précédent, on crée une archive qui porte le nom `tpc.tar` qui contient tous les fichiers d'extention `.c` du répertoire courant.

Le motif est une expression régulière du Shell qui peut donc contenir des métacaractères.

Les fichiers archives doivent porter l'extention `.tar`.

Extraire les fichiers d'une archive

(Après avoir créé une archive) On remplace l'option `c` (create) par `x` (extract) pour extraire tous les fichiers d'une archive.

Syntaxe : `tar xvf fichier.tar`

Exemple : `tar xvf tpc.tar`

On peut n'extraire de l'archive que les fichiers satisfaisant un motif (encore une expression régulière).

Syntaxe : `tar xvf fichier.tar motif`

Exemple : `tar xvf tpc.tar poly*`

Dans l'exemple précédent, on extrait de l'archive `tpc.tar` seulement les fichiers dont le nom commence par `poly`.

Archive et compression automatique

Pour compresser automatiquement le fichier archive pendant sa création, on utilise l'option z (gzip).

Syntaxe : `tar zcvf fichier.tar.gz motif`

Exemple : `tar zcvf tpc.tar.gz *.c`

Et de façon similaire, pour décompresser une archive et en extraire les fichiers :

Syntaxe : `tar zxvf fichier.tar.gz`

Exemple : `tar zxvf tpc.tar.gz`

L'ordre des options n'a pas d'importance, en revanche, celui de fichier et motif en a.

Les fichiers compressés avec gzip ont .gz pour extension.

Contenu d'une archive

Pour visualiser la liste des noms des fichiers contenus dans une archive, on utilise l'option t.

Syntaxe : `tar tf fichier.tar`

Exemple : `tar tf tpc.tar`

Si le fichier est compressé avec gzip, on rajoute l'option z.

Syntaxe : `tar zt fichier.tar.gz`

Exemple : `tar zt tpc.tar.gz!`

2.1.7 Compression de données

Les commandes GZIP et GUNZIP :

Ces commandes compressent et décompressent le contenu du fichier donné. Le fichier compressé a pour nom son ancien nom suffixé par .gz

Par exemple :

`gzip rep.tar`

fournit le fichier compressé `rep.tar.gz`

Inversement,

`gunzip rep.tar.gz`

redonne le fichier `rep.tar` sous sa forme non compressée.

Au total, pour transporter un répertoire (et tous ses sous-répertoires), la commande tar est d'abord utilisée et immédiatement suivie de gzip.

Par exemple :

`tar -cvf rep.tar rep`

`gzip rep.tar`

Après transport et positionnement dans le bon répertoire

`gunzip rep.tar.gz`

`tar -xvf rep.tar`

Le taux de compression est parfois étonnant sur les fichiers textes, mais, moins important sur les fichiers binaires. Il est souvent possible de coupler tar et gunzip ou l'opération inverse en ajoutant simplement l'option z à celles de la commande tar.

Par exemple sous LINUX :

```
tar -xzvf rep.tar.gz
```

décompresse et copie dans les répertoires les différents fichiers.

2.1.8 Les LIENS SYMBOLIQUES :

La commande

```
ln -s AncienNom NomLié
```

permet de déplacer facilement un fichier ou un répertoire utilisé seulement selon son NomLié.

Exemple :

```
ln -s /home/p6dean/p6dean00/MonLogiciel /usr/local/MonLogiciel
```

permet l'écriture de procédures avec la variable d'environnement

```
MonLogiciel=/usr/local/MonLogiciel
```

mais aussi de placer ce logiciel n'importe où dans l'arbre des répertoires.

```
ls -l NomLié
```

redonne l'AncienNom véritable.

```
rm NomLié
```

ne détruit pas le fichier mais seulement le lien, c'est-à-dire que le NomLié n'existe plus.

2.2 UTILISATION DE L'ÉDITEUR vi :

Cet éditeur est toujours présent sous Unix et très utile lorsque X n'est pas actif. De plus, il sert à manipuler les commandes de l'historique de la connexion.

(l'éditeur gedit, Geany (ou nedit) (taper `nedit &`) sera préféré car il emploie plus intensivement la souris et le clavier pour rectifier le texte, les menus pour éditer, sauvegarder, ouvrir les fichiers, obtenir une aide en ligne, ...) `vi NomFichier` charge le fichier et l'affiche sur l'écran

2 modes : le mode commande (pour déplacer le curseur ou modifier le texte) et le mode texte (pour sa saisie)

2.2.1 Sorties et sauvegardes

`:wq` ou `:x` sauvegarde du fichier sur lui-même et sortie de vi

`:q` sortie de vi

:q! sortie forcée de vi sans sauvegarde
:w sauvegarde du fichier sur lui-même
:w AutreFichier sauvegarde dans AutreFichier

2.2.2 Déplacements du curseur dans le texte (Pas de : devant)

Ctrl-F (Forward) déplacement d'un écran vers le bas
Ctrl-D (Down) déplacement d'un demi-écran vers le bas
Ctrl-B (Backward) déplacement d'un écran vers le haut
Ctrl-U (Up) déplacement d'un demi-écran vers le haut
Ligne Courante c'est la ligne où se trouve le curseur
Espace déplace le curseur d'un caractère vers la droite

Entrée passage à la ligne suivante

+ passage à la ligne suivante

- passage au début de la ligne précédente

/chaîne/ déplace le curseur au premier caractère de la première occurrence de chaîne rencontrée (Attention : minuscule et majuscule sont différenciées)

?chaîne? de même mais en remontant le texte

G déplace le curseur à la fin du texte

w déplace le curseur au début du prochain mot

3w déplace le curseur au début du 3-ème prochain mot

b déplace le curseur au début du mot précédent

5b déplace le curseur au début du 5-ème mot précédent

3H déplace le curseur au début de la 3-ème ligne de l'écran (et non du texte)

4L déplace le curseur au début de la 4-ème ligne avant la fin de l'écran ou du texte situé sur l'écran

M déplace le curseur au début de la ligne située au milieu de l'écran

z. centre l'écran sur la ligne courante

~ sur une lettre transforme la lettre majuscule en minuscule ou le contraire
Selon le terminal utilisé (xterm, vt100,...), les touches "Flèches" peuvent ou non être employées pour déplacer le curseur d'un caractère dans les 4 directions ou d'un écran vers le haut ou le bas.

2.2.3 Suppressions de caractères

x supprime le caractère où se trouve le curseur

4x supprime les 4 caractères à partir du curseur

dd supprime la ligne support du curseur

3dd supprime la ligne courante et les 2 lignes suivantes
D supprime le reste de la ligne courante à partir du curseur
dw supprime le mot courant

2.2.4 Saisie de caractères => Passage en MODE TEXTE

<Échappement> provoque la sortie du mode texte et l'entrée en mode commande
i permet ensuite l'insertion continue de caractères juste avant le curseur et cela jusqu'à la frappe du caractère <Échappement>
I idem mais au début de la ligne courante
a permet ensuite l'insertion continue de caractères juste après le curseur et cela jusqu'à la frappe du caractère <Échappement>
A idem mais à la fin de la ligne courante
C remplace le reste de la ligne à partir du curseur

2.2.5 Déplacement de textes

La destruction précède le déplacement puis la restitution

Exemple :

/continue/

5dd

10-

p

Les 5 lignes de la prochaine occurrence de continue sont détruites

le curseur est remonté de 10 lignes

Le texte des 5 lignes est restitué à partir de la position du curseur

En fait, toute destruction est mémorisée, le curseur doit être déplacé et le texte mémorisé est restitué par la frappe de p

9p restitue les 9 dernières destructions (9 est le maximum permis) De même, yy mémorise la ligne (5yy mémorise la ligne courante et les 4 lignes suivantes) et après déplacement p les restituent. Ainsi, il est possible de copier une partie du texte. 1.4.6. Exécuter des requêtes (précédées du caractère :)

:début, fin p affiche les lignes de numéro début à fin

début est un numéro de ligne ou . la ligne courante ou .+4 la 4-ème ligne après la ligne courante ou .-3 la 3-ème ligne avant la ligne courante

fin est un numéro de ligne ou . la ligne courante ou comme ci-dessus ou \$ la dernière ligne du texte

sans précision de ligne, la ligne courante est utilisée

`:début,fin s/AncienneChaine/NouvelleChaine/`

cette requête substitue pour les lignes début à fin l' AncienneChaine par la NouvelleChaine

u restitue l'état antérieur des lignes avant la dernière substitution

Dans la définition d'une chaîne :

. désigne n'importe quel caractère

* désigne la répétition (voire 0 fois) du caractère précédent

`/.*/` désigne n'importe quelle chaîne terminée par ;

(Dans le shell * suffit pour désigner ici .*)

^ désigne le caractère fictif qui précède le premier de la ligne

\$ désigne le caractère fictif qui suit le dernier de la ligne

[a-z] désigne n'importe quelle lettre minuscule (une seule)

[^ 0-9] désigne tout caractère différent d'un chiffre 0 à 9

^ désigne le complémentaire de l'ensemble des caractères qui suit

sauf s'il n'est pas le premier caractère et il désigne alors le caractère lui-même

\ neutralise le caractère spécial (. \$ * ^ []) qui le suit

`:s/1\ .2\ ..*/3/` substitue 1.2. et le reste de la ligne par 3

`:s/a+3/(&)/` encadre de parenthèses les occurrences de a+3

& désigne la chaîne de caractères qui précède

`:/\ (chaîne1\) caractère ou non\ (chaîne2\) .../`

définit 2 ou plusieurs sous-chaînes limitées par \ (et \) et utilisables ensuite avec \ 1 ou \ 2

Exemple :

abcdefg hijklmno pqrstuv wxyz

`:s/\ (. * \) \ (. * \) \ (. * \) \ (. * \) / \ 3 \ 1 \ . \ 4 ; \ 2 /`

donne

pqrstuv abcdefg .wxyz ;hijklmno

`:début,fin g/chaîne/requête` fait subir à toute ligne contenant chaîne la requête qui suit

`:. , .5g / ^ a/s/a/A/` substitue sur la ligne courante et ses 5 suivantes le premier caractère a de la ligne en A

Si plusieurs requêtes s'avèrent nécessaires, avant de frapper la touche entrée, il faut frapper le caractère \ pour annihiler la fin de ligne v en lieu et place de g applique les requêtes sur les lignes ne contenant pas chaîne

`:r fichier` ajoute le texte du fichier à partir de la position du curseur

`:!commande` exécute la commande Unix puis revient dans vi

Exemple : `:!cd /MonCatalogue`

2.2.6 Les options de vi

`:set all` liste toutes les options possibles

Une option peut être activée par

`:set NomOption` ou

`:set NomOption=valeur`

et supprimée par

`:set no NomOption`

Les plus intéressantes sont :

`autoindent` ou en abrégé `ai` autoindentation

`autowrite` ou `aw` sauvegarde automatique avant `:n` et `:!`

`ignorecase` ou `ic` pas de distinction entre minuscule et majuscule

`list` affiche les caractères de tabulation selon `^I`

`number` ou `nu` affiche le numéro de chaque ligne

2.3 LES VARIABLES et les FICHIERS de DÉMARRAGE

Attention ceci n'est valable que si vous utiliser un shell de type `sh`, `ksh`, `bash`, ou `zsh` et non `csh` ou `tsch`.

Les variables locales n'ont pas à être déclarées. Il suffit de les initialiser. Par exemple

```
VarLocale1=valeur1 VarLocale2=valeur2 ...
```

La valeur de `VarLocale1` est `$VarLocale1` ou `${VarLocale1}` ce qui en permet la concaténation avec tout autre texte. Pour rendre ces variables locales permanentes, il faut les "exporter" par la commande

```
export VarLocale1 VarLocale2
```

Dès lors, ces variables deviennent des variables d'environnement utilisables dans n'importe quelle procédure de commandes.

Certaines de ces variables sont définies par le système ou par l'exécution de fichiers de démarrage.

La frappe de la commande `env` liste toutes les variables d'environnement actuelles.

Par exemple :

- `HOME` contient le nom du répertoire personnel ;
- `PATH` contient la liste des répertoires où les commandes doivent être recherchées.

- CDPATH contient la liste des répertoires atteignables par la commande `cd`. Pour initialiser ou modifier ces variables, ou en créer d'autres, il peut être judicieux d'ajouter des commandes aux fichiers de démarrage. Leur liste partielle s'obtient par la commande

```
ls -a
```

```
.. .profile .bashrc .kde
```

Le listage à l'aide de la commande `cat` des fichiers `.profile` et `.kshrc` donne Pour modifier son environnement initial, il suffit de modifier le fichier `.profile` du répertoire personnel. Pour modifier son environnement lors de l'ouverture d'un processus `ksh`, il suffit de modifier le fichier `.kshrc` du répertoire personnel. Attention à la différence entre les 2 appels :

`.profile` est exécuté une seule fois avant appel de `ksh` ;

`.kshrc` est exécuté lors du démarrage à chaque appel de `/bin/ksh` .

1.6. Le mécanisme d'historique des commandes en Korn Shell Il faut d'abord ajouter au fichier `.profile` la commande `set -o vi`

Les commandes frappées (au plus 128 par défaut de la variable `HISTSIZE`) sont alors stockées dans le fichier `.sh_history`. Ensuite, pour

- faire apparaître en ligne de commande la commande précédente, taper les touches `<Échappement>` et `<k>` ;

- faire apparaître en ligne de commande la commande suivante, taper les touches `<Échappement>` et `<j>` ;

- avancer d'un caractère sur la droite, taper les touches `<Échappement>` et `<Espace>` ou `<l>` ;

- avancer d'un caractère sur la gauche, taper les touches `<Échappement>` et `<Backspace>` ou `<h>` ;

- avancer à la fin de la ligne , taper les touches `<Échappement>` et `<Shift>` et `<$>` ;

- détruire un caractère, taper les touches `<Échappement>` et `<x>` ;

- insérer un caractère avant le curseur, taper les touches `<Échappement>` et `<i>` ;

- insérer un caractère après le curseur, taper les touches `<Échappement>` et `<a>` ;

- sortir du mode historique, taper les touches `<Ctrl>` et `<C>` .

Bref, l'emploi de l'historique suit les règles d'emploi de l'éditeur `vi` en ajoutant au préalable la frappe de la touche `<Échappement>`

2.4 Connexion au machine de l'ufr

3 Présentation du langages C

3.1 introduction

3.1.1 Historique

Dans les dernières années, aucun langage de programmation n'a pu se vanter d'une croissance en popularité comparable à celle de C et de son jeune frère C++. L'étonnant dans ce fait est que le langage C n'est pas un nouveau-né dans le monde informatique, mais qu'il trouve ses sources en 1972 dans les 'Bell Laboratories' : Pour développer une version portable du système d'exploitation UNIX, Dennis M. Ritchie a conçu ce langage de programmation structuré, mais « très près » de la machine.

K&R-C

En 1978, le duo Brian W. Kernighan / Dennis M. Ritchie a publié la définition classique du langage C (connue sous le nom de standard K&R-C) dans un livre intitulé 'The C Programming Language'.

ANSI-C

Le succès des années qui suivaient et le développement de compilateurs C par d'autres maisons ont rendu nécessaire la définition d'un standard actualisé et plus précis. En 1983, le 'American National Standards Institute' (ANSI) chargeait une commission de mettre au point 'une définition explicite et indépendante de la machine pour le langage C', qui devrait quand même conserver l'esprit du langage. Le résultat était le standard ANSI-C. La seconde édition du livre 'The C Programming Language', parue en 1988, respecte tout à fait le standard ANSI-C et elle est devenue par la suite, la 'bible' des programmeurs en C.

C++

En 1983 un groupe de développeurs de AT&T sous la direction de Bjarne Stroustrup a créé le langage C++. Le but était de développer un langage qui garderait les avantages de ANSI-C (portabilité, efficacité) et qui permettrait en plus la programmation orientée objet. Depuis 1990 il existe une ébauche pour un standard ANSI-C++. Entre-temps AT&T a développé deux compilateurs C++ qui respectent les nouvelles déterminations de ANSI et qui sont considérés comme des quasi-standards (AT&T-C++ Version 2.1 [1990] et AT&T-C++ Version 3.0 [1992]), la version c++11 ISO/IEC 14882 :[2011].

3.1.2 Avantages

Le grand succès du langage C s'explique par les avantages suivants ; C est un langage :

- (1) **universel** : C n'est pas orienté vers un domaine d'applications spéciales, comme par exemple FORTRAN (applications scientifiques et techniques) ou COBOL (applications commerciales ou traitant de grandes quantités de données).
- (2) **compact** : C est basé sur un noyau de fonctions et d'opérateurs limité, qui permet la formulation d'expressions simples, mais efficaces.

- (3) **moderne** : C est un langage structuré, déclaratif et récursif; il offre des structures de contrôle et de déclaration comparables à celles des autres grands langages de ce temps (FORTRAN, ALGOL68, PASCAL).
- (4) **près de la machine** : comme C a été développé en premier lieu pour programmer le système d'exploitation UNIX, il offre des opérateurs qui sont très proches de ceux du langage machine et des fonctions qui permettent un accès simple et direct aux fonctions internes de l'ordinateur (p.ex : la gestion de la mémoire).
- (5) **rapide** : comme C permet d'utiliser des expressions et des opérateurs qui sont très proches du langage machine, il est possible de développer des programmes efficaces et rapides.
- (6) **indépendant de la machine** : bien que C soit un langage près de la machine, il peut être utilisé sur n'importe quel système en possession d'un compilateur C. Au début C était surtout le langage des systèmes travaillant sous UNIX, aujourd'hui C est devenu le langage de programmation standard dans le domaine des micro-ordinateurs.
- (7) **portable** : en respectant le standard ANSI-C, il est possible d'utiliser le même programme sur tout autre système (autre hardware, autre système d'exploitation), simplement en le recompilant.
- (8) **extensible** : C ne se compose pas seulement des fonctions standard ; le langage est animé par des bibliothèques de fonctions privées ou livrées par de nombreuses maisons de développement.

3.1.3 Désavantages

Évidemment, rien n'est parfait. Jetons un petit coup d'oeil sur le revers de la médaille :

- (1) **efficience et compréhensibilité** : En C, nous avons la possibilité d'utiliser des expressions compactes et efficaces. D'autre part, nos programmes doivent rester compréhensibles pour nous-mêmes et pour d'autres. Comme nous allons le constater sur les exemples suivants, ces deux exigences peuvent se contredire réciproquement.

Exemple 1

Les deux lignes suivantes impriment les N premiers éléments d'un tableau A[], en insérant un espace entre les éléments et en commençant une nouvelle ligne après chaque dixième chiffre :

```
for (i=0; i<n; i++)
    printf("%6d%c", a[i], (i%10==9)?'\n':' ');
```

Cette notation est très pratique, mais plutôt intimidante pour un débutant. L'autre variante, plus près de la notation en Pascal, est plus lisible, mais elle ne profite pas des avantages du langage C :

```
for (I=0; I<N; I=I+1)
{
    printf("%6d", A[I]);
    if ((I%10) == 9)
        printf("\n");
```

```

    else
        printf(" ");
}

```

Exemple 2

La fonction `copietab()` copie les éléments d'une chaîne de caractères `T[]` dans une autre chaîne de caractères `S[]`. Voici d'abord la version 'simili-Pascal' :

```

void copietab(char S[], char T[])
{
    int I;
    I=0;
    while (T[I] != '\0')
    {
        S[I] = T[I];
        I = I+1;
    }
    S[I] = '\0';
}

```

Cette définition de la fonction est valable en C, mais en pratique elle ne serait jamais programmée ainsi. En utilisant les possibilités de C, un programmeur expérimenté préfère la solution suivante :

```

void copietab(char *S, char *T)
{
    while (*S++ = *T++);
}

```

La deuxième formulation de cette fonction est élégante, compacte, efficace et la traduction en langage machine fournit un code très rapide... ; mais bien que cette manière de résoudre les problèmes soit le cas normal en C, il n'est pas si évident de suivre le raisonnement.

Conclusions Bien entendu, dans les deux exemples ci-dessus, les formulations 'courtes' représentent le bon style dans C et sont de loin préférables aux deux autres. Nous constatons donc que :

- la programmation efficace en C nécessite beaucoup d'expérience et n'est pas facilement accessible à des débutants.
 - sans commentaires ou explications, les programmes peuvent devenir incompréhensibles, donc inutilisables.
- (3) **portabilité et bibliothèques de fonctions** : La portabilité est l'un des avantages les plus importants de C : en écrivant des programmes qui respectent le standard ANSI-C, nous pouvons les utiliser sur n'importe quelle machine possédant un compilateur ANSI-C. D'autre part, le répertoire des fonctions ANSI-C est assez limité. Si un programmeur désire faire appel à une fonction spécifique de la machine (p.ex : utiliser une carte graphique spéciale), il est assisté par une foule de fonctions 'préfabriquées', mais il doit être conscient qu'il risque de perdre la portabilité. Ainsi, il devient évident que les avantages d'un programme portable doivent être payés par la restriction des moyens de programmation.

- (3) **discipline de programmation** (Les dangers de C) : C est un langage près de la machine, donc dangereux et bien que C soit un langage de programmation structuré, il ne nous force pas à adopter un certain style de programmation (comme p.ex. Pascal). Dans un certain sens, tout est permis et la tentation de programmer du 'code spaghetti' est grande. (Même la commande 'goto', si redoutée par les puristes ne manque pas en C). Le programmeur a donc beaucoup de libertés, mais aussi des responsabilités : il doit veiller lui-même à adopter un style de programmation propre, solide et compréhensible.

Voilà un exemple amusant et illisible de program C qui calcul beaucoup de décimales de PI.

```
int a=10000,b,c=2800,d,e,f[2801],g;main(){for(;b-c;)f[b++]=a/5;for(;d=0,g=c*2;c-=14,printf("%.4d",e+d/a),e=d%a)for(b=c;d+=f[b]*a,f[b]=d%--g,d/=g--,--b;d*=b);}
```

la sortie qui est sur une ligne est

```
3141592653589793238462643383279502884197169399375
1058209749445923078164062862089986280348253421170
6798214808651328230664709384460955058223172535940
8128481117450284102701938521105559644622948954930
3819644288109756659334461284756482337867831652712
0190914564856692346034861045432664821339360726024
9141273724587006606315588174881520920962829254091
7153643678925903600113305305488204665213841469519
4151160943305727036575959195309218611738193261179
3105118548074462379962749567351885752724891227938
1830119491298336733624406566430860213949463952247
3719070217986094370277053921717629317675238467481
8467669405132000568127145263560827785771342757789
6091736371787214684409012249534301465495853710507
9227968925892354201995611212902196086403441815981
3629774771309960518707211349999998372978049951059
7317328160963185
```

Un autre programme qui calcul une approximation de π avec un programme plus joli, mais tout aussi illisible :

```
#define _ -F<00||--F-00--;
int F=00,00=00;main(){F_00();printf("%1.3f\n",4.*-F/00/00);}F_00()
{
    _ _ _ _
  _ _ _ _ _
 _ _ _ _ _ _
- _ _ _ _ _ _ _
 - _ _ _ _ _ _ _ _
  _ _ _ _ _ _ _ _
 - _ _ _ _ _ _ _ _ _
  _ _ _ _ _ _ _ _ _
- _ _ _ _ _ _ _ _ _
  _ _ _ _ _ _ _ _ _
 - _ _ _ _ _ _ _ _ _
  _ _ _ _ _ _ _ _ _
- _ _ _ _ _ _ _ _ _
  _ _ _ _ _ _ _ _ _
- _ _ _ _ _ _ _ _ _
```

```

-----
-----
-----
-----
-----
-----
-----
-----
-----
-----
-----
}

```

Il est un site web <http://ww.ioccc.org/> pour le « The International Obfuscated C Code Contest »

3.2 Un exemple assez complet

Les programmes en C sont composés essentiellement de fonctions et de variables. Généralement le programme est formé de plusieurs fichiers. Des fichiers contenant les déclarations qui ont pour suffixe `.h` et des fichiers contenant les fonctions de suffixe `.c`. Tout programme C doit contenir la fonction `int main()` qui est le point d'entrée. Cette fonction retourne une valeur entière qui est nulle si tout est correct, non nulle sinon (il y a un erreur).

Voilà un exemple qui montre beaucoup de point de la syntaxe du C , avec de la compilation séparée et un makefile pour compiler le tout. C'est un condensé de C.

Les trois fichiers de l'exemple :

le fichier `lesson.c`

```

#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <assert.h>
/* definition des structures */
#include <math.h>
#include "lesson.h"

int main(int argc, char ** argv)
{
  /* les declarations */
  int i;
  float f;
  double d,Pi, *dt;
  long l;

  /* tableau de taille fixe */
  int tabi[10];
  double tabd[10];
  /* des pointeurs <=> tableau de taille inconnue */
  int *p2i; /* pointeur sur un entier */
  double *p2d; /* pointeur sur un double */
}

```

```

char str[80]; /* une chaîne de caractères est un tableau
de caractères se terminant par le caractère \0 */

list * head, *p; /* de pointeur sur un type list défini par un typedef dans
lesson.h */

printf("Hello World\n");
/* */
Pi = 4* atan(1);
l= 10L;
f=10.0;
i = (argc>=2 ? atoi(argv[1]) : 100) ;
dt = allocation_dynamique(i);
/* le taille de type de base */
printf(" Size of char %d, int %d , float %d, double %d , long %d "
", long long %d\n",
sizeof(char), sizeof(int), sizeof(float),
sizeof(double), sizeof(long), sizeof(long long));
printf(" Size of , tabd %d, p2i %d, p2d %d \n", sizeof(tabd),
sizeof(p2i), sizeof(p2d));
for (i=0;i<5;i=i+1)
routine(i);
for (i= 0;i<10;i++)
tabi[i]=i*i;
for (i= 0;i<10;i++)
tabd[i]=cos(i*Pi);
/* construction de la liste */
head=0; /* liste vide */
for (i=1;i<=5;i++)
head=NouvelleFeuille(i,head); /* ajoute en tête de liste */

/* parcours type 1 ----- */
for (p=head;p;p=p->next)
printf("no %d Value %d \n",p->n,p->value);
/* parcours type 2 ----- */
d=0;
p=head;
while(p)
{
d += p->value;
p=p->next;
if (d< 100) break; /* pour sortir de la boucle */
}
printf(" Somme en double %lf\n",d);
/* ----- */
/* --- un petit test avec goto */
if (d < 10) goto L1;
printf(" il est faux que d < 10 \n");
L1:
/* --- initialisation du tableau de pointeur de fonction */

initilisation_tab_func();

d += tab_func[0](d,d); /* appelle à d'un fonction du tableau de fonction */

printf(" d = %f \n",d);

```

```

/* verification des variables global static */
file = "lesson.c";
p_file_r("lesson.c");
p_file_l("lesson.c");

copy_chaine(str,"CouCou ?");
printf(" '%s'\n",str);
free(dt); /* liberation de la memoire allouee */

/* lecture formaté */
printf(" entrez un entier et un double ? ");
scanf("%d%lf",&i,&d);
printf("\n i = %d d= %lf\n",i,d);
return 0;
}

void p_file_l(char * ou)
{
% printf("p_file_l: dans %s \t file= %s \n",ou,file);
}

void operateurs()
{
double a=1,b=2,c;
long i=3,j=4,k=8;
double *p, tab[10];
c = (a*b) - (a/b) - 1 ;
c = pow(a,10); /* puissance */
i=10;
j=3;
k= i%3; /* reste de la division signé */
/*
expression de comparaison
a < b , a > b, a <= b, a >= b
a == b; a != b différent
expression boolean:
faux <=> valeur nulle de tout type
vraie <=> valeur non nulle de tout type
! (non),
&& (et), le membre de droit n'est pas évalué si membre de gauche est faux
|| (ou), le membre de droit n'est pas évalué si membre de gauche est vrai
opérateur sur le chaîne de bits
& (et) , | (ou inclusif) , ^ (ou exclusif), ~ (complement (non))
<< (lshift), >> (lshift)

les opérateurs affectations
=, += (ajoute à) , -= (ôte à), /= (divise par) , *=, %=, ...

les opérateurs incrémentation et décrémentation
++, -- d'une variable
*/
i=1;
j=i++; /* ici j==1 et i==2 */
j=++i; /* ici j==3 et i==3 */

```

```

    /*    attention à l'arithmétique des pointeurs,
        unité est la taille de l'objet pointé */
    p=tab;      /*    p pointe sur tab[0] */
    *p = 10.1; /*    défini la valeur pointe par le pointeur */
    ++p;       /*    pointe sur tab[1] */
    ++p=3;     /*    tab[2] = 2.1 <=> (*tab+2) = 2.0 */
    p=&c;       /*    &d adresse de c <=> le pointeur sur c */
}
void des_types ()
{
    int i;
    int *pi;          /*    pointeur sur un int */
    int i5[]         /*    un tableau de 5 int initialiser*/
        = {0,1,2,3,4};
    int i2x5[2][5]   /*    un tableau de 2x5 int */
        ={ {11,12,13,14,15},
           {21,22,23,24,25}} ;
    int (*pi5)[5];   /*    un pointeur sur un tableau de 5 entier */
    int *ip5[5];     /*    un tableau de 5 pointeur sur des entiers */

    pi = & i;      /*    le pointeur pointe sur l'entier i */
    pi5= &i5;     /*    le pointeur pointe sur le tableau i5 */

    for (i=0;i<5;i++)
        ip5[i]= &(i2x5[1][5]); /*    initialisation du tableau de pointeur */

    i=1;
    *pi += 2; /*    *pi et i sont la même mémoire donc */
    assert( i==3); /*    génère une erreur à l'exécution si l'assertion est fausse*/
}

double * allocation_dynamique (int n)
{
    double *tab,Pi_n;
    int i;
    assert(n>0);
    Pi_n= 4*atan(1)/n;
    /*    allocation de n double en memoire de 0 a n-1 */
    tab = (double *) malloc(sizeof(double)*n);
    for (i=0;i<n;i++)
        tab[i]=sin(i*Pi_n);
    /*    il faudra détruire le tableau tab avec free(tab) */
    return tab;
}

/*    exemple de code pour copie une chaîne de caractères*/
void copy_chaine(char * dst,char * src)
{ while (*dst++=*src++); }

```

le fichier lesson.h

```
/*    dans le .h */
```

```

void routine(int i);

/*      definition d'un type  structure de liste en C      */
typedef struct list {
    int n;                /*      numero de la feuille */
    int value;           /*      un value      */
    struct list * next; /*      suivant */
} list ;

list *NouvelleFeuille(int v,list *n) ;

/*      declaration un tableau de pointeur de 2 fonctions
    double  (*) (double, double) extern*/
extern double (*tab_func[2])(double,double);

void initilisation_tab_func();
/*      une global static est local a l'unité de compilation */
static char * file;

void p_file_l(char * ou) ;
void p_file_r(char * ou) ;

double * allocation_dynamique (int n);
void operateurs();
double * allocation_dynamique (int n);
void copy_chaine(char * dst,char * src);
void des_types ();

```

le fichier routines.c

```

#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include "lesson.h"

/*      3 fonctions locales à l'unité de compilation routines.c
    car elle sont static */
static double Add(double x,double y) {
    return x+y;
}
static double Mul(double x,double y) {
    return x*y;
}
/*      fin des routines static (locales à l'unité de compilation) */

/*      definition de la variable global tab_func */
double (*tab_func[2])(double,double);

void initilisation_tab_func()
{
    tab_func[0]=Add;
    tab_func[1]=Mul;
    file = "routines.c";
}
void routine(int i)

```

```

{
  if (i) printf("routine True %d \n",i);
  else   printf("routine false %d \n",i);

  switch (i) {
    case 0: printf(" 0,"); break;
    case 1: printf(" 1,");
    case 2: printf(" 2,"); break;
    case 3:
    case 4: printf(" 3 ou 4,"); break;
    default: printf (" autre cas \n");
  }
}

/*      construction d'une feuille de la liste */
list *NouvelleFeuille(int v,list *n)
{
  static int nb=0;
  list * l= (list *) malloc(sizeof(list));
  nb++;
  l->n=nb;
  l->value=v;
  l->next= n;
  return l;
}

void p_file_r(char * ou)
{
  printf("p_file_r: dans %s \t file= %s\n",ou,file);
  p_file_l("p_file_r");
}

```

le fichier Makefile ou le symbole <tabulation> est le caractère de tabulation.

```

OBJ=lesson.o routines.o
all: lesson westley pi

```

```

lesson: $(OBJ)
<tabulation>$(CC) -o lesson $(OBJ) -lm

```

pour compiler les 3 exemples lesson westley pi, taper la commande shell. make, ou pour compiler seulement le programme « lesson » taper la commande shell. make lesson. le résultat des commandes

```

hecht@kiwi:/disc2/hecht/lecon_de_C$ ls
Makefile lesson lesson.c lesson.h pi.c routine.c routines.c westley.c
hecht@kiwi:/disc2/hecht/lecon_de_C$ make
cc -c -o lesson.o lesson.c
cc -c -o routines.o routines.c
cc -o lesson lesson.o routines.o -lm
cc westley.c -o westley
cc pi.c -o pi
hecht@kiwi:/disc2/hecht/lecon_de_C$

```

et l'exécution de la commande donne :

```
hecht@kiwi:/disc2/hecht/lecon_de_C$ ./lesson
Hello World
  Size of char 1, int 4 , float 4, double 8 , long 4 , long long 8
  Size of ,tabd 80, p2i 4, p2d 4
routine false 0
0,routine True 1
1, 2,routine True 2
2,routine True 3
3 ou 4,routine True 4
3 ou 4,n'27 5 Value 5
n'27 4 Value 4
n'27 3 Value 3
n'27 2 Value 2
n'27 1 Value 1
Somme en double 5.000000
d = 15.000000
p_file_r: dans lesson.c      file= routines.c
p_file_l: dans p_file_r     file= lesson.c
p_file_l: dans lesson.c     file= lesson.c
'CouCou ?'
entrez un entier et un double ? 123 123.02

i = 123 d= 123.020000
hecht@kiwi:/disc2/hecht/lecon_de_C$
```


4 C++, quelques éléments de syntaxe

Il y a tellement de livres sur la syntaxe du C++ qu'il me paraît déraisonnable de réécrire un chapitre sur ce sujet, je vous propose le livre de Thomas Lachand-Robert qui est disponible sur la toile à l'adresse suivante <http://www.ann.jussieu.fr/courscpp/>, ou le cours C, C++ plus moderne aussi disponible sur la toile <http://casteyde.christian.free.fr/cpp/cours>. Pour avoir une liste à jour lire la page <http://www.developpez.com/c/cours/>. Bien sur, vous pouvez utiliser le livre The C++ , programming language [Stroustrup-1997]

Je veux décrire seulement quelques trucs et astuces qui sont généralement utiles comme les déclarations des types de bases et l'algèbre de typage.

Donc à partir de ce moment je suppose que vous connaissez, quelques rudiments de la syntaxe C++ . Ces rudiments que je sais difficile, sont (pour les connaître, il suffit de comprendre ce qui est écrit après) :

— le lexique informatique à connaître par coeur :

Mémoire	Répertoire
Octet	Make
Type	Editeur de texte
Adresse	Opérateur de copie
Écriture mémoire	Affectation par copie
Lecture mémoire	Conversion
Affectation	Évaluation
Fonction	Exécution
Paramètre	Exécutable
Pointeur	Shell script
Référence	Processus
Argument	Entre-Sortie
Variable	Fichier
Polymorphisme	Dynamique
Surcharge d'opérateur	Statique
Méthode	Iteration
Objet	Boucle
Classe	Reursivité
Instance	Implementation
Opérateur	Généricité
Conversion	Hérédité
Sémantique	Algorithme
Mémoire cache	Pile
Mémoire secondaire	Debugger
Terminal	Compilateur
Bibliothèque	Préprocesseur
Édition de lien	Complexité
Compilation	url

Exemple de phase à comprendre : Une variable locale et dynamique d'une fonction n'existe en mémoire que pendant l'exécution la fonction, si la fonction est récursive cette fonction peut être plusieurs fois en mémoire comme cette variable, lorsqu'une variable locale statique d'une fonction existe toujours pendant le temps d'exécution et est unique.

- expression gauche
- expression droite
- Les types de base, les définitions de pointeur et référence (je vous rappelle qu'une référence est défini comme une variable dont l'adresse mémoire est connue et cet adresse n'est pas modifiable, donc une référence peut être vue comme un pointeur constant automatiquement déréférencé, ou encore comme « donné un autre nom à une zone mémoire de la machine »).
- L'écriture d'un fonction, d'un prototypage,
- Les structures de contrôle associée aux mots clefs suivants : `if`, `else`, `switch`, `case`, `default`, `while`, `for`, `repeat`, `continue`, `break`.
- L'écriture d'une classe avec constructeur et destructeur, et des méthodes membres.
- Les passages d'arguments
 - par valeur (type de l'argument sans `&`), donc une copie de l'argument est passée à la fonction. Cette copie est créée avec le constructeur par copie, puis est détruite avec le destructeur. L'argument ne peut être modifié dans ce cas.
 - par référence (type de l'argument avec `&`) donc pas l'utilisation du constructeur par copie.
 - par référence sur un expression droite (type de l'argument avec `&&`), cet argument va être détruit sous peu donc on peut faire un échange.
 - par pointeur (le pointeur est passé par valeur), l'argument peut-être modifié.
 - paramètre non modifiable (cf. mot clef `const`).
 - La valeur retournée par copie (type de retour sans `&`) ou par référence (type de retour avec `&`)
- Polymorphisme et surcharge des opérateurs. L'appel d'une fonction est déterminée par son nom et par le type de ses arguments, il est donc possible de créer des fonctions de même nom pour des type différents. Les opérateurs n-naire (unaire $n=1$ ou binaire $n=2$) sont des fonctions à n argument de nom `operator ♣ (n-args)` où ♣ est l'un des opérateurs du C++ :

<code>+</code>	<code>-</code>	<code>*</code>	<code>/</code>	<code>%</code>	<code>^</code>	<code>&</code>	<code> </code>	<code>~</code>	<code>!</code>	<code>=</code>	<code><</code>	<code>></code>	<code>+=</code>
<code>-=</code>	<code>*=</code>	<code>/=</code>	<code>%=</code>	<code>^=</code>	<code>&=</code>	<code> =</code>	<code><<</code>	<code>>></code>	<code><<=</code>	<code>>>=</code>	<code>==</code>	<code>!=</code>	<code><=</code>
<code>>=</code>	<code>&&</code>	<code> </code>	<code>++</code>	<code>--</code>	<code>->*</code>	<code>,</code>	<code>-></code>	<code>[]</code>	<code>()</code>	<code>new</code>	<code>new[]</code>	<code>delete</code>	<code>delete[]</code>

(T)

 où (T est une expression de type), et où `(n-args)` est la déclaration classique des n arguments. Remarque si opérateur est défini dans une classe alors le premier argument est la classe elle même et donc le nombre d'arguments est $n - 1$.
- Les règles de conversion (« cast » en Anglais) d'un type T en A par défaut qui sont générées à partir d'un constructeur `A (T)` dans la classe A ou avec l'opérateur de conversion `operator (A) ()` dans la classe T , `operator (A) (T)` hors d'une classe. De plus il ne faut pas oublier que C++ fait automatiquement un au plus un niveau de conversion pour trouver la bonne fonction ou le bon opérateurs.
- Programmation générique de base (c.f. `template`). Exemple d'écriture de la fonction min générique suivante `template<class T> T & min(T & a, T & b) {return a<b ? a :b; }`

— Pour finir, connaître seulement l'existence du macro générateur et ne pas l'utiliser.

4.1 Les déclarations du C++

Les types de base du C++ sont respectivement : `bool`, `char`, `short`, `int`, `long`, `long long`, `float`, `double`, plus des pointeurs, ou des références sur ces types, des tableaux, des fonctions sur ces types et les constantes (objet non modifiable). Le tout nous donne une algèbre de type qui n'est pas triviale.

Voilà les principaux types généralement utilisé pour des types T, U :

déclaration	Prototypage	description du type en français
<code>T * a</code>	<code>T *</code>	un pointeur sur T
<code>T a[10]</code>	<code>T[10]</code>	un tableau de T composé de 10 variable de type T
<code>T a(U)</code>	<code>T a(U)</code>	une fonction qui a U retourne un T
<code>T &a</code>	<code>T &a</code>	une référence sur un objet de type T
<code>T &&a</code>	<code>T &a</code>	une référence sur une rvalue de type T qui ne sera jamais utilisé
<code>const T a</code>	<code>const T</code>	un objet constant de type T
<code>T const * a</code>	<code>T const *</code>	un pointeur sur objet constant de type T
<code>T * const a</code>	<code>T * const</code>	un pointeur constant sur objet de type T
<code>T const * const a</code>	<code>T const * const</code>	un pointeur constant sur objet constant
<code>T * & a</code>	<code>T * &</code>	une référence sur un pointeur sur T
<code>T ** a</code>	<code>T **</code>	un pointeur sur un pointeur sur T
<code>T * a[10]</code>	<code>T *[10]</code>	un tableau de 10 pointeurs sur T
<code>T (* a)[10]</code>	<code>T (*) [10]</code>	un pointeur sur tableau de 10 T
<code>T (* a)(U)</code>	<code>T (*) (U)</code>	un pointeur sur une fonction $U \rightarrow T$
<code>T (* a[]) (U)</code>	<code>T (* []) (U)</code>	un tableau de pointeur sur des fonctions $U \rightarrow T$
<code>T C:: *a</code>	<code>T C:: *</code>	pointeur sur une membre de type T dans la classe C
<code>T (C:: *a)(U)</code>	<code>T (C:: *) (U)</code>	pointeur sur une méthode membre $U \rightarrow T$ dans la classe C
...		

Remarque il n'est pas possible de construire un tableau de référence car il sera impossible à initialiser.

Exemple d'allocation d'un tableau `data` de `ldata` pointeurs de fonctions de R à valeur dans R :

```
R (**data)(R) = new (R (*[ldata])(R)) ;
```

ou encore avec déclaration et puis allocation :

```
R (**data)(R); data = new (R (*[ldata])(R)) ;
```

Pour l'utilisation des pointeurs sur des membres de classe C , (voir le point [Stroustrup-1997, C.12, page 853,] pour plus de details).

```
T (C:: *a)(U) = & C::func_T2U;  
T C:: *a = & C::val_T;
```

Où C est une classe avec les deux membres `func_T2U` et `data.T`.

4.2 Comment Compile et éditer de liens

Comme en C ; dans les fichiers `.cpp`, il faut mettre les corps des fonctions et de les fichiers `.hpp`, il faut mettre les prototype, et la définition des classes, ainsi que les fonctions `inline` et les fonctions `template`, Voilà, un exemple complète avec trois fichiers `a.hpp`, `a.cpp`, `tt.hpp`, et un Makefile dans <http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/11/a.tar.gz>.

Remarque, pour déarchiver un fichier `xxx.tar.gz`, il suffit d'entrer dans une fenêtre shell `tar zxvf xxx.tar.gz`.

Listing 1: (*a.hpp*)

```
class A { public:
    A(); // constructeur de la class A
};
```

Listing 2: (*a.cpp*)

```
#include <iostream>
#include "a.hpp"
using namespace std;

A::A()
{
    cout << " Constructeur A par défaut " << this << endl;
}
```

Listing 3: (*tt.cpp*)

```
#include <iostream>
#include "a.hpp"
using namespace std;
int main(int argc, char ** argv)
{
    for(int i=0; i<argc; ++i)
        cout << " arg " << i << " = " << argv[i] << endl;
    A a[10]; // un tableau de 10 A
    return 0; // ok
}
```

les deux compilations et l'édition de liens qui génère un exécutable `tt` dans une fenêtre Terminal, avec des commandes de type shell; `sh`, `bash`, `tcsh`, `ksh`, `zsh`, ... , sont obtenues avec les trois lignes :

```
[brochet:P6/DEA/sfemGC] hecht% g++ -c a.cpp
[brochet:P6/DEA/sfemGC] hecht% g++ -c tt.cpp
[brochet:P6/DEA/sfemGC] hecht% g++ a.o tt.o -o tt
```

Pour faire les trois choses en même temps, entrez :

```
[brochet:P6/DEA/sfemGC] hecht% g++ a.cpp tt.cpp -o tt
```

Puis, pour executer la commande tt, entrez par exemple :

```
[brochet:P6/DEA/sfemGC] hecht% ./tt aaa bb cc dd qsklhsqkfhsd " -----
arg 0 = ./tt
arg 1 = aaa
arg 2 = bb
arg 3 = cc
arg 4 = dd
arg 5 = qsklhsqkfhsd
arg 6 = -----
Constructeur A par défaut 0xbfffeef0
Constructeur A par défaut 0xbfffeef1
Constructeur A par défaut 0xbfffeef2
Constructeur A par défaut 0xbfffeef3
Constructeur A par défaut 0xbfffeef4
Constructeur A par défaut 0xbfffeef5
Constructeur A par défaut 0xbfffeef6
Constructeur A par défaut 0xbfffeef7
Constructeur A par défaut 0xbfffeef8
Constructeur A par défaut 0xbfffeef9
```

remarque : les aaa bb cc dd qsklhsqkfhsd " ----- " après la commande ./tt sont les paramètres de la commande est sont bien sur facultatif.

remarque, il est aussi possible de faire un Makefile, c'est à dire de créé le fichier :

Listing 4: *(Makefile)*

```
CXX=g++
CXXFLAGS= -g
LIB=
%.o:%.cpp
(caractere de tabulation -->/) $(CXX) -c $(CXXFLAGS) $^
tt: a.o tt.o
(caractere de tabulation -->/) $(CXX) tt.o a.o -o tt
clean:
(caractere de tabulation -->/) rm *.o tt

# les dependences
#
a.o: a.hpp # il faut recompilé a.o si a.hpp change
tt.o: a.hpp # il faut recompilé tt.o si a.hpp change
```

Pour l'utilisation :

- pour juste voir les commandes exécutées sans rien faire :
[brochet:P6/DEA/sfemGC] hecht% make -n tt
g++ -c tt.cpp
g++ -c a.cpp
g++ -o tt tt.o a.o
- pour vraiment compiler
[brochet:P6/DEA/sfemGC] hecht% make tt
g++ -c tt.cpp
g++ -c a.cpp
g++ -o tt tt.o a.o
- pour recompiler avec une modification du fichier a.hpp via la command touch qui change la date de modification du fichier.
[brochet:P6/DEA/sfemGC] hecht% touch a.hpp
[brochet:P6/DEA/sfemGC] hecht% make tt
g++ -c tt.cpp
g++ -c a.cpp
g++ -o tt tt.o a.o
remarque : les deux fichiers sont bien à recompiler car il font un *include* du fichier a.hpp.
- pour nettoyer :
[brochet:P6/DEA/sfemGC] hecht% touch a.hpp
[brochet:P6/DEA/sfemGC] hecht% make clean
rm *.o tt

Remarque : Je vous conseille très vivement d'utiliser un Makefile pour compiler vous programme.

Exercice 3. || Ecrire un Makefile pour compile et tester tous les programmes http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/l1/exemple_de_base

4.3 Compréhension des constructeurs, destructeurs et des passages d'arguments

Faire une classe T avec un constructeur par copie et le destructeur, et la copie par affectation, et copie par déplacement : qui imprime quelque chose comme par exemple :

```
class T { public:
    T() { cout << "Constructeur par défaut " << this << "\n"}
    T(const T & a) { cout <<"Constructeur par copie "
                  << this << "\n"}
    T(T && a) { cout <<"Constructeur par déplacement "
              << this << " = " << &a << "\n"}

    ~T() { cout << "destructeur "<< this << "\n"}
    T & operator=(T & a) {cout << " copie par affectation : "
                          << this << " = " << &a << endl;}
};
```

Puis tester, cette classe faisant un programme qui appelle les 4 fonctions suivantes, et qui contient une variable globale de type T.

```
T f1(T a){ return a;}
T f2(T &a){ return a;}
T &f3(T a){ return a;}           // il y a un bug, le quel?
T &f4(T &a){ return a;}
T & f4(T &&a){ return a;}       // il y a un bug, le quel?
```

Analysé et discuté très finement les résultat obtenus, et comprendre pourquoi, la classe suivant ne fonctionne pas, ou les opérateur programme font la même chose que les opérateurs par défaut.

Exercice 4.

```
class T { public:
    int * p;           // un pointeur
    T() {p=new int;
        cout << "Constructeur par default " << this
              << " p=" << p << "\n"}
    T(const T & a) {
        p=a.p;
        cout << "Constructeur par copie "<< this
              << " p=" << p << "\n"}
    T(T && a) {
        p=a.p;
        a.p=0;
        cout << "Constructeur par move "<< this
              << " p=" << p << "\n"}

    ~T() {
        cout << "destructeur "<< this
              << " p=" << p << "\n";
        delete p;}
    T & operator=(T & a) {
        cout << "copie par affectation "<< this
              << "old p=" << p << "\n"
              << "new p="<< a.p << "\n";
        delete p;
        p=a.p;
    }
```


4.4 Quelques règles de programmation

Malheureusement, il est très facile de faire des erreurs de programmation, la syntaxe du C++ n'est pas toujours simple à comprendre et comme l'expressibilité du langage est très grande, les possibilités d'erreur sont innombrables. Mais avec un peu de rigueur, il est possible d'en éviter un grand nombre.

La plupart des erreurs sont dû à des problèmes des pointeurs (débordement de tableau, destruction multiple, oubli de destruction), retour de pointeur sur des variable locales.

Voilà quelques règles à respecté.

Règle 1. absolue || Dans une classe avec des pointeurs et avec un destructeur, il faut que les deux opérateurs de copie (création et affectation) soient définis. Si vous considérez que ces deux opérateurs ne doivent pas exister alors les déclarez en privé sans les définir.

```
class sans_copie { public:
    long * p; // un pointeur
    . . .
    sans_copie() ;
    ~sans_copie() { delete p;}
private:
    sans_copie(const sans_copie &); // pas de constructeur par copie
    void operator=(const sans_copie &); // pas d'affectation par copie
};
```

Dans ce cas les deux opérateurs de copies ne sont pas programmer pour qu'une erreur à l'édition des liens soit généré.

```
class avec_copie { public:
    long * p; // un pointeur
    ~avec_copie() { delete p;}
    . . .
    avec_copie() ;
    avec_copie(const avec_copie &); // construction par copie possible
    void operator=(const avec_copie &); // affectation par copie possible
};
```

Par contre dans ce cas, il faut programmer les deux opérateurs construction et affectation par copie.

Effectivement, si vous ne définissez ses opérateurs, il suffit d'oublier une esperluette (&) dans un passage argument pour que plus rien ne marche, comme dans l'exemple suivante :

```
class Bug{ public:
    long * p; // un pointeur
    Bug() p(new long[10]);
    ~Bug() { delete p;}
};
long & GetPb(Bug a,int i){ return a.p[i];} // copie puis
// destruction de la copie
```

```

long & GetOk(Bug & a,int i){ return a.p[i];} // ok

int main(int argc,char ** argv) {
    bug a;
    GetPb(a,1) = 1; // bug le pointeur a.p est détruit ici
                   // l'argument est copie puis détruit
    cout << GetOk(a,1) << "\n"; // bug on utilise un zone mémoire libérée

    return 0; // le pointeur a.p est encore détruit ici
}

```

Le pire est que ce programme marche sur la plupart des ordinateurs et donne le résultat jusqu'au jour où l'on ajoute du code entre les 2 get (2 ou 3 ans après), c'est terrible mais ça marchait!...

Règle 2. || Dans une fonction, ne jamais retournez de référence ou le pointeur sur une variable locale

Effectivement, retourner une référence sur une variable local implique que l'on retourne l'adresse mémoire de la pile, qui est libéré automatique en sortie de fonction, et qui est donc invalide hors de la fonction. mais bien sur le programme écrire peut marche avec de la chance.

Il ne faut jamais faire ceci :

```

int & Add(int i,int j)
{ int l=i+j;
  return l; } // bug return d'une variable local l

```

Mais vous pouvez retourner une référence définie à partir des arguments, ou à partir de variables static ou global qui sont rémanentes.

Règle 3. || Si, dans un programme, vous savez qu'un expression logique doit être vraie, alors vous devez mettre une assertion de cette expression logique.

Ne pas penser au problème du temps calcul dans un premier temps, il est possible de retirer toutes les assertions en compilant avec l'option `-DNDEBUG`, ou en définissant la macro du preprocesseur `#define NDEBUG`, si vous voulez faire du filtrage avec des assertions, il suffit de définir les macros suivante dans un fichier <http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/assertion.hpp> qui active les assertions

```

#ifndef ASSERTION_HPP_
#define ASSERTION_HPP_
// to compile all assertion
// #define ASSERTION
// to remove all the assert
// #define NDEBUG
#ifndef ASSERTION
#define ASSERTION(i) 0
#else
#include <cassert>
#undef ASSERTION
#define ASSERTION(i) assert(i)
#endif
#endif

```

comme cela il est possible de garder un niveau d'assertion avec `assert`. Pour des cas plus fondamentaux et qui sont négligeables en temps calcul. Il suffit de définir la macro `ASSERTION` pour que les testes soient effectués sinon le code n'est pas compilé et est remplacé par 0.

Il est fondamental de vérifier les bornes de tableaux, ainsi que les autres bornes connues. Aujourd'hui je viens de trouver une erreur stupide, un déplacement de tableau dû à l'échange de 2 indices dans un tableau qui ralentissait très sensiblement mon logiciel (je n'avais respecté cette règle).

Exemple d'une petite classe qui modélise un tableau d'entier

```
class Itab{ public:
    int n;
    int *p;
    Itab(int nn)
        { n=nn;
          p=new int [n];
          assert (p); } // vérification du pointeur
    ~Itab()
        { assert (p); // vérification du pointeur
          delete p;
          p=0; } // pour éviter les doubles destruction
    int & operator [] (int i) { assert ( i >=0 && i < n && p ); return p[i]; }

private: // la règle 1 : pas de copie par défaut il y a un destructeur
    Itab(const Itab &); // pas de constructeur par copie
    void operator=(const Itab &); // pas d'affection par copie
}
```

Règle 4. || N'utilisez le macro générateur que si vous ne pouvez pas faire autrement, ou pour ajoutez du code de vérification ou test qui sera très utile lors de la mise au point.

Règle 5. || Une fois toutes les erreurs de compilation et d'édition des liens corrigées, il faut éditer les liens en ajoutant `CheckPtr.o` (le purify du pauvre) à la liste des objets à éditer les liens, afin de faire les vérifications des allocations.

Corriger tous les erreurs de pointeurs bien sûr, et les erreurs assertions avec le débogueur.

4.5 Vérificateur d'allocation

L'idée est très simple, il suffit de surcharger les opérateurs `new` et `delete`, de stocker en mémoire tous les pointeurs alloués et de vérifier avant chaque déallocation s'il fut bien alloué (cf. `AllocExtern::MyNewOperator(size_t)` et `AllocExternData.MyDeleteOperator(void *)`). Le tout est d'encapsuler dans une classe `AllocExtern` pour qu'il n'y est pas de conflit de nom. De plus, on utilise `malloc` et `free` du C, pour éviter des problèmes de récurrence infinie dans l'allocateur. Pour chaque allocation, avant et après le tableau, deux petites zones mémoire de 8 octets sont utilisées pour retrouver des débordement amont et aval.

Et le tout est initialisé et terminé sans modification du code source en utilisant la variable `AllocExternData` globale qui est construite puis détruite. À la destruction la liste des pointeurs non détruits est écrite dans un fichier, qui est relue à la construction, ce qui permet de déboguer les oublis de déallocation de pointeurs.

Remarque 1. *Ce code marche bien si l'on ne fait pas trop d'allocations, destructions dans le programme, car le nombre d'opérations pour vérifier la destruction d'un pointeur est en nombre de pointeurs alloués. L'algorithme est donc proportionnel au carré du nombre de pointeurs alloués par le programme. Il est possible d'améliorer l'algorithme en triant les pointeurs par adresse et en faisant une recherche dichotomique pour la destruction.*

Le source de ce vérificateur `CheckPtr.cpp` est disponible à l'adresse suivante <http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/CheckPtr.cpp>. Pour l'utiliser, il suffit de compiler et d'éditer les liens avec les autres parties du programme.

Il est aussi possible de retrouver les pointeurs non désalloués, en utilisant votre débogueur favori (par exemple `gdb`).

Dans `CheckPtr.cpp`, il y a une macro du préprocesseur `DEBUGUNALLOC` qu'il faut définir, et qui active l'appel de la fonction `debugunalloc()` à la création de chaque pointeur non détruit. La liste des pointeurs non détruits est stockée dans le fichier `ListOfUnAllocPtr.bin`, et ce fichier est généré par l'exécution de votre programme.

Donc pour déboguer votre programme, il suffit de faire :

1. Compilez `CheckPtr.cpp`.
2. Editez les liens de votre programme C++ avec `CheckPtr.o`.
3. Exécutez votre programme avec un jeu de donné.
4. Réexécutez votre programme sous le débogueur et mettez un point d'arrêt dans la fonction `debugunalloc()` (deuxième ligne `CheckPtr.cpp` .
5. remontez dans la pile des fonctions appelées pour voir quel pointeur n'est pas désalloué.
6. etc...

Exercice 5. `||` un Makefile pour compiler et tester tous les programmes du http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/l1/exemple_de_base
`||` avec `CheckPtr`

4.6 valgrind, un logiciel de vérification mémoire

Pris de lla page <http://valgrind.org/>

Valgrind is an instrumentation framework for building dynamic analysis tools. There are Valgrind tools that can automatically detect many memory management and threading bugs, and profile your programs in detail. You can also use Valgrind to build new tools.

The Valgrind distribution currently includes six production-quality tools : a memory error detector, two thread error detectors, a cache and branch-prediction profiler, a call-graph generating cache and branch-prediction profiler, and a heap profiler. It also includes three experimental tools : a heap/stack/global array overrun detector, a second heap profiler that examines how heap blocks are used, and a SimPoint basic block vector generator. It runs on the following platforms : X86/Linux, AMD64/Linux, ARM/Linux, PPC32/Linux, PPC64/Linux, S390X/Linux, ARM/Android (2.3.x), X86/Darwin and AMD64/Darwin (Mac OS X 10.6 and 10.7).

Utilisation compilez votre program `mymain` avec l'option `-g`

```
MBA-de-FH:s5 hecht$ valgrind --dsymutil=yes ./Amain
==8133== Memcheck, a memory error detector
==8133== Copyright (C) 2002-2010, and GNU GPL'd, by Julian Seward et al.
==8133== Using Valgrind-3.6.1 and LibVEX; rerun with -h for copyright info
==8133== Command: ./Amain
```

```

==8133==
--8133-- run: /usr/bin/dsymutil "./Amain"
UNKNOWN task message [id 3229, to mach_task_self(), reply 0x2703]
UNKNOWN task message [id 3229, to mach_task_self(), reply 0x2703]
UNKNOWN task message [id 3414, to mach_task_self(), reply 0x2703]
--8133-- WARNING: unhandled syscall: unix:357
--8133-- You may be able to write your own handler.
--8133-- Read the file README_MISSING_SYSCALL_OR_IOCTL.
--8133-- Nevertheless we consider this a bug. Please report
--8133-- it at http://valgrind.org/support/bug_reports.html.
  arg 0 = ./Amain
...
==8133==
  p = 0x100000000
==8133== Conditional jump or move depends on uninitialised value(s)
==8133==   at 0x1000011A1: main (Amain.cpp:20)
==8133==
==8133== Use of uninitialised value of size 8
==8133==   at 0x1000011A7: main (Amain.cpp:21)
==8133==
 *p = -17958193
  p = 0x7fff5fbff974
 *p = 10
  p = 0x7fff5fbff970
 *p = 20
  p = 0x101000040
 *p = 100
0
==8133==
==8133== HEAP SUMMARY:
==8133==   in use at exit: 0 bytes in 0 blocks
==8133== total heap usage: 5 allocs, 5 frees, 3,204 bytes allocated
==8133==
==8133== All heap blocks were freed -- no leaks are possible
==8133==
==8133== For counts of detected and suppressed errors, rerun with: -v
==8133== Use --track-origins=yes to see where uninitialised values come from
==8133== ERROR SUMMARY: 21 errors from 5 contexts (suppressed: 0 from 0)
MBA-de-FH:s5 hecht$ 0

```

4.7 AddressSanitizer, une autre façon de vérifier la mémoire

voir AddressSanitizer de wikipédia ou AddressSanitizer du compilateur clang.
il suffit de compiler avec les options
clang++ -g -fsanitize=address ou
g++ -g -fsanitize=address

4.8 Le débogueur en 5 minutes

Premièrement, le débogueur est un programme gdb , lldb ou ddd, qui permet d'osculer votre programme, il vous permettra peut être de retrouver des erreurs de programmations qui génèrent des erreurs à l'exécution.

Pour utiliser le débogueur il faut premièrement compiler les programmes avec l'option de compilation -g, pour cela il suffit de l'ajouter à la variable CXXFLAGS dans le Makefile.

— Voilà la liste des commandes les plus utiles à mon avis de gdb :

run lance ou relance le programme à débogger, (ajouter les paramètres de la commande après run.

c continue l'exécution
s fait un pas d'une instruction (en entant dans les fonctions)
n fait un pas d'une instruction (sans entrer dans les fonctions)
finish continue l'exécution jusqu'à la sortie de la fonction (return)
u sort de la boucle courante
p print la valeur d'une variable, expression ou tableau : `p x` ou `p *v@100` (affiche les 100 valeur du tableau défini par le pointeur `v`).
where montre la pile des appels
up monte dans la pile des appels
down descend dans la pile des appels
l listing de la fonction courante
l 10 listing à partir de la ligne 10.
info functions affiche toutes les fonctions connues, et `info functions tyty` n'affiche que les fonctions dont le nom qui contient la chaîne `tyty`,
info variables même chose mais pour les variables.
b main.cpp:100 défini un point d'arrêt en ligne 100 du fichier `main.cpp`
b zzz défini un point d'arrêt à l'entrée de la fonction `zzz`
b A::A() défini un point d'arrêt à l'entrée du constructeur par défaut de la classe `A`.
d 5 détruit le 5^e point d'arrêt.
watch défini une variable à tracer, le programme va s'arrêter quand cette variable va changer.
help pour avoir plus d'information en anglais.

— Voilà la liste des commandes les plus utiles à mon avis de `lldb` (voir <http://lldb.llvm.org/lldb-gdb.html> pour plus de details)

run lance ou relance le programme à débogger, (ajouter les paramètres de la commande après `run`).
c continue l'exécution
s fait un pas d'une instruction (en entant dans les fonctions)
n fait un pas d'une instruction (sans entrer dans les fonctions)
finish continue l'exécution jusqu'à la sortie de la fonction (return)
thread until sort de la boucle courante
p print la valeur d'une variable, expression ou tableau : `p x` ou `p *(int(*)[10])ptr` (affiche les 10 valeur `int` du tableau défini par le pointeur `ptr`, pas simple!).
bt montre la pile des appels
up monte dans la pile des appels
down descend dans la pile des appels
l listing de la fonction courante
l 10 listing à partir de la ligne 10.

info functions affiche toutes les fonctions connues, et `info functions tyty` n'affiche que les fonctions dont le nom qui contient la chaîne `tyty`,

info variables même chose mais pour les variables.

b main.cpp:100 définit un point d'arrêt en ligne 100 du fichier `main.cpp`

b zzz définit un point d'arrêt à l'entrée de la fonction `zzz`

b A::A() définit un point d'arrêt à l'entrée du constructeur par défaut de la classe `A`.

d 5 détruit le 5^e point d'arrêt.

watchpoint set variable var définit une variable à tracer (ici `var`), le programme va s'arrêter quand cette variable va changer, ou `watchpoint modify -c '(var==5)'`

help pour avoir plus d'information en anglais.

Une petite ruse bien pratique pour débogger, un programme avant la fin (`exit`). Pour cela ajouter une fonction `zzzz` et utiliser la fonction `atexit` du système. C'est à dire que votre programme doit ressembler à :

```
#include <cstdlib>
void zzzz() {} // fonction vide qui ne sert qu'à débogger
int main(int argc, char **argv)
{
    atexit(zzzz); // pour que la fonction zzzz soit exécutée
                  // avant la sortie en exit
}
```

sous `gdb` ou `ddd` entrez

```
b zzzz
```

pour ajouter un point d'arrêt à l'appel de la fonction `zzzz`.

Pour finir, voilà, un petit exemple d'utilisation :

```
brochet:~/work/Cours/InfoBase/14 hecht$ gdb mainA2
GNU gdb 6.3.50-20050815 (Apple version gdb-563)
.... bla bla ...
There is absolutely no warranty for GDB. Type "show warranty" for details.
This GDB was configured as "i386-apple-darwin"...Reading symbols
for shared libraries .... done
(gdb) b main
Breakpoint 1 at 0x2c79: file Amain.cpp, line 16.
(gdb) b zzzz()
```

```

Breakpoint 2 at 0x2c36: file Amain.cpp, line 11.
(gdb) b Amain.cpp:19
Breakpoint 3 at 0x2c8e: file Amain.cpp, line 19.
(gdb) run
Starting program: /Users/hecht/work/Cours/InfoBase/l4/mainA2
Reading symbols for shared libraries . done
Breakpoint 1, main () at Amain.cpp:16
16      atexit(zzzz);
(gdb) c
Continuing.
Breakpoint 3, main () at Amain.cpp:19
19      A a(n),b(n),c(n),d(n);
(gdb) s on fait un step: on entre dans le constructeur
A::A (this=0xbffff540, i=100000) at A2.hpp:11
11      A(int i) : n(i),v(new K[i]) { assert(v);} // constructeur
(gdb) finish on sort du constructeur
Run till exit from #0  A::A (this=0xbffff540, i=100000) at A2.hpp:11
0x00002ca0 in main () at Amain.cpp:19
19      A a(n),b(n),c(n),d(n);
(gdb) n on fait un pas sans entrer dans les fonctions
21      for(int i=0;i<n;++i)
(gdb) l Affichage du source de la fonction autour du point courant
16      atexit(zzzz);
17
18      int n=100000;
19      A a(n),b(n),c(n),d(n);
20      // initialisation des tableaux a,b,c
21      for(int i=0;i<n;++i)
22      {
23          a[i]=cos(i);
24          b[i]=log(i);
25          c[i]=exp(i);
(gdb) suite de l’Affichage du source
26      }
27      d = (a+2.*b)+c*2.0;
28  }
(gdb) b 27 defini un point d’arrêt en ligne 27 après la fin de boucle
Breakpoint 4 at 0x2d50: file Amain.cpp, line 27.
(gdb) c continue
Continuing.
Breakpoint 4, main () at Amain.cpp:27
27      d = (a+2.*b)+c*2.0;
(gdb) d 4 supprime le point d’arrêt n°4
(gdb) p d affiche la valeur de d
$1 = {
  n = 100000,
  v = 0x4c9008
}
(gdb) p d.v affiche la valeur de d.v
$2 = (double *) 0x4c9008

```



```

(gdb) p *d.v@10    affiche les 10 valeurs pointées par d.v
$4 = {0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0}
(gdb) p *a.v@10    affiche les 10 valeurs pointées par a.v
$5 = {1, 0.54030230586813977, -0.41614683654714241, -0.98999249660044542,
-0.65364362086361194, 0.28366218546322625, 0.96017028665036597,
0.7539022543433046, -0.14550003380861354,
-0.91113026188467694}
(gdb) p *b.v@10    affiche les 10 valeurs pointées par b.v
$6 = {-inf, 0, 0.69314718055994529, 1.0986122886681098, 1.3862943611198906,
1.6094379124341003, 1.791759469228055, 1.9459101490553132, 2.0794415416798357,
2.1972245773362196}    on remarquera que log(0) == -inf et ne génère pas d'erreur
(gdb) p *c.v@10    affiche les 10 valeurs pointées par c.v
$7 = {1, 2.7182818284590451, 7.3890560989306504, 20.085536923187668,
54.598150033144236, 148.4131591025766, 403.42879349273511,
1096.6331584284585, 2980.9579870417283, 8103.0839275753842}
(gdb) c
Continuing.
Breakpoint 2, zzzz () at Amain.cpp:11
11      cout << " At exit " << endl;
(gdb) c
Continuing.
At exit

                CheckPtr:Max Memory used    6250.000 kbytes    Memory undelete
0
Program exited normally.
(gdb) quit    On sort de gdb

```

5 Algorithmique

5.1 Introduction

Dans ce chapitre, nous allons décrire les notions d'algorithmique élémentaire, La notions de complexité.

Puis nous présenterons les chaînes et de chaînages ou liste d'abord d'un point de vue mathématique, puis nous montrerons par des exemples comment utiliser cette technique pour écrire des programmes très efficaces et simple.

Rappelons qu'une chaîne est un objet informatique composée d'une suite de maillons. Un maillon, quand il n'est pas le dernier de la chaîne, contient l'information permettant de trouver le maillon suivant. Comme application fondamentale de la notion de chaîne, nous commencerons par donner une méthode efficace de construction de l'image réciproque d'une fonction.

Ensuite, nous utiliserons cette technique pour construire l'ensemble des arêtes d'un maillage, pour trouver l'ensemble des triangles contenant un sommet donné, et enfin pour construire la structure creuse d'une matrice d'éléments finis.

5.2 Complexité algorithmique

Copié de http://fr.wikipedia.org/wiki/Complexité_algorithmique

La théorie de la complexité algorithmique s'intéresse à l'estimation de l'efficacité des algorithmes. Elle s'attache à la question : entre différents algorithmes réalisant une même tâche, quel est le plus rapide et dans quelles conditions ?

Dans les années 1960 et au début des années 1970, alors qu'on en était à découvrir des algorithmes fondamentaux (tris tels que quicksort, arbres couvrants tels que les algorithmes de Kruskal ou de Prim), on ne mesurait pas leur efficacité. On se contentait de dire : « cet algorithme (de tri) se déroule en 6 secondes avec un tableau de 50 000 entiers choisis au hasard en entrée, sur un ordinateur IBM 360/91. Le langage de programmation PL/I a été utilisé avec les optimisations standard ». (cet exemple est imaginaire)

Une telle démarche rendait difficile la comparaison des algorithmes entre eux. La mesure publiée était dépendante du processeur utilisé, des temps d'accès à la mémoire vive et de masse, du langage de programmation et du compilateur utilisé, etc.

Une approche indépendante des facteurs matériels était nécessaire pour évaluer l'efficacité des algorithmes. Donald Knuth fut un des premiers à l'appliquer systématiquement dès les premiers volumes de sa série *The Art of Computer Programming*. Il complétait cette analyse de considérations propres à la théorie de l'information : celle-ci par exemple, combinée à la formule de Stirling, montre qu'il ne sera pas possible d'effectuer un tri général (c'est-à-dire uniquement par comparaisons) de N éléments en un temps croissant moins rapidement avec N que $N \ln N$ sur une machine algorithmique (à la différence peut-être d'un ordinateur quantique).

Pour qu'une analyse ne dépende pas de la vitesse d'exécution de la machine ni de la qualité du code produit par le compilateur, il faut utiliser comme unité de comparaison des « opérations élémentaires » en fonction de la taille des données en entrée. Exemples d'opérations élémentaires : accès à une cellule mémoire, comparaison de valeurs, opérations arithmétiques (sur valeurs à codage de taille fixe), opérations sur des pointeurs. Il faut souvent préciser quelles sont les opérations élémentaires pertinentes pour le problème étudié : si les nombre manipulés restent de taille raisonnable, on considérera que l'addition de deux entiers prend un temps

constant, quels que soient les entiers considérés (ils seront en effet codés sur 32 bits). En revanche, lorsque l'on étudie des problèmes de calcul formel où la taille des nombres manipulés n'est pas bornée, le temps de calcul du produit de deux nombres dépendra de la taille de ces deux nombres.

On définit alors la taille de la donnée sur laquelle s'applique chaque problème par un entier lié au nombre d'éléments de la donnée. Par exemple, le nombre d'éléments dans un algorithme de tri, le nombre de sommets et d'arcs dans un graphe.

On évalue le nombre d'opérations élémentaires en fonction de la taille de la donnée : si 'n' est la taille, on calcule une fonction $t(n)$.

Les critères d'analyse : le nombre d'opérations élémentaires peut varier substantiellement pour deux données de même taille. On retiendra deux critères :

- analyse au sens du plus mauvais cas : $t(n)$ est le temps d'exécution du plus mauvais cas et le maximum sur toutes les données de taille n. Par exemple, le tri par insertion simple avec des entiers présents en ordre décroissants.
- analyse au sens de la moyenne : comme le « plus mauvais cas » peut en pratique n'apparaître que très rarement, on étudie $t_m(n)$, l'espérance sur l'ensemble des temps d'exécution, où chaque entrée a une certaine probabilité de se présenter. L'analyse mathématique de la complexité moyenne est souvent délicate. De plus, la signification de la distribution des probabilités par rapport à l'exécution réelle (sur un problème réel) est à considérer.

On étudie systématiquement la complexité asymptotique, noté grâce aux notations de Landau.

idée 1 : évaluer l'algorithme sur des données de grande taille. Par exemple, lorsque n est 'grand', $3n^3 + 2n^2$ est essentiellement $3n^3$.

idée 2 : on élimine les constantes multiplicatrices, car deux ordinateurs de puissances différentes diffèrent en temps d'exécution par une constante multiplicatrice. De $3 * n^3$, on ne retient que n^3

L'algorithme est dit en $O(n^3)$.

L'idée de base est donc qu'un algorithme en $O(n^a)$ est « meilleur » qu'un algorithme en $O(n^b)$ si $a < b$.

Les limites de cette théorie :

le coefficient multiplicateur est oublié : est-ce qu'en pratique $100 * n^2$ est « meilleur » que $5 * n^3$? l'occupation mémoire, les problèmes d'entrées/sorties sont occultés, dans les algorithmes numériques, la précision et la stabilité sont primordiaux. Point fort : c'est une notion indispensable pour le développement d'algorithmes efficaces.

Les principales classes de complexité :

- logarithmique : $\log_b n$
- linéaire : $an + b$
- polynomiale : $\sum_{i=0}^n a_i n^i$
- exponentielle : a^n
- factorielle : $n!$

Pour finir, il est aussi possible de parler de la complexité mémoire, d'un algorithme.

5.3 Base, tableau, couleur

Recherche de la valeur maximale d'un tableau de `double` u de taille N.

```
double umax=u[0];
for (int i=1;i<N;++i)
    umax=max(umax,u[i]);
```

Si l'on veut connaître l'indice i_{\max} associé à la plus grande valeur

```
int imax=0;
for (int i=1;i<N;++i)
    if(u[imax] < u[i])
        imax=i;
```

Exercice 6. || Ecrire un programme trouve les 5 plus grande valeurs du tableau u avec une complexité de $O(N)$ en temps calcul et $O(1)$ en mémoire additionnelle.

5.3.1 Décalage d'un tableau

Nous voulons décaler le tableau de 1 comme suit formellement $u^{new}[i-1] = u^{old}[i], \forall i \in \{1, \dots, n-1\}$.

```
for (int i=1;i<N;++i)
    u[i-1]=u[i];
```

Remarque, tout ce passe bien car la valeur de $u[i-1]$ n'est plus utilisé dans la boucle, pour les i suivants mais dans le cas contraire $u^{new}[i+1] = u^{old}[i], \forall i \in \{0, \dots, n-2\}$, il suffit de faire la boucle à l'envers pour éviter le problème d'écrasement.

```
for (int i=N-1; i>1 ;--i )
    u[i]=u[i-1];
```

Ou si l'on ne veut pas changer le sens de parcours, alors il suffit de stocker les dépendances dans une deux mémoires auxiliaires en $u[i-1]$ et $u[i]$, ce qui donne

```
u0=u[0]; // valeur précédente avant modification
for (int i=1;i<N;++i)
{
    u1=u[i]; // valeur avant modification
    u[i]=u0;
    u0=u1; // valeur précédente avant modification
}
```

5.3.2 Renumérote un tableau

Soit σ une permutation (bijection) de $\{0, \dots, n-1\}$, le but est de changer l'ordre du tableau par la permutation σ ou par la permutation inverse σ^{-1} .

Il est difficile de faire ce type algorithmes sur place, mais avec une copie, c'est trivial :

```

//      remumérotation
for (int i=0; i<n;++i )
    v[i]=u[sigma[i]];

```

```

//      remumérotation inverse
for (int i=0; i<n;++i )
    v[sigma[i]]=u[i]; //      remarquons v[sigma[i]]=u[i];

```

Et donc pour construction la permutation inverse stocker dans le tableau `sigma1` il suffit d'écrire :

```

//      permutation inverse
for (int i=0; i<n;++i )
    sigma1[sigma[i]]=i;

```

5.4 Construction de l'image réciproque d'une fonction

On va montrer comment construire l'image réciproque d'une fonction F . Pour simplifier l'exposé, nous supposons que F est une fonction entière de $I = \{0, \dots, n-1\}$ dans $J = \{0, \dots, m-1\}$ et que ses valeurs sont stockées dans un tableau. Le lecteur pourra changer les bornes du domaine de définition ou de l'image sans grand problème.

Voici une méthode simple et efficace pour construire $F^{-1}(j)$ pour de nombreux j dans $\{0, \dots, m-1\}$, quand n et m sont des entiers raisonnables. Pour chaque valeur $j \in \text{Im } F \subset \{0, \dots, m-1\}$, nous allons construire la liste de ses antécédents. Pour cela nous utiliserons deux tableaux : `int head_F[m]` contenant les "têtes de listes" et `int next_F[n]` contenant la liste des éléments des $F^{-1}(i)$. Plus précisément, si $i_1, i_2, \dots, i_p \in [0, n]$, avec $p \geq 1$, sont les antécédents de j , `head_F[j]=ip`, `next_F[ip]=ip-1`, `next_F[ip-1]=ip-2`, \dots , `next_F[i2]=i1` et `next_F[i1]=-1` (pour terminer la chaîne).

L'algorithme est découpé en deux parties : l'une décrivant la construction des tableaux `next_F` et `head_F`, l'autre décrivant la manière de parcourir la liste des antécédents.

Construction de l'image réciproque d'un tableau

1. *Construction* :

```
int Not_In_I = -1;
for (int j=0; j<m; j++)
    head_F[j]= Not_In_I;           // initialement, les listes
                                  // des antécédents sont vides
for (int i=0; i<n; i++)
    {j=F[i]; next_F[i]=head_F[j]; head_F[j]=i;} // chaînage amont
```

Algorithme 1.

2. *Parcours de l'image réciproque de j dans [0, n]* :

```
for (int i=head_F[j]; i!= Not_In_I; i=next_F[i])
    { assert (F[i]==j);           // j doit être dans l'image de i
                                          // ... votre code
    }
```

Exercice 7. *Le pourquoi est laissé en exercice.*

5.5 Construction de classe d'équivalence

Le problème est très simple, nous avons une relation équivalence sur un ensemble d'entiers $I = \{0, \dots, n - 1\}$, qui n'est défini que par ensemble de pair m d'entier noté a et qui est prolongé par transitivité. Pour compter le nombre de classe d'équivalence, où le nombre de composante connexe du graphe associé, un algorithme naturelle et trivial est en $n \times m$ et codé comme suit

```
int nbClassEquivalenceBrute(int n, int m, int (* a)[2])
{
    vector<int> c(n);
    int nc = n;           // nombre de composante
    for(int i=0; i<n; ++i) ce[i]=i;
    for(int j=0, j<m; ++j)
    {
        int i1= a[j][0], i2=a[j][1];
        int c1=c[i1], c2=c[i2]; // Attention il faut utiliser une copie
                                  // car le tableau c va est modifié

        if(c1 !=c2)
        {
            nc--;
            for(int i= 0; i< n; ++i)
                if(c[i] == c2) c[i] = c1;
        }
    }
    return nc;
}
```

Maintenant pour accélérer l'algorithme, nous allons associer un arbre à chaque composante et donc en chaque noeud on allons associer le père pour descendre dans l'arbre, et la racine qui n'a pas de père nous associons aucune valeur (code avec une valeur négative strict).

Donc pour trouver la racine r de l'arbre passant par i , il suffit d'écrire

```
int r = i;
while ( arbre[r] >=0) r=arbre[r];
```

Le coup calcul est majoré par la profondeur de l'arbre.

Pour fusionner les deux arbres de racine $r1$ et $r2$ et de profondeur respective $p1$ et $p2$, il suffit de écrire

- $arbre[r1] = r2$ et la racine commune sera $r2$ et la profondeur $\max(p1 + 1, p2)$, ou bien
- $arbre[r2] = r1$ et la racine commune sera $r1$ et la profondeur $\max(p1, p2 + 1)$,

si l'on stocke pour les racines une valeur négative donnant la profondeur de l'arbre associer, on va pouvoir fusionner les arbres pour obtenir l'arbre de profondeur minimal afin de limiter le coût calcul. Il est facile de montrer que la profondeur majore par $\log_2(n)$.

Voici un façon simple de coder cette algorithme :

```
int nbClassEquivalence(int n,int m,int (* a)[2])
{
    vector<int> arbre(n);
    int nc = n ; // nombre de composante = nombre de noeud
    for(int i=0;i<n;++i)
        arbre[i]=-1; // tous les arbre sont réduit à un noeud de profondeur 1

    for(int j=0, j<m; ++j)
    {
        int i1= a[j][0], i2=a[j][1], r1=i1,r2=i2,rr1,rr2;
        while ( (rr1=arbre[r1]) >=0) r1=rr1;
        while ( (rr2=arbre[r2]) >=0) r2=rr2;
        if(r1 !=r2) // racine différente, on fusionne les 2 arbres
        {
            nc--; // un composante de moins
            if( rr1<rr2) arbre[r2]=r1; // r1 plus profond : r2->r1
            else if( rr2<rr1) arbre[r1]=r2; // r2 plus profond : r1->r2
            else {arbre[r2]=r1; // même profondeur r2->r1
                  arbre[r1]--;} // et la profondeur de r1 croît de 1
        }
    }
    return nc;
}
```

De faite on a programmé l'algorithme de Kruskal https://fr.wikipedia.org/wiki/Algorithme_de_Kruskal pour construire l'arbre de poids minimal si les pairs a ont été triés par coût croissant.

5.6 Tri par tas (heap sort)

La fonction `HeapSort` voir http://fr.wikipedia.org/wiki/Tri_par_tas pour les explications du trie par tas. La complexité de ce trie est $O(n\log_2(n))$.

```
template<class T>
void HeapSort(T *c,long n) // starting 0...
```

```

long l, j, r, i;
T crit;
if( n <= 1) return;
l = n/2;
r = n-1;
while (1) { // label 2
    if(l <= 0 ) { // label 20
        crit = c[r];
        c[r--] = c[0];
    if ( !r ) { c[0]=crit; return;}
    } else crit = c[--l];
    j=l;
    while (1) { // label 4
        i=j;
        j=2*j+1;
        if (j>r) {c[i]=crit;break;} // L8 -> G2
        if ((j<r) && (c[j] < c[j+1])) j++; // L5
        if (crit < c[j]) c[i]=c[j]; // L6+1 G4
        else {c[i]=crit;break;} // L8 -> G2
    }
}
}

```

5.7 Construction des arêtes d'un maillage

Rappelons qu'un maillage est défini par la donnée d'une liste de points et d'une liste d'éléments (des triangles par exemple). Dans notre cas, le maillage triangulaire est implémenté dans la classe Mesh qui a deux membres nv et nt respectivement le nombre de sommets et le nombre de triangle, et qui a l'opérateur fonction (int j, int i) qui retourne le numero de du sommet i du triangle j. Cette classe Mesh pourrait être par exemple :

```

class Mesh { public:
    int nv,nt; // nb de sommet, nb de triangle
    int (* nu)[3]; // connectivité
    double (* c)[2]; // coordonnées de sommet
    int operator()(int i,int j) const { return nu[i][j];}
    Mesh(const char * filename); // lecture d'un maillage
}

```

Ou bien sur la classe défini en 6.9.5.

Dans certaines applications, il peut être utile de construire la liste des *arêtes du maillage*, c'est-à-dire l'ensemble des arêtes de tous les éléments. La difficulté dans ce type de construction réside dans la manière d'éviter – ou d'éliminer – les doublons (le plus souvent une arête appartient à deux triangles).

Nous allons proposer deux algorithmes pour déterminer la liste des arêtes. Dans les deux cas, nous utiliserons le fait que les arêtes sont des segments de droite et sont donc définies complètement par la donnée des numéros de leurs deux sommets. On stockera donc les arêtes dans un tableau `arete[nbex][2]` où nbex est un majorant du nombre total d'arêtes. On pourra prendre grossièrement $nbex = 3*nt$ ou bien utiliser la formule d'Euler en 2D

$$nbe = nt + nv + nb_de_trous - nb_composantes_connexes, \quad (1)$$

où nbe est le nombre d'arêtes (*edges* en anglais), nt le nombre de triangles et nv le nombre de sommets (*vertices* en anglais).

La première méthode est la plus simple : on compare les arêtes de chaque élément du maillage avec la liste de *toutes* les arêtes déjà répertoriées. Si l'arête était déjà connue on l'ignore, sinon on l'ajoute à la liste. Le nombre d'opérations est $nbe * (nbe + 1)/2$.

Avant de donner le première algorithmme, indiquons qu'on utilisera souvent une petite routine qui échange deux paramètres :

```
template<class T> inline void Exchange (T& a,T& b) {T c=a;a=b;b=c;}
```

Construction lente des arêtes d'un maillage \mathcal{T}_h

Algorithme 2.

```
int ConstructionArete(const Mesh & Th,int (* arete)[2])
{
  int SommetDesAretes[3][2] = { {0,1},{1,2},{2,0}};
  nbe = 0; // nombre d'arête;
  for(int t=0;t<Th.nt;t++)
    for(int et=0;et<3;et++) {
      int i= Th(t,SommetDesAretes[et][0]);
      int j= Th(t,SommetDesAretes[et][1]);
      if (j < i) Exchange(i,j) // on oriente l'arête
      bool existe =false; // l'arête n'existe pas a priori
      for (int e=0;e<nbe;e++) // pour les arêtes existantes
        if (arete[e][0] == i && arete[e][1] == j)
          {existe=true;break;} // l'arête est déjà construite
      if (!existe) // nouvelle arête
        arete[nbe][0]=i,arete[nbe++][1]=j;}
  return nbe;
}
```

Cet algorithme trivial est bien trop cher (en $O(9n^2)$) dès que le maillage a plus de 10^3 sommets (plus de $9 \cdot 10^6$ opérations). Pour le rendre de l'ordre du nombre d'arêtes, on va remplacer la boucle sur l'ensemble des arêtes construites par une boucle sur l'ensemble des arêtes ayant le même plus petit numéro de sommet. Dans un maillage raisonnable, le nombre d'arêtes incidentes sur un sommet est petit, disons de l'ordre de six, le gain est donc important : nous obtiendrons ainsi un algorithme en $9 \times nt$.

Pour mettre cette idée en oeuvre, nous allons utiliser l'algorithme de parcours de l'image réciproque de la fonction qui à une arête associe le plus petit numéro de ses sommets. Autrement dit, avec les notations de la section précédente, l'image par l'application F d'une arête sera le minimum des numéros de ses deux sommets. De plus, la construction et l'utilisation des listes, c'est-à-dire les étapes 1 et 2 de l'algorithme 7 seront simultanées.

Algorithme 3.

```

int ConstructionArete(const Mesh & Th, int (* arete)[2],
                    int nbex) {
    int SommetDesAretes[3][2] = { {1,2},{2,0},{0,1}};
    int end_list=-1;
    int * head_minv = new int [Th.nv];
    int * next_edge = new int [nbex];

    for ( int i =0;i<Th.nv;i++)
        head_minv[i]=end_list; // liste vide

    nbe = 0; // nombre d'arête;

    for(int t=0;t<Th.nt;t++)
        for(int et=0;et<3;et++) {
            int i= Th(t,SommetDesAretes[et][0]); // premier sommet
            ;
            int j= Th(t,SommetDesAretes[et][1]); // second sommet ;
            if (j < i) Exchange(i,j) // on oriente l'arête
            bool existe =false; // l'arête n'existe pas a priori
            for (int e=head_minv[i];e!=end_list;e = next_edge[e] )
                // on parcourt les arêtes déjà construites
                if ( arete[e][1] == j) // l'arête est déjà construite
                    {existe=true;break;} // stop
            if (!existe) { // nouvelle arête
                assert(nbe < nbex);
                arete[nbe][0]=i, arete[nbe][1]=j;
                // génération des chaînages
                next_edge[nbe]=head_minv[i], head_minv[i]=nbe++;
            }
        }
    delete [] head_minv;
    delete [] next_edge;
    return nbe;
}

```

Preuve : la boucle `for(int e=head_minv[i];e!=end_list;e=next_edge[e])` permet de parcourir toutes des arêtes (i, j) orientées $(i < j)$ ayant même i , et la ligne :

$$\text{next_edge}[nbe]=\text{head_minv}[i], \text{head_minv}[i]=nbe++;$$

permet de chaîner en tête de liste des nouvelles arêtes. Le `nbe++` incrémente pour finir le nombre d'arêtes. ■

Remarque : les sources sont disponible : <http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/mesh-liste/BuildEdges.cpp>.

Exercice 8. Il est possible de modifier l'algorithme précédent en supprimant le tableau `next_edge` et en stockant les chaînages dans `arete[i][0]`, mais à la fin, il faut faire une boucle de plus sur les sommets pour reconstruire `arete[.][0]`.

Exercice 9. Construire le tableau `adj` d'entier de taille $3 \times nt$ qui donne pour l'arête $p=i+3k$ (arête i du triangle k), qui donne l'arête correspondante $p'=i'+3k'$.

- si cette arete est interne alors $adj[i+3k]=i'+3k'$ où est l'arete i' du triangle k' , remarquons : $i'=adj[i+3k]\%3$, $k'=adj[i+3k]/3$.
- sinon $adj[i+3k]=-1$.

5.8 Construction des triangles adjacents par un arête commun

le but est de construire un tableau de trois int par triangle qui donne le numéro du triangle adjacent. Remarque il serait plus fin de coder le numéro du triangle k et le numéro de l'arête e en $p = 3 * k + e$ qui permet de retrouver le triangle en le numéro de l'arête $p\%3$ dans le triangle $p/3$.

Voici deux méthodes un premier qui utilise un map pour construire l'arête qui sera un peu plus lente mais plus naturelle en C++ .

Construction des triangles adjacents d'un maillage \mathcal{T}_h avec une map de la stl

Algorithme 4.

```

int (*BuildTAdjMap(const Mesh & Th) )[3]
{
    int (* tadj)[3] = new int [Th.nt][3];
    map<pair<int,int>,int> ta;
    int SommetDesAretes[3][2] = { {1,2},{2,0},{0,1}};
    for(int t=0 ;t<Th.nt;t++)
        for(int e=0 ;e<3 ;e++)
            {
                tadj[t][e]=-1; // set no adj ok car init avant
            }
    ...
    int i= Th(t,SommetDesAretes[e][0]); // premier sommet ;
    int j= Th(t,SommetDesAretes[e][1]); // second sommet ;
    if( j<i) swap(i,j);
    pair<int,int> eij(i,j);
    if( ta.find(eij) == ta.end())
        ta[eij]=t*3+e; // stocker t et e dans un entier
    else
        { // un adj entre t et tt par e et ee
            int tt=ta[eij], ee= tt%3 ;
            tt /= 3;
            tadj[t][e]=tt;
            tadj[tt][ee]=t;
        }
    }
    return tadj;
}

```

Une version un peu plus rapide en utilisant les construction des arête avec les listes de la section précédente.

Construction des triangle adjacents d'un maillage \mathcal{T}_h avec les listes chaînées

```

int (*BuildTAdj(const Mesh & Th) ) [3]
{
    int (* tadj) [3] = new int [Th.nt] [3];
    int m = Th.nv;
    int nn = Th.nt*3; // majorant du nombre d'arete
    int ne =0, nei=0;
    vector<int> head(m, -1), next (nn), v (nn), ta (nn);
    int SommetDesAretes [3] [2] = { {1, 2}, {2, 0}, {0, 1}};
    for(int t=0 ; t<Th.nt; t++)
        for(int e=0 ; e<3 ; e++)
        {
            tadj[t][e]=-1; // set no adj ok car init avant
            ...
            int i= Th(t, SommetDesAretes[e][0]);
            int j= Th(t, SommetDesAretes[e][1]);
            if( j<i) swap(i, j);
            // find i, j
            int ke=ne;
            bool exist = false;
            for (int p= head[i]; p>=0; p= next[p])
                if(v[p]== j ) {
                    ke =p;
                    exist=true;
                    break;}
            if( !exist) // create l'arete i, j
            {
                next[ne]= head[i];
                head[i]= ne;
                v[ne]=j; // sl'autre sommet
                ta[ne] = 3*t+e; // triangle et arête
                ne++;
            }
            if( exist )
            {
                nei++;
                // adj entre t et tt par e et ee
                int tt=ta[ke], ee= tt%3 ;
                tt /= 3;
                tadj[t][e]=tt;
                tadj[tt][ee]=t;
            }
        }
    cout << "_nb_arete_" << ne << "_interne_" << nei
         << "_Constant_Euler:_" << Th.nt-ne+Th.nv << endl;
    return tadj;
}

```

Algorithme 5.

5.9 Construction des triangles contenant un sommet donné

La structure de données classique d'un maillage permet de connaître directement tous les sommets d'un triangle. En revanche, déterminer tous les triangles contenant un sommet n'est pas immédiat. Nous allons pour cela proposer un algorithme qui exploite à nouveau la notion de liste chaînée.

Rappelons que si `Th` est une instance de la class `Mesh` (voir 10.7), `i=Th(k, j)` est le numéro global du sommet $j \in [0, 3[$ de l'élément k . L'application F qu'on va considérer associe à un couple (k, j) la valeur `i=Th(k, j)`. Ainsi, l'ensemble des numéros des triangles contenant un sommet i sera donné par les premières composantes des antécédents de i .

On va utiliser à nouveau l'algorithme 7, mais il y a une petite difficulté par rapport à la section précédente : les éléments du domaine de définition de F sont des *couples* et non plus simplement des entiers. Pour résoudre ce problème, remarquons qu'on peut associer de manière unique au couple (k, j) , où $j \in [0, m[$, l'entier $p(k, j) = k * m + j$ ¹. Pour retrouver le couple (k, j) à partir de l'entier p , il suffit d'écrire que k et j sont respectivement le quotient et le reste de la division euclidienne de p par m , autrement dit :

$$p \longrightarrow (k, j) = (k = p/m, j = p \% m). \quad (2)$$

Voici donc l'algorithme pour construire l'ensemble des triangles ayant un sommet en commun :

Construction de l'ensemble des triangles ayant un sommet commun

Préparation :

```
int end_list=-1,
int *head_s = new int[Th.nv];
int *next_p = new int[Th.nt*3];
int i, j, k, p;
for (i=0; i<Th.nv; i++)
    head_s[i] = end_list;
for (k=0; k<Th.nt; k++) // forall triangles
    for (j=0; j<3; j++) {
        p = 3*k+j;
        i = Th(k, j);
        next_p[p]=head_s[i];
        head_s[i]= p; }
```

Algorithme 6.

Utilisation : parcours de tous les triangles ayant le sommet numéro i

```
for (int p=head_s[i]; p!=end_list; p=next_p[p])
{
    k=p/3;
    j = p % 3;
    assert( i == Th(k, j)); // votre code
}
```

1. Noter au passage que c'est ainsi que C++ traite les tableaux à double entrée : un tableau $T[n][m]$ est stocké comme un tableau à simple entrée de taille $n*m$ dans lequel l'élément $T[k][j]$ est repéré par l'indice $p(k, j) = k*m+j$.

Exercice 10. Optimiser le code en initialisant $p = -1$ et en remplaçant $p = 3*j+k$ par $p++$.

Remarque : les sources sont disponible : <http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/mesh-liste/BuildListeTrianglesVertex.cpp>.

Remarque : en utilisant la STL, il est facile de construire un programme répondant a la question. La Construction en $O(nt \log(nt))$ opération

```
vector<vector<int> > lst(Th.nv);
for (int k=0;k<Th.nt;++k)
    for(int j=0;j<3;++j)
        lst[Th(k,j)].push_back(k);
```

Utilisation pour parcours optimal de tous les triangles ayant le sommet numéro i

```
for (int l=0;l<lst[i].size();++l)
{
    int k= lst[i][l];
    assert( Th(k,0) == i || Th(k,1) == i || Th(k,2) == i );
    ...
}
```

5.10 Construction de la structure d'une matrice morse

Il est bien connu que la méthode des éléments finis conduit à des systèmes linéaires associés à des matrices très *creuses*, c'est-à-dire contenant un grand nombre de termes nuls. Dès que le maillage est donné, on peut construire le graphe des coefficients *a priori* non nuls de la matrice. En ne stockant que ces termes, on pourra réduire au maximum l'occupation en mémoire et optimiser les produits matrices/vecteurs.

5.10.1 Description de la structure morse

La structure de données que nous allons utiliser pour décrire la matrice creuse est souvent appelée "matrice morse" (en particulier dans la bibliothèque MODULEF), dans la littérature anglo-saxonne on trouve parfois l'expression "Compressed Row Sparse matrix" (cf. SIAM book...). Notons n le nombre de lignes et de colonnes de la matrice, et $nbcoef$ le nombre de coefficients non nuls *a priori*. Trois tableaux sont utilisés : $a[k]$ qui contient la valeur du k -ième coefficient non nul avec $k \in [0, nbcoef[$, $ligne[i]$ qui contient l'indice dans a du premier terme de la ligne $i+1$ de la matrice avec $i \in [-1, n[$ et enfin $colonne[k]$ qui contient l'indice de la colonne du coefficient $k \in [0:nbcoef[$. On va de plus supposer ici que la matrice est symétrique, on ne stockera donc que sa partie triangulaire inférieure. En résumé, on a :

$$a[k] = a_{ij} \quad \text{pour } k \in [ligne[i-1] + 1, ligne[i]] \quad \text{et } j = colonne[k] \quad \text{si } i \leq j$$

et s'il n'existe pas de k pour un couple (i, j) ou si $i > j$ alors $a_{ij} = 0$.

La classe décrivant une telle structure est :

```
class MatriceMorseSymetrique {
    int n,nbcoef; // dimension de la matrice et nombre de coefficients non nuls
```

```

int *ligne,* colonne;
double *a;
MatriceMorseSymetrique(Maillage & Th); // constructeur
double* pij(int i,int j) const ; // retourne le pointeur sur le coef i,j
// de la matrice si il existe
}

```

Exemple : on considère la partie triangulaire inférieure de la matrice d'ordre 10 suivante (les valeurs sont les rangs dans le stockage et non les coefficients de la matrice) :

$$\begin{pmatrix} 0 & . & . & . & . & . & . & . & . & . \\ . & 1 & . & . & . & . & . & . & . & . \\ . & 2 & 3 & . & . & . & . & . & . & . \\ . & 4 & 5 & 6 & . & . & . & . & . & . \\ . & . & 7 & . & 8 & . & . & . & . & . \\ . & . & . & 9 & 10 & 11 & . & . & . & . \\ . & . & 12 & . & 13 & . & 14 & . & . & . \\ . & . & . & . & . & 15 & 16 & 17 & . & . \\ . & . & . & . & 18 & . & . & . & 19 & . \\ . & . & . & . & . & . & . & . & . & 20 \end{pmatrix}$$

On numérote les lignes et les colonnes de [0..9]. On a alors :

```

n=10,nbcoef=20,
ligne[-1:9] = {-1,0,1,3,6,8,11,14,17,19,20};
colonne[21] = {0, 1, 1,2, 1,2,3, 2,4, 3,4,5, 2,4,6,
               5,6,7, 4,8, 9};
a[21] // ... valeurs des 21 coefficients de la matrice

```

5.10.2 Construction de la structure morse par coloriage

Nous allons maintenant construire la structure morse d'une matrice symétrique à partir de la donnée d'un maillage d'éléments finis P_1 .

Les coefficient a_{ij} non nulles de la matrice sont tels qu'il existe un triangle K contenant les sommets i et j .

Donc, pour construire la ligne i de la matrice, il faut trouver tous les sommets j tels que i, j appartiennent à un même triangle. Ainsi, pour un noeud donné i , il s'agit de lister les sommets appartenant aux triangles contenant i . Le premier ingrédient de la méthode sera donc d'utiliser l'algorithme 12 pour parcourir l'ensemble des triangles contenant i . Mais il reste une difficulté : il faut éviter les doublons. Nous allons pour cela utiliser une autre technique classique de programmation qui consiste à « colorier » les coefficients déjà répertoriés : pour chaque sommet i (boucle externe), nous effectuons une boucle interne sur les triangles contenant i puis une balayage des sommets j de ces triangles en les coloriant pour éviter de compter plusieurs fois les coefficients a_{ij} correspondant. Si on n'utilise qu'une couleur, nous devons remettre la couleur du initial les sommets avant de passer à un autre i . Pour éviter cela, nous allons utiliser plusieurs couleurs, et on changera simplement de couleur de marquage à chaque fois qu'on changera de sommet i dans la boucle externe car toutes couleurs utilisées ont un numéro strictement inférieur.

Construction de la structure d'une matrice morse

Algorithme 7.

```

MatriceMorseSymetrique::MatriceMorseSymetrique(const Mesh & Th){
    int i,j,jt,k,p,t;
    n = Th.nv; // nombre de ligne
    int color=0, * mark;
    mark = new int [n]; // pour stocker la couleur d'un sommet
    // initialisation du tableau de couleur
    for(j=0;j<Th.nv;j++) mark[j]=color;
    color++; // on change la couleur
    // construction optimisé de l'image réciproque: i=Th(k,j)
    int end_list=-1,*head_s,*next_t;
    head_s = new int [Th.nv];
    next_p = new int [Th.nt*3];
    int i,j,k,p=0;
    for (i=0;i<Th.nv;i++)
        head_s[i] = end_list;
    for (k=0;k<Th.nt;k++)
        for(j=0;j<3;j++)
            { next_p[p]=head_s[i=Th(k,j)]; head_s[i]=p++;}
    // 1) calcul du nombre de coefficients non nuls
    // a priori de la matrice pour pouvoir faire les allocations
    nbcoef = 0;
    for(i=0; i<n; i++,color++,nbcoef++)
        for (p=head_s[i],t=p/3; p!=end_list; t=(p=next_p[p])/3)
            for(jt=0; jt< 3 ; jt++ )
                if(i <= (j=Th(t,jt)) && mark[j] != color) // nouveau j
                    { mark[j]=color; nbcoef++;} // => marquage + ajout
    // 2) allocations mémoires
    ligne = new int [nbcoef+1];
    ligne++; // car le tableau commence en -1;
    colonne = new int [ nbcoef];
    a = new double [nbcoef];
    // 3) constructions des deux tableaux ligne et colonne
    ligne[-1] = -1;
    nbcoef =0;
    for(i=0; i<n; ligne[i++]=nbcoef, color++)
        for (p=head_s[i],t=p/3; p!=end_list; t=(p=next_p[p])/3)
            for(jt=0; jt< 3 ; jt++ )
                if ( i <= (j=Th(t,jt)) && mark[j] != color)
                    // nouveau coefficient => marquage + ajout
                    mark[j]=color, colonne[nbcoef++]=j;
    // 4) tri des lignes par index de colonne
    for(i=0; i<n; i++)
        HeapSort(colonne + ligne[i-1] + 1 ,ligne[i] - ligne[i-1]);
    // nettoyage memoire
    delete [] head_s;
    delete [] next_p;
    delete [] mark;
}

```

Au passage, nous avons utilisé la fonction `HeapSort` qui implémente un petit algorithme de tri, présenté dans [Knuth-1975], qui a la propriété d'être toujours en $n \log_2 n$ (cf. 10.6 page 128). Noter que l'étape de tri n'est pas absolument nécessaire, mais le fait d'avoir des lignes triées par indice de colonne permet d'optimiser l'accès à un coefficient de la matrice dans la structure

creuse, en utilisant une recherche dichotomique comme suit :

```
inline double* MatriceMorseSymetrique::pij(int i,int j) const
{
  assert(i<this->n && j< this->n);
  if (j > i ) { int k=i; i=j; j=k;} // echange i et j
  int i0= ligne[i];
  int i1= ligne[i+1]-1;
  while (i0<=i1) // dichotomie
  {
    int im=(i0+i1)/2;
    if (j< colonne[im]) i1=im-1;
    else if (j> colonne[im]) i0=im+1;
    else return a+im;
  }
  return 0; // le coef n'existe pas
}
```

Remarque : Si vous avez tout compris dans ces algorithmes, vous pouvez vous attaquer à la plupart des problèmes de programmation.

5.10.3 Le constructeur de la classe `SparseMatrix`

En modifiant légèrement l'algorithme précédent on obtient le constructeur de la classe `SparseMatrix` suivant :

```
template<class R>
template<class Mesh>
SparseMatrix<R>::SparseMatrix(Mesh & Th)
:
VirtualMatrice<R>(Th.nv),n(Th.nv),m(Th.nv), nbcoef(0),
i(0),j(0),a(0)
{
  const int nve = Mesh::Element::nv;
  int end=-1;
  int nn= Th.nt*nve;
  int mm= Th.nv;
  KN<int> head(mm);
  KN<int> next(nn);
  KN<int> mark(mm);
  int color=0;
  mark=color;

  head = end;
  for (int p=0;p<nn;++p)
  {
    int s= Th(p/nve,p%nve);
    next[p]=head[s];
    head[s]=p;
  }
  nbcoef =0;
  n=mm;
  m=mm;
  int kk=0;
```

```

for (int step=0;step<2;++step) // 2 etapes
// une pour le calcul du nombre de coef
// l'autre pour la construction
{
for (int ii=0;ii<mm;++ii)
{
color++;
int ki=nbcoef;
for (int p=head[ii];p!=end;p=next[p])
{
int k=p/nve;
for (int l=0;l<nve;++l)
{
int jj= Th(k,l);
if( mark[jj] != color) // un nouveau sommet de l'ensemble
if (step==1)
{
i[nbcoef]=ii;
j[nbcoef]=jj;
a[nbcoef++]=R();
}
else
nbcoef++;
mark[jj]=color; // on colorie le sommet j;
}
}
int kil=nbcoef;
if(step==1)
HeapSort (j+ki,kil-ki);
}

if(step==0)
{
cout << " Allocation des tableaux " << nbcoef << endl;
i= new int[nbcoef];
j= new int[nbcoef];
a= new R[nbcoef];
kk=nbcoef;
nbcoef=0;
}
}
}

```

6 Exemples

6.1 Le Plan \mathbb{R}^2

Voici une modélisation de \mathbb{R}^2 disponible à <http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/l1/R2.hpp> qui permet de faire des opérations vectorielles et qui définit le produit scalaire de deux points A et B , le produit scalaire sera défini par (A, B) .

6.1.1 La classe R2

```
// Définition de la class R2
// sans compilation sépare toute les fonctions
// sous défini dans ce R2.hpp avec des inline
//
// remarque la fonction abort est déclaré dans #include <cstdlib>
//
// definition R (les nombres reals)
typedef double R; // définition de R (les réel)
// The class R2
class R2 {
public:
    R x,y; // declaration des membre
            // les 3 constructeurs ---
    R2 () :x(0.),y(0.) {} // rappel : x(0), y(0) sont initialiser
    R2 (R a,R b):x(a),y(b) {} // via le constructeur de double
    R2 (const R2 & a,const R2 & b):x(b.x-a.x),y(b.y-a.y) {}
// le constucteur par default est inutile
// R2 ( const R2 & a ) :x(a.x),y(a.y)
//
// rappel les operator definis dans une class on un parametre
// caché qui est la class elle meme (*this)
//
// les opérateurs affectations
// operateur affectation = est inutil car par défaut,il est correct
// R2 & operator=( const R2 & P) x = P.x;y = P.y;return *this;
// les autre opérateur d'affectations
R2 & operator+=(const R2 & P) {x += P.x;y += P.y;return *this;}
R2 & operator--(const R2 & P) {x -= P.x;y -= P.y;return *this;}
R2 & operator*=(R a) {x *= a;y *= a;return *this;}
R2 & operator/=(R a) {x /= a;y /= a;return *this;}
// les operateur binaire + - * , ^
R2 operator+(const R2 & P) const {return R2(x+P.x,y+P.y);}
R2 operator-(const R2 & P) const {return R2(x-P.x,y-P.y);}
R operator,(const R2 & P) const {return x*P.x+y*P.y;} // produit scalaire
R operator^(const R2 & P) const {return x*P.y-y*P.x;} // produit det
R2 operator*(R c) const {return R2(x*c,y*c);}
R2 operator/(R c) const {return R2(x/c,y/c);}
// operateur unaire
R2 operator-() const {return R2(-x,-y);}
R2 operator+() const {return *this;}
// un methode
```

```

R2  perp() const {return R2(-y,x);} // la perpendiculaire

// les operators tableau
// version qui peut modifier la class via l'adresse de x ou y
R & operator[](int i) { if(i==0) return x; // donc pas const
                      else if (i==1) return y;
                      else {assert(0);exit(1);} ;}

// version qui retourne une reference const qui ne modifie pas la class
const R & operator[](int i) const { if(i==0) return x; // donc const
                                  else if (i==1) return y;
                                  else {assert(0);exit(1);} ;}

// les operateurs fonction
// version qui peut modifier la class via l'adresse de x ou y
R & operator()(int i) { if(i==1) return x; // donc pas const
                      else if (i==2) return y;
                      else {assert(0);abort();} ;}

// version qui retourne une reference const qui ne modifie pas la class
const R & operator()(int i) const { if(i==1) return x; // donc const
                                  else if (i==2) return y;
                                  else {assert(0);abort();} ;}

}; // fin de la class R2

// la class dans la class
inline std::ostream& operator <<(std::ostream& f, const R2 & P )
    { f << P.x << ' ' << P.y ; return f; }
inline std::istream& operator >>(std::istream& f, R2 & P)
    { f >> P.x >> P.y ; return f; }

inline R2 operator*(R c, const R2 & P) {return P*c;}
inline R2 perp(const R2 & P) { return R2(-P.y,P.x) ; }
inline R2 Perp(const R2 & P) { return P.perp(); } // un autre fonction perp

```

Quelques remarques sur la syntaxe

- Dans une classe (class) par défaut, toutes les définitions sont dans la sphère privé, c'est-à-dire quelle ne sont utilisable que par les méthodes de la classe ou les amis (c.f. friend). L'ajout de `public:` permet de dire que tout ce qui suit est dans la sphère publique donc utilisable par tous. Et la seule différence entre un objet défini par `struct` et par `class` est la sphère d'utilisation par défaut qui est respectivement publique (`public`) ou privée (`private`).
- Les membres de la classe (les données) ici sous les champs `x` et `y`. Ces 2 champs seront construction à la création de la classe par les constructeurs du la classe. Les constructeurs sont des méthodes qui ont pour nom, le nom de la classe, ici `R2`. Dans le constructeur `R2 (R a, R b) :x(a), y(b) {}` les objets sont initialise par les constructeurs des membres entre le `:` et `{` des membres de la classe qu'il faut mettre dans le même ordre que l'ordre d'apparition dans la classe. Le constructeur ici ne fait initialiser les deux champs `x` et `y`, il n'y a pas de code dans le corps (zone entre les `{}`) du constructeur.
- Les méthodes (fonctions membres) dans une classe ou structure ont un paramètre caché qui est le pointeur sur l'objet de nom `this`. Donc, les opérateurs binaires dans une classe n'ont seulement qu'un paramètre. Le premier paramètre étant la classe et le second étant le paramètre fourni.

- Si un opérateur ou une méthode d'une classe ne modifie pas la classe alors il est conseillé de dire au compilateur que cette fonction est « constante » en ajoutant le mots clef **const** après la définition des paramètres.
- Dans le cas d'un opérateur défini hors d'une classe le nombre de paramètres est donné par le type de l'opérateur uniaire (+ - * ! [] etc... : 1 paramètre), binaire (+ - * / | & || &&^ == <= >= < > etc.. 2 paramètres), n-aire (() : n paramètres).
- ostream, istream sont les deux types classique pour respectivement écrire et lire dans un fichier ou sur les entrées sorties standard. Ces types sont définis dans le fichier « iostream » incluse avec l'ordre #include<iostream> qui est mis en tête de fichier ;
- les deux opérateurs << et >> sont les deux opérateurs qui généralement et respectivement écrivent ou lisent dans un type ostream, istream, ou iostream.
- Il y a bien autre façon d'écrire ces classes. Dans l'archive <http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/R2.tgz> , vous trouverez trois autres méthodes d'écriture de cette petite classe.
 - v1)** Avec compilation sépare où toutes les méthodes et fonctions sont prototypées dans le fichier R2-v1.hpp et elles sont défini dans le fichier R2-v1.cpp
 - v2)** Sans compilation sépare où toutes les méthodes et fonctions sont définies dans le fichier R2-v2.hpp.
 - v3)** Version avec des champs privés qui interdisent utilisation direct de x et y hors de la classe, il faut passer par les méthodes X () et Y ()

6.1.2 Utilisation de la classe R2

Cette classe modélise le plan \mathbb{R}^2 , pour que les opérateurs classiques fonctionnent, c'est-à-dire : Un point P du plan défini via modélisé par ces 2 coordonnées x, y , et nous pouvons écrire des lignes suivantes par exemple :

```

R2 P(1.0, -0.5), Q(0, 10);
R2 O, PQ(P, Q); // le point O est initialiser à 0,0
R2 M=(P+Q)/2; // espace vectoriel à droite
R2 A = 0.5*(P+Q); // espace vectoriel à gauche
R ps = (A,M); // le produit scalaire de R2
R pm = A^M; // le determinant de A,M
// l'aire du parallélogramme formé par A,M
// B est la rotation de A par  $\pi/2$ 
R2 B = A.perp();
R a= A.x + B.y;
A = -B;
A += M; // ie. A = A + M;
A -= B; // ie. A = -A;
double abscisse= A.x; // la composante x de A
double ordonne = A.y; // la composante y de A
A.y= 0.5; // change la composante de A
A(1) =5; // change la 1 composante (x) de A
A(2) =2; // change la 2 composante (y) de A
A[0] =10; // change la 1 composante (x) de A
A[1] =100; // change la 2 composante (y) de A
cout << A ; // imprime sur la console A.x et A.x
cint >> A ; // vous devez entrer 2 double à la console

```

Le but de cette exercice de d'affiche graphiquement les bassins d'attraction de la méthode de Newton, pour la résolution du problème $z^p - 1 = 0$, où $p = 3, 4, \dots$

Rappel : la méthode de Newton s'écrit :

$$\text{Soit } z_0 \in \mathbb{C}, \quad z_{n+1} = z_n - \frac{f(z_n)}{f'(z_n)};$$

Q 1 Faire une classe `C` qui modélise le corps \mathbb{C} des nombres complexes ($z = a + i * b$), avec toutes les opérations algébriques.

Q 2 Ecrire une fonction `C Newton(C z0, C (*f)(C), C (*df)(C))` pour qui retourne la racines de l'équation $f(z) = 0$, limite des itérations de Newton : $z_{n+1} = z_n - \frac{f(z_n)}{df(z_n)}$ avec par exemple $f(z) = z^p - 1$ et $df(z) = f'(z) = p * z^{p-1}$, partant de z_0 . Cette fonction retournera le nombre complexe nul en cas de non convergence.

Q 3 Faire un programme, qui appelle la fonction `Newton` pour les points de la grille $z_0 + dn + dmi$ pour $(n, m) \in \{0, \dots, N-1\} \times \{0, \dots, M-1\}$ où les variables z_0, d, N, M sont données par l'utilisateur.

Afficher un tableau $N \times M$ résultat, qui nous dit vers quel racine la méthode de Newton a convergé en chaque point de la grille.

Q4 modifier les sources <http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/mini-pj-fractale.tgz> afin d'affiché graphique, il suffit de modifier la fonction `void Draw()`, de plus les bornes de l'écran sont entières et sont stockées dans les variables global `int Width, Height;`

Sous linux pour compiler et éditer de lien, il faut entrer les commandes shell suivantes :

```
g++ ex1.cpp -L/usr/X11R6/lib -lGL -lGLUT -lX11 -o ex1
# pour afficher le dessin dans une fenetre X11.
```

ou mieux utiliser la commande unix `make` ou `gmake` en créant le fichier `Makefile` contenant :

```
CPP=g++
CPPFLAGS= -I/usr/X11R6/include
LIB= -L/usr/X11R6/lib -lglut -lGLU -lGL -lX11 -lm
%.o:%.cpp
(caractere de tabulation -->/)$ (CPP) -c $(CPPFLAGS) $^
cercle: cercle.o
(caractere de tabulation -->/)g++ ex1.o $(LIB) -o ex1
```

Exercice 11.

6.2 Les classes tableaux

Nous commencerons sur une version didactique, nous verrons la version complète qui est dans le fichier « tar compressé » <http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/RNM-v3.tar.gz>.

6.2.1 Version simple d'une classe tableau

Mais avant toute chose, me paraît clair qu'un vecteur sera un classe qui contient au minimum la taille n , et un pointeur sur les valeurs. Que faut-il dans cette classe minimale (noté A).

```
typedef double K; // définition du corps
class A { public: // version 1 -----

    int n; // la taille du vecteur
    K *v; // pointeur sur les n valeurs
    A() { cerr <<" Pas de constructeur pas défaut " << endl; exit(1);}
    A(int i) : n(i),v(new K[i]) { assert(v);} // constructeur
    ~A() {delete [] v;} // destructeur
    K & operator[](int i) const {assert(i>=0 && i <n);return v[i];}
};
```

Cette classe ne fonctionne pas car le constructeur par copie par défaut fait une copie bit à bit et donc le pointeur v est perdu, il faut donc écrire :

```
class A { public: // version 2 -----
    int n; // la taille du vecteur
    K *v; // pointeur sur les n valeurs
    A() { cerr <<" Pas de constructeur pas défaut " << endl; exit(1);}
    A(const A& a) :n(a.n),v(new K[a.n]) // constructeur par copie
        { operator=(a);}
    A(int i) : n(i),v(new K[i]) { assert(v);} // constructeur
    A& operator=(A &a) { // copie
        assert(n==a.n);
        for(int i=0;i<n;i++) v[i]=a.v[i];
        return *this;}
    ~A() {delete [] v;} // destructeur
    K & operator[](int i) const {assert(i>=0 && i <n);return v[i];}
};
```

Maintenant nous voulons ajouter les opérations vectorielles $+$, $-$, $*$, ...

```
class A { public: // version 3 -----
    int n; // la taille du vecteur
    K *v; // pointeur sur les n valeurs
    A() { cerr <<" Pas de constructeur pas défaut " << endl; exit(1);}
    A(const A& a) :n(a.n),v(new K[a.n]) { operator=(a);}
    A(int i) : n(i),v(new K[i]) { assert(v);} // constructeur
    A& operator=(A &a) {assert(n==a.n);
        for(int i=0;i<n;i++) v[i]=a.v[i];
        return *this;}
    ~A() {delete [] v;} // destructeur
    K & operator[](int i) const {assert(i>=0 && i <n);return v[i];}
```

```

A operator+(const &a) const ; // addition
A operator*(K &a) const ; // espace vectoriel à droite

private: // constructeur privé pour faire des optimisations
A(int i, K* p) : n(i),v(p){assert(v);}
friend A operator*(const K& a,const A& ) ; // multiplication à gauche
};

```

Il faut faire attention dans les paramètres d'entrée et de sortie des opérateurs. Il est clair que l'on ne veut pas travailler sur des copies, mais la sortie est forcément un objet et non une référence sur un objet car il faut allouer de la mémoire dans l'opérateur et si l'on retourne une référence aucun destructeur ne sera appelé et donc cette mémoire ne sera jamais libérée.

```

// version avec avec une copie du tableau au niveau du return
A A::operator+(const A &a) const {
A b(n); assert(n == a.n);
for (int i=0;i<n;i++) b.v[i]= v[i]+a.v[i];
return b; // ici l'opérateur A(const A& a) est appeler
}

```

Pour des raisons optimisation nous ajoutons un nouveau constructeur `A(int, K*)` qui évitera de faire une copie du tableau.

```

// --- version optimisée sans copie---
A A::operator+(const A &a) const {
K *b(new K[n]); assert(n == a.n);
for (int i=0;i<n;i++) b[i]= v[i]+a.[i];
return A(n,b); // ici l'opérateur A(n,K*) ne fait pas de copie
}

```

Pour la multiplication par un scalaire à droite on a :

```

// --- version optimisée ----
A A::operator*(const K &a) const {
K *b(new K[n]); assert(n == a.n);
for (int i=0;i<n;i++) b[i]= v[i]*a;
return A(n,b); // ici l'opérateur A(n,K*) ne fait pas de copie
}

```

Pour la version à gauche, il faut définir `operator*` extérieurement à la classe car le terme de gauche n'est pas un vecteur.

```

A operator*(const K &a,const A &c) {
K *b(new K[c.n]);
for (int i=0;i<c.n;i++) b[i]= c[i]*a;
return A(n,b); // attention cette opérateur est privé donc
// cette fonction doit est ami ( friend) de la classe
}

```

Maintenant regardons ce qui est exécuté dans le cas d'une expression vectorielle.


```

int n=100000;
A a(n),b(n),c(n),d(n);
... // initialisation des tableaux a,b,c
d = (a+2.*b)+c*2.0;

```

voilà le pseudo code généré avec les 3 fonctions suivantes : `add(a,b,ab)`, `mulg(s,b,sb)`, `muld(a,s,as)`, `copy(a,b)` où le dernier argument retourne le résultat.

```

A a(n),b(n),c(n),d(n);
A t1(n),t2(n),t3(n),t4(n);
muld(2.,b),t1); // t1 = 2.*b
add(a,t1,t2); // t2 = a+2.*b
mulg(c,2.,t3); // t3 = c*2.
add(t2,t3,t4); // t4 = (a+2.*b)+c*2.0;
copy(t4,d); // d = (a+2.*b)+c*2.0;

```

Nous voyons que quatre tableaux intermédiaires sont créés ce qui est excessif. D'où l'idée de ne pas utiliser toutes ces possibilités car le code généré sera trop lent.

Remarque 2. *Il est toujours possible de créer des classes intermédiaires pour des opérations prédéfinies afin obtenir se code générer :*

```

A a(n),b(n),c(n),d(n);
for (int i;i<n;i++)
    d[i] = (a[i]+2.*b[i])+c[i]*2.0;

```

Ce cas me paraît trop compliquer, mais nous pouvons optimiser raisonnablement toutes les combinaisons linéaires à 2 termes.

Mais, il est toujours possible d'éviter ces problèmes en utilisant les opérateurs `+=`, `-=`, `*=`, `/=` ce que donnerai de ce cas

```

A a(n),b(n),c(n),d(n);
for (int i;i<n;i++)
    d[i] = (a[i]+2.*b[i])+c[i]*2.0;

```

D'où l'idée de découper les classes vecteurs en deux types de classe les classes de terminer par un `_` sont des classes sans allocation (cf. `new`), et les autres font appel à l'allocateur `new` et au déallocateur `delete`. De plus comme en fortran 90, il est souvent utile de voir une matrice comme un vecteur ou d'extraire une ligne ou une colonne ou même une sous-matrice. Pour pouvoir faire tous cela comme en fortran 90, nous allons considérer un tableau comme un nombre d'élément `n`, un incrément `s` et un pointeur `v` et du tableau suivant de même type afin de extraire des sous-tableau.

6.2.2 les classes RNM

Nous définissons des classes tableaux à un, deux ou trois indices avec ou sans allocation. Ces tableaux est défini par un pointeur sur les valeurs et par la forme de l'indice (class `ShapeOfArray`) qui donne la taille, le pas entre de valeur et le tableau suivant de même type (ces deux données supplémentaire permettent extraire des colonnes ou des lignes de matrice, ...).

La version est dans le fichier « tar compressé » <http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/RNM-v3.tar.gz>.

Nous voulons faire les opérations vectorielles classiques sur A, C, D tableaux de type KN<R> suivante par exemples :

```
A = B; A += B ; A -= B ; A = 1.0; A = 2*.C ;
A = A+B; A = 2.0*C+ B; C = 3.*A-5*B;
A /= C; A *=C; // .. non standard ..
R c = A[i];
A[j] = c;
```

Pour des raisons évidentes nous ne sommes pas allés plus loin que des combinaisons linéaires à plus de deux termes. Toutes ces opérations sont faites sans aucune allocation et avec une seule boucle.

De plus nous avons défini, les tableaux 1,2 ou 3 indices, il est possible extraire une partie d'un tableau, une ligne ou une colonne.

Attention, il y a deux types de classe les classes avec un _ en fin de nom, et les autre sans. Les classes avec un _ en fin de nom, ne font aucune opération d'allocation ou destruction de mémoire dynamique, c'est-à-dire qui n'y a aucun opérateur new ou delete dans le code associé. Ces classes tableaux peuvent être vue comme une généralisation de la notion de références sur un tableau. Elle permet de donner un nom a une tranche d'un tableau, comme par exemple :

```
KN<double> a(10); // un tableau de 10 valeurs qui est alloué
a=100.; // met tous les 10 valeurs de a à 100.
KN<double> b(a); // le tableau de 10 valeurs avec le même pointeur
KN<double> c(a); // un autre tableau qui est la copie de a.
// la preuve
a[1]=1.; // => b[1] == 1. car &a[i] == &b[i]
// mais bien sur c[1] == 100. car &c[i] != &a[i]
```

Voilà le début du code de la classe KN_ :

```
template<class R>
class KN_: public ShapeOfArray {
protected:
    R *v; // le pointeur du tableau v[i x s], i ∈ [0..N()]
public:
    typedef R K; // type of data
// les constructeurs a partir d'un pointeur // pointeur + n
KN_(R *u, long nn); // pointeur + n + valeurs avec un pas de s
KN_(R *u, long nn, long s); // le constructeur par copy
// des méthodes
long N() const {return n;} // indice dans i ∈ [0..N()]
bool unset() const { return !v;}
void set(R * vv, int nn, int st=1, int nx=-1) {v=vv;n=nn;step=st;next=nx;}
long size() const {return step*n*step;n;} // taille alloué

// remarque s est le pas (step) du tableau (généralement s = 1)
R min() const ; // min_{i ∈ [0..N()]} v[i s]
```

```

R max() const ; //  $\max_{i \in [0..N()]} v[i \ s]$ 
R sum() const ; //  $\sum_{i \in [0..N()]} v[i \ s]$ 
double norm() const ; //  $\sum_{i \in [0..N()]} |v[i \ s]|^2$ 
double l2() const ; //  $\left( \sum_{i \in [0..N()]} v[i \ s]^2 \right)^{1/2}$ 
double l1() const ; //  $\sum_{i \in [0..N()]} |v[i \ s]|$ 
double linfty() const ; //  $\max_{i \in [0..N()]} |v[i \ s]|$ 
double lp(double p) const ; //  $\left( \sum_{i \in [0..N()]} v[i \ s]^p \right)^{1/p}$ 

// pour conversion en pointeur
operator R *() const {return v;} // transforme un KN_ en pointeur
.
KN_ operator()(const SubArray & sa) const // la fonction pour prendre un
    { return KN_(*this,sa);} // sous tableau (SubArray(N,debut=0,pas=1))
... + tous les opérateurs =, +=, -=, *=, /=

// Operation avec des matrices VirtualMatrice
KN_& operator =(const typename VirtualMatrice<R>::plusAx & Ax)
    { *this=R(); // mise à 0 (le constructeur R() rend 0 de type R)
      Ax.A->addMatMul(Ax.x,*this);return *this;}

KN_& operator +=(const typename VirtualMatrice<R>::plusAx & Ax)
    { Ax.A->addMatMul(Ax.x,*this);return *this;}

.... etc
};

```

Maintenant, Voilà les constructeurs et le destructeur, les fonctions d'allocations de la classe KN qui dérive de KN_ :

```

template<class R>
class KN :public KN_<R> { public:
    typedef R K;
    KN() : KN_<R>(0,0) {} // constructeur par défaut tableau le longueur nulle
    KN(long nn) ; // construit un KN de longueur nn
    KN(long nn, R * p) ; // construit un KN de longueur nn initiales le tableau
    KN(long nn,R (*f)(long i) ) ; // construit KN (f(i))i=[0..nn[
    KN(long nn,const R & a) ; // construit un KN (a)i=[0..nn[
    template<class S> KN(const KN_<S> & s); // construit par copie
    template<class S>
        KN(const KN_<S> & s,R (*f)(S) ); // construit (f(s[i]))i=[0..s.N()[
    KN(const KN<R> & u); // construit par copie
    void resize(long nn) ; // pour redimensionner le tableau
    ~KN(){delete [] this->v;} // le destructeur
    ...
};

```

Et voilà de la classe `VirtualMatrice` qui modélise, une matrice. Une matrice sera une classe dérive de `VirtualMatrice`, qui aura défini la méthode `void addMatMul(const KN_<R> & x, KN_<R> & y)` qui ajoute à `y` le produit matrice vecteur.

```
template<class R>
struct VirtualMatrice { public:
    virtual void addMatMul(const KN_<R> & x, KN_<R> & y) const =0;
    ...
    // pour stocker les données de l'opération += A*x
    struct plusAx { const VirtualMatrice * A; const KN_<R> & x;
    plusAx( const VirtualMatrice * B, const KN_<R> & y) :A(B),x(y) {} };

    virtual ~VirtualMatrice(){}
};
```

Voilà, un exemple très complet des possibilité de classes.

```
#include<RNM.hpp>

....

typedef double R;
KNM<R> A(10,20); // un matrice
. . .
KN_<R> L1(A(1, '.')); // la ligne 1 de la matrice A;
KN<R> cL1(A(1, '.')); // copie de la ligne 1 de la matrice A;
KN_<R> C2(A('.', 2)); // la colonne 2 de la matrice A;
KN<R> cC2(A('.', 2)); // copie de la colonne 2 de la matrice A;
KNM_<R> pA(FromTo(2, 5), FromTo(3, 7)); // partie de la matrice A(2:5, 3:7)
// vue comme un matrice 4x5

KNM B(n, n);
B(SubArray(n, 0, n+1)) // le vecteur diagonal de B;
KNM_ Bt(B.t()); // la matrice transpose sans copie
```

Pour l'utilisation, utiliser l'ordre `#include "RNM.hpp"`, et les flags de compilation `-DCHECK_KN` ou en définissant la variable du preprocesseur `cpp` du C++ avec l'ordre `#defined CHECK_KN`, avant la ligne `include`.

Les définitions des classes sont faites dans 4 fichiers `RNM.hpp`, `RNM_tpl.hpp`, `RNM_op.hpp`, `RNM_op.hpp`.

Pour plus de détails voici un exemple d'utilisation assez complet.

6.2.3 Exemple d'utilisation

```
namespace std

#define CHECK_KN
#include "RNM.hpp"
#include "assert.h"
```

```

using namespace std;
//    definition des 6 types de base des tableaux a 1,2 et 3 parametres
typedef double R;
typedef KN<R> Rn;
typedef KN_<R> Rn_;
typedef KNM<R> Rnm;
typedef KNM_<R> Rnm_;
typedef KNMK<R> Rnmk;
typedef KNMK_<R> Rnmk_;
R f(int i){return i;}
R g(int i){return -i;}
int main()
{
    const int n= 8;
    cout << "Hello World, this is RNM use!" << endl << endl;
    Rn a(n,f),b(n),c(n);
    b =a;
    c=5;
    b *= c;

    cout << " a = " << (KN_<const_R>) a << endl;
    cout << " b = " << b << endl;

//    les operations vectorielles

    c = a + b;
    c = 5. *b + a;
    c = a + 5. *b;
    c = a - 5. *b;
    c = 10.*a - 5. *b;
    c = 10.*a + 5. *b;
    c += a + b;
    c += 5. *b + a;
    c += a + 5. *b;
    c += a - 5. *b;
    c += 10.*a - 5. *b;
    c += 10.*a + 5. *b;
    c -= a + b;
    c -= 5. *b + a;
    c -= a + 5. *b;
    c -= a - 5. *b;
    c -= 10.*a - 5. *b;
    c -= 10.*a + 5. *b;

    cout <<" c = " << c << endl;
    Rn u(20,f),v(20,g);
//    2 tableaux u,v de 20
//    initialiser avec  $u_i = f(i), v_j = g(i)$ 
//    Une matrice  $n+2 \times n$ 

    Rnm A(n+2,n);

    for (int i=0;i<A.N();i++) //    ligne
        for (int j=0;j<A.M();j++) //    colonne
            A(i,j) = 10*i+j;

    cout << "A=" << A << endl;
    cout << "Ai3=A('.', 3) = " << A('.', 3) << endl; //    la colonne 3
    cout << "Alj=A( 1 ,'.') = " << A( 1 ,'.') << endl; //    la ligne 1
    Rn CopyAi3(A('.', 3)); //    une copie de la colonne 3
}

```

```

cout << "CopyAi3 = " << CopyAi3;

Rn_ Ai3(A('.', 3 )); // la colonne 3 de la matrice
CopyAi3[3]=100;
cout << CopyAi3 << endl;
cout << Ai3 << endl;

assert( & A(0,3) == & Ai3(0)); // verification des adresses

Rnm S(A(SubArray(3),SubArray(3))); // sous matrice 3x3

Rn_ Sii(S,SubArray(3,0,3+1)); // la diagonal de la matrice sans copy

cout << "S= A(SubArray(3),SubArray(3) = " << S <<endl;
cout << "Sii = " << Sii <<endl;
b = 1; // Rn Ab(n+2) = A*b; error

Rn Ab(n+2);
Ab = A*b;
cout << " Ab = A*b =" << Ab << endl;

Rn_ u10(u,SubArray(10,5)); // la partie [5,5+10[ du tableau u
cout << "u10 " << u10 << endl;
v(SubArray(10,5)) += u10;
cout << " v = " << v << endl;
cout << " u(SubArray(10)) " << u(SubArray(10)) << endl;
cout << " u(SubArray(10,5)) " << u(SubArray(10,5)) << endl;
cout << " u(SubArray(8,5,2)) " << u(SubArray(8,5,2))
<< endl;

cout << " A(5, '.') [1] " << A(5, '.') [1] << " " << " A(5,1) = "
<< A(5,1) << endl;
cout << " A('.', 5) (1) = " << A('.', 5) (1) << endl;
cout << " A(SubArray(3,2),SubArray(2,4)) = " << endl;
cout << A(SubArray(3,2),SubArray(2,4)) << endl;
A(SubArray(3,2),SubArray(2,4)) = -1;
A(SubArray(3,2),SubArray(2,0)) = -2;
cout << A << endl;

Rnmk B(3,4,5);
for (int i=0;i<B.N();i++) // ligne
    for (int j=0;j<B.M();j++) // colonne
        for (int k=0;k<B.K();k++) // ....
            B(i,j,k) = 100*i+10*j+k;
cout << " B = " << B << endl;
cout << " B(1 ,2 , '.') " << B(1 ,2 , '.') << endl;
cout << " B(1 , '.', 3 ) " << B(1 , '.', 3 ) << endl;
cout << " B('.', 2 , 3 ) " << B('.', 2 , 3 ) << endl;
cout << " B(1 , '.', '.') " << B(1 , '.', '.') << endl;
cout << " B('.', 2 , '.') " << B('.', 2 , '.') << endl;
cout << " B('.', '.', 3 ) " << B('.', '.', 3 ) << endl;

cout << " B(1:2,1:3,0:3) = "
<< B(SubArray(2,1),SubArray(3,1),SubArray(4,0)) << endl;

```

```

Rnmk Bsub(B(FromTo(1,2),FromTo(1,3),FromTo(0,3)));
B(SubArray(2,1),SubArray(3,1),SubArray(4,0)) = -1;
B(SubArray(2,1),SubArray(3,1),SubArray(4,0)) += -1;
cout << " B      = " << B << endl;
cout << Bsub << endl;

return 0;
}

```

6.3 Résolution de problème linéaire

Ici nous voulons résoudre numériquement les problèmes linéaires de taille $n \times n$ suivant : Trouver $x \in \mathbb{K}^n$ telle que $Ax = b$, ou A est une matrice $\mathbb{K}^{n,n}$ et $b \in \mathbb{K}^n$ sont donnés dans un corps \mathbb{K} .

6.3.1 Méthodes direct classique

Ici, nous présentons les trois algorithmes standard direct sans pivot pour simplifier pour résoudre des systèmes linéaires en factorisant la matrices en produit de matrices triangulaires ou diagonal car la résolution d'une problème linéaire triangulaire est trivial et rapide.

l'algorithme LU de factorisation $A = (L + I)(D + U)$, avec L matrice triangulaire inférieure strict, U matrice triangulaire strict, D matrice diagonale; I la matrice Identité donc les diagonales de L et U sont nulles, nous noterons L_i la ligne i de L , U_j la colonne j de U et (L_i, U_j) le produit scalaire sur les partie communes définies de L_i et U_j , et comme L et U sont nulle sur les partie non define, le produit scalaire classique fonctionne mais est d'un point de vue algorithme sous optimal.

Decomposition LU : $A = (L + I)(D + U)$

Algorithme 8. soient $U, L, D = 0$

- pour $i = 0$ à $n - 1$
 - pour $j = 0$ à $i - 1$: $L_{ij} = (A_{ij} - (L_i, U_j)) / D_{ii}$
 - pour $j = 0$ à $i - 1$: $U_{ji} = (A_{ji} - (L_j, U_i))$
 - $D_{ii} = A_{ii} - (L_i, U_i)$

Comme nous avons $(LU)^t = U^t L^t$ on a

Decomposition LU : $A = (L + D)(U + I)$

Algorithme 9. soient $U, L, D = 0$

- pour $i = 0$ à $n - 1$
 - pour $j = 0$ à $i - 1$: $L_{ij} = (A_{ij} - (L_i, U_j))$
 - pour $j = 0$ à $i - 1$: $U_{ji} = (A_{ji} - (L_j, U_i)) / D_{ii}$
 - $D_{ii} = A_{ii} - (L_i, U_i)$

l'algorithme de Cholesky de factorisation d'une matrice symétrique définie positive.

Decomposition de Cholesky : $LL^t : A = (L + D)(L + I)^t$

Algorithme 10.

soient $L, D = 0$

- pour $i = 0$ à $n - 1$
- pour $j = 0$ à $i - 1$: $L_{ij} = (A_{ij} - (L_i, L_j))/D_{ii}$
- $D_{ii} = \sqrt{A_{ii} - (L_i, L_i)}$

l'algorithme de Crout $A = (L + I)D(L + I)^t$ de factorisation d'une matrice symétrique ,

Decomposition de Crout : $LDL^t : A = (L + I)D(L + I)^t$

Algorithme 11.

soient $L, D = 0$

- pour $i = 0$ à $n - 1$
- pour $j = 0$ à $i - 1$: $L_{ij} = (A_{ij} - (L_i, DL_j))/D_{jj}$
- $D_{ii} = A_{ii} - (L_i, DL_i)$

Où DL_i est le produit de la matrice D et du vecteur L_i .

Les codes correspondant en C++ avec les classes RNM à ne pas utiliser car sous optimal, juste là pour faire de la validation algorithmique.

```
#include "RNM.hpp"
typedef KNM<double> Rnm;
typedef KN<double> Rn;
void LU(Rnm &A, Rnm &L, Rnm &U , Rnm&D)
{
    L=0.;
    U=0.;
    D=0.;
    int n = A.N();
    for(int i=0; i<n; ++i)
    {
        for(int j=0; j<i; ++j) L(i, j) = (A(i, j) - (L(i, ':'), U(':', j)))/ D(j, j);
        for(int j=0; j<i; ++j) U(j, i) = (A(j, i) - (L(j, ':'), U(':', i))) ;
        D(i, i) = A(i, i) - (L(i, ':'), U(':', i));
    }
}

void LDLt(Rnm &A, Rnm &L, Rnm&D)
{
    L=0;
    D=0;
    int n = A.N();
    Rn w(n);
    for(int i=0; i<n; ++i)
    {
        for(int j=0; j<i; ++j) L(i, j) = (A(i, j) - (L(i, ':'), w=(D*L(j, ':'))))/D(j, j);
        D(i, i) = A(i, i) - (L(i, ':'), w=D*L(i, ':'));
    }
}

void LLt(Rnm &A, Rnm &L, Rnm&D)
{
    D=0;
```



```

L=0;
int n = A.N();
for(int i=0;i<n; ++i)
{
    for(int j=0;j<i;++j) L(i, j) = (A(i, j) - (L(i, ':'), L(j, ':')))/ D(j, j);
    D(i, i) = sqrt(A(i, i) - (L(i, ':'), L(i, ':')));
}
}

```

Remarque 3. *C'est trois algorithmiques ont été validés, et sont écrits avec de façon très simple, pour rendre la programmation trivial.*

6.3.2 La résolution d'un système linéaire avec le gradient conjugué

L'algorithme du gradient conjugué présenté dans cette section est utilisé pour résoudre le système linéaire $Ax = b$, où A est une matrice symétrique positive $n \times n$. Cet algorithme est basé sur la minimisation de la fonctionnelle quadratique $E : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ suivante :

$$E(x) = \frac{1}{2}(Ax, x) - (b, x),$$

La version préconditionnée avec un matrice C correspond après avec un changement de variable $x = Cy$ à la résolution de ${}^tCACy = {}^tCb$, et à la minimisation de la fonctionnelle :

$$E_c(y) = \frac{1}{2}(ACy, y)_C - (b, y)_C,$$

où $(\cdot, \cdot)_C$ est le produit scalaire associé à une matrice C , symétrique définie positive de \mathbb{R}^n . et car la matrice CAC est symétrique positive.

Le gradient conjugué preconditionné

Algorithme 12.

soient $x^0 \in \mathbb{R}^n$, ε , C donnés
 $G^0 = Ax^0 - b$
 $H^0 = -CG^0$
si $(G^0, G^0)_C < \varepsilon$ *stop*
— *pour* $i = 0$ à n
 $\rho = -\frac{(G^i, H^i)}{(H^i, AH^i)}$
 $x^{i+1} = x^i + \rho H^i$
 $G^{i+1} = G^i + \rho AH^i$
 $\gamma = \frac{(G^{i+1}, G^{i+1})_C}{(G^i, G^i)_C}$
 $H^{i+1} = -CG^{i+1} + \gamma H^i$
 si $(G^{i+1}, G^{i+1})_C < \varepsilon$ *stop*

Théorème 6.1. Notons $\mathcal{E}_C(x) = \sqrt{(Ax - \bar{x}, x - \bar{x})_C}$, l'erreur dans la norme de A préconditionnée, où \bar{x} est la solution du problème. Alors l'erreur à l'itération k un gradient conjugué est majoré :

$$\mathcal{E}_C(x^k) \leq 2 \left(\frac{\sqrt{K_C(A)} - 1}{\sqrt{K_C(A)} + 1} \right)^k \mathcal{E}_C(x^0)$$

où $K_C(A)$ est le conditionnement de la matrice CA , c'est à dire $K_C(A) = \frac{\lambda_1^C}{\lambda_n^C}$ où λ_1^C (resp. λ_n^C) est la plus petite (resp. grande) valeur propre de matrice CA .

Le démonstration est technique et est faite dans [?, chap 8.3]. Voila comment écrire un gradient conjugué avec ces classes.

6.3.3 Gradient conjugué préconditionné

Listing 5:

(GC.hpp)

```

// exemple de programmation du gradient conjugué preconditionnée
template<class R, class M, class P>
int GradientConjugué(const M & A, const P & C, const KN<R> &b, KN<R> &x,
                    int nbitermax, double eps)
{
    int n=b.N();
    assert(n==x.N());
    KN<R> g(n), h(n), Ah(n), & Cg(Ah); // on utilise Ah pour stocke Cg
    g = A*x;
    g -= b; // g = Ax-b
    Cg = C*g; // gradient preconditionne
    h =-Cg;
    R g2 = (Cg, g);
    R reps2 = eps*eps*g2; // epsilon relatif
    for (int iter=0; iter<=nbitermax; iter++)
    {
        Ah = A*h;
        R ro = - (g, h) / (h, Ah); // ro optimal (produit scalaire usuel)
        x += ro *h;
        g += ro *Ah; // plus besoin de Ah, on utilise avec Cg optimisation
        Cg = C*g;
        R g2p=g2;
        g2 = (Cg, g);
        cout << iter << " ro = " << ro << " ||g||^2 = " << g2 << endl;
        if (g2 < reps2) {
            cout << iter << " ro = " << ro << " ||g||^2 = " << g2 << endl;
            return 1; // ok
        }
        R gamma = g2/g2p;
        h *= gamma;
        h -= Cg; // h = -Cg * gamma * h
    }
    cout << " Non convergence de la méthode du gradient conjugué " <<endl;
    return 0;
}
// la matrice Identite -----
template <class R>

```

```

class MatriceIdentite: VirtualMatrice<R> { public:
  typedef VirtualMatrice<R>::plusAx plusAx;
  MatriceIdentite(int n):VirtualMatrice<R> (n) {};
  void addMatMul(const KN<R> & x, KN<R> & Ax) const { Ax+=x; }
  plusAx operator*(const KN<R> & x) const {return plusAx(this,x);}
};

```

6.3.4 Test du gradient conjugué

Pour finir voilà, un petit programme pour tester le GC sur cas différent. Le troisième cas étant la résolution de l'équation différentielle : $-u'' = 1$ sur $[0, 1]$ avec comme conditions aux limites $u(0) = u(1) = 0$, par la méthode de l'élément fini. La solution exact est $f(x) = x(1 - x)/2$, nous vérifions donc l'erreur sur le résultat.

Listing 6:

(GradConjugué.cpp)

```

#include <fstream>
#include <cassert>
#include <algorithm>

using namespace std;

#define KN_CHECK
#include "RNM.hpp"
#include "GC.hpp"

typedef double R;
class MatriceLaplacien1D: VirtualMatrice<R> { public:
  MatriceLaplacien1D(int n) :VirtualMatrice<R>(n) {};
  void addMatMul(const KN<R> & x, KN<R> & Ax) const ;
  plusAx operator*(const KN<R> & x) const {return plusAx(*this,x);}
};

void MatriceLaplacien1D::addMatMul(const KN<R> & x, KN<R> & Ax) const {
  int n= x.N(), n_1=n-1;
  double h=1./(n_1), h2= h*h, d = 2/h, d1 = -1/h;
  R Ax0=Ax[0], Axn_1=Ax[n_1];
  Ax=0;
  for (int i=1;i< n_1 ; i++)
    Ax[i] = (x[i-1] +x[i+1]) * d1 + x[i]*d ;
  Ax[0]=x[0];
  Ax[n_1]=x[n_1];
}

int main(int argc, char ** argv)
{
  typedef KN<double> Rn;
  typedef KN<double> Rn_;
  typedef KNM<double> Rnm;
  typedef KNM<double> Rnm_;

```

// CL

```

{
  int n=10;
  Rnm A(n,n), C(n,n), Id(n,n);
  A=-1;
  C=0;
  Id=0;
  Rn_ Aii(A, SubArray(n,0,n+1)); // la diagonal de la matrice A sans copy
  Rn_ Cii(C, SubArray(n,0,n+1)); // la diagonal de la matrice C sans copy
  Rn_ Idii(Id, SubArray(n,0,n+1)); // la diagonal de la matrice Id sans copy
  for (int i=0;i<n;i++)
    Cii[i]= 1/(Aii[i]=n+i*i*i);
  Idii=1;
  cout << A;
  Rn x(n), b(n), s(n);
  for (int i=0;i<n;i++) b[i]=i;
  cout << "GradientConjugue preconditionne par la diagonale " << endl;
  x=0;
  GradientConjugue(A,C,b,x,n,1e-10);
  s = A*x ;
  cout << " solution : A*x= " << s << endl;
  cout << "GradientConjugue preconditionnee par la identity " << endl;
  x=0;
  GradientConjugue(A,MatriceIdentite<R>(n),b,x,n,1e-6);
  s = A*x ;
  cout << s << endl;
}
{
  cout << "GradientConjugue laplacien 1D par la identity " << endl;
  int N=100;
  Rn b(N), x(N);
  R h= 1./(N-1);
  b= h;
  b[0]=0;
  b[N-1]=0;
  x=0;
  R t0=CPUtime();
  GradientConjugue(MatriceLaplacien1D(n),MatriceIdentite<R>(n),b,x,N,1e-5);
  cout << " Temps cpu = " << CPUtime() - t0<< "s" << endl;
  R err=0;
  for (int i=0;i<N;i++)
  {
    R xx=i*h;
    err= max(fabs(x[i]- (xx*(1-xx)/2)),err);
  }
  cout << "Fin err=" << err << endl;
}
return 0;
}

```

6.3.5 Sortie du test

```
10x10  :
      10  -1  -1  -1  -1  -1  -1  -1  -1  -1
      -1  11  -1  -1  -1  -1  -1  -1  -1  -1
      -1  -1  18  -1  -1  -1  -1  -1  -1  -1
      -1  -1  -1  37  -1  -1  -1  -1  -1  -1
      -1  -1  -1  -1  74  -1  -1  -1  -1  -1
      -1  -1  -1  -1  -1  135  -1  -1  -1  -1
      -1  -1  -1  -1  -1  -1  226  -1  -1  -1
      -1  -1  -1  -1  -1  -1  -1  353  -1  -1
      -1  -1  -1  -1  -1  -1  -1  -1  522  -1
      -1  -1  -1  -1  -1  -1  -1  -1  -1  739
      GradienConjugue preconditionne par la diagonale
6  ro = 0.990712 ||g||^2 = 1.4253e-24
  solution : A*x= 10      :      1.60635e-15  1 2 3 4 5 6 7 8 9

GradienConjugue preconditionnee par la identity
9  ro = 0.0889083 ||g||^2 = 2.28121e-15
10      :      6.50655e-11      1 2 3 4 5 6 7 8 9

GradienConjugue laplacien 1D preconditionnee par la identity
48  ro = 0.00505051 ||g||^2 = 1.55006e-32
  Temps cpu = 0.02s
  Fin err=5.55112e-17
```

Modifier, l'exemple `GradConjugue.cpp`, pour résoudre le problème suivant, trouver $u(x, t)$ une solution

$$\frac{\partial u}{\partial t} - \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = f; \quad \text{dans }]0, L[$$

$$\text{pour } t = 0, u(x, 0) = u_0(x) \quad \text{et } u(0, t) = u(L, t) = 0$$

en utilisant un θ schéma pour discrétiser en temps, c'est à dire que

$$\frac{u^{n+1} - u^n}{\Delta t} - \frac{\partial^2 (\theta u^{n+1} + (1 - \theta)u^n)}{\partial x^2} = f; \quad \text{dans }]0, L[$$

où u^n est une approximation de $u(x, n\Delta t)$, faite avec des éléments finis P_1 , avec un maillage régulier de $]0, L[$ en M éléments. les fonctions élémentaires seront noté w^i , avec pour $i = 0, \dots, M$, avec $x_i = \frac{iN}{L}$

$$w^i|_{]x_{i-1}, x_i[\cup]0, L[} = \frac{x - x_i}{x_{i-1} - x_i}, \quad w^i|_{]x_i, x_{i+1}[\cup]0, L[} = \frac{x - x_i}{x_{i+1} - x_i}, \quad w^i|_{]0, L[\setminus]x_{i-1}, x_{i+1}[} = 0$$

C'est a dire qu'il faut commencer par construire du classe qui modélise la matrice

$$\mathcal{M}_{\alpha\beta} = \left(\int_{]0, L[} \alpha w^i w^j + \beta (w^i)' (w^j)' \right)_{i=1 \dots M, j=1 \dots M}$$

en copiant la classe `MatriceLaplacien1D`.

Puis, il suffit, d'approcher le vecteur $F = (f_i)_{i=0..M} = \left(\int_{]0, L[} f w^i \right)_{i=0..M}$ par le produit $F_h = \mathcal{M}_{1,0} (f(x_i))_{i=1, M}$, ce qui revient à remplacer f par

$$f_h = \sum_i f(x_i) w^i$$

Exercice 12.

Q1 Ecrire l'algorithme mathématiquement, avec des matrices

Q2 Transcrire l'algorithme

Q3 Visualiser les résultat avec `gnuplot`, pour cela il suffit de crée un fichier par pas de temps contenant la solution, stocker dans un fichier, en inspirant de

```
#include<sstream>
#include<ofstream>
#include<iostream>
....
stringstream ff;
ff << "sol-" << temps << ends;
cout << " ouverture du fichier" << ff.str.c_str() << endl;
{
    ofstream file(ff.str.c_str());
    for (int i=0; i<=M; ++i)
        file << x[i] << endl;
} // fin de bloc => destruction de la variable file
// => fermeture du fichier
...
```

6.4 Des classes pour les Graphes

Les sources sont disponibles : <http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/Graphe.tar.bz2>.

6.5 Définition et Mathématiques

- On définit un graphe \mathbf{G} comme étant un couple (X, G) où X est un ensemble appelé l'ensemble des sommets et G un sous ensemble de X^2 appelé l'ensemble des arcs ou arêtes orientées.
- une arête est un arc qui a perdu son orientation
- une chaîne est une suite d'arêtes $(\mu_i, (i = 1, n))$ de G telle que les arêtes μ_i et μ_{i-1} aient un sommet s_i en commun si $i > 0$ et $i < n$ et telle que pour $i > 0$ et $i < n$, l'arête μ_i ait pour autre sommet le sommet s_{i+1} . Soit s_o (resp. s_n) le sommet de μ_1 (resp. μ_n) non dans μ_2 (resp. μ_{n-1}). Si la chaîne est réduite à une arête μ_1 , s_o et s_1 seront les deux sommets de l'arête μ_1 .
- On définit la relation d'équivalence sur les sommets de \mathbf{G} par : $x \equiv y$ il existe une chaîne reliant x à y .
- les composantes connexes de \mathbf{G} seront les classes d'équivalence de la relation \equiv .
- un cycle est une chaîne fermée (le sommet s_o est égale à s_n) telle que tous les arcs soient distincts.
- à chaque cycle on peut associer un vecteur μ de \mathbb{R}^G dont les composantes sont définies par

$$\mu_i = \begin{cases} +0 & \text{si l'arc } i \text{ n'est pas dans le cycle,} \\ +1 & \text{l'arc } i \text{ a le même sens que le sens du parcours du cycle,} \\ -1 & \text{sinon.} \end{cases} \quad (3)$$

par abus de langage, on confondra souvent un cycle et son vecteur associé. On notera par $V(\mathbf{G})$ l'espace vectoriel engendré par les cycles de \mathbf{G} .

Théorème 6.1. *Soit \mathbf{G} un graphe à n sommets, m arcs et p composantes connexes, alors la dimension de $V(\mathbf{G})$ est égal à $m - n + p$.*

Démonstration . voir Berge [Berge-1970]

Théorème 6.2. *Définition Soit $\mathbf{H} = (X, H)$ un graphe. Les propriétés suivantes sont équivalentes et caractérisent un arbre (n nombre de sommets, m le nombre d'arcs).*

1. \mathbf{H} est connexe, sans cycle
2. \mathbf{H} est connexe et $m = n - 1$
3. \mathbf{H} est sans cycle et $m = n - 1$
4. \mathbf{H} est sans cycle et en ajoutant un arc quelconque on crée un cycle unique
5. \mathbf{H} est connexe et si l'on supprime un arc quelconque il n'est plus connexe.

Démonstration. voir Berge [Berge-1970]

Théorème 6.3. *Définition Soit $\mathbf{G} = (X, G)$ un graphe connexe alors il existe un sous graphe $\mathbf{H} = (X, H)$ tel que H soit inclus dans G et tel que \mathbf{H} soit un arbre. \mathbf{H} sera appelé un arbre maximal de \mathbf{G} .*

Démonstration. Soit $\mathbf{H} = (X, H)$ un graphe connexe tel que pour tout sous ensemble H' de H et différent de H , le graphe (X, H') est non connexe (il en existe car le graphe (X, G) est connexe, et les ensembles G et X sont finis). Il est alors clair que \mathbf{H} est un arbre d'après la propriété v) du théorème A.2. ■

Théorème 6.4. Soit $\mathbf{G} = (X, G)$ un graphe connexe et soit $\mathbf{H} = (X, H)$ un arbre maximal de G , si i est un arc de \mathbf{G} et non de \mathbf{H} son adjonction à H détermine un cycle γ^i unique tel que son vecteur associé $(\gamma_j^i)_{j \in G}$ vérifie : γ_i^i est égal à 1. L'ensemble $\{\gamma^i / i \in G \setminus H\}$ forme une base de $V(\mathbf{G})$.

Démonstration. Berge [Berge-1970]

Soit $\mathbf{G} = (X, G)$ un graphe, on appellera un flot un vecteur $(\alpha_i)_{i \in G}$ tel que pour tout sommet s de X on ait

$$\sum_{i \in I_s^+} \alpha_i - \sum_{i \in I_s^-} \alpha_i = 0; \quad (4)$$

où I_s^+ (resp. I_s^-) est l'ensemble des arcs (x, y) de G tel que s soit égal à x (resp. y) ce qui est identique à l'ensemble des arcs partant (resp. arrivant) de s .

Remarque 4. L'équation (4) nous dit que pour un flot tout ce qui entre en un sommet en ressort.

Proposition A.1. l'ensemble des flots d'un graphe sans cycle est réduit à $\{0\}$.

Démonstration. Faisons une démonstration par récurrence sur l'ordre de \mathbf{G} (nombre de sommets de \mathbf{G}). Si l'ordre de \mathbf{G} est égal à un, on a trivialement la propriété. On suppose la propriété vraie pour tout graphe sans cycle d'ordre n .

Soit $\mathbf{G} = (X, G)$ un graphe sans cycle d'ordre $n + 1$ avec m arc. Soit $\alpha = (\alpha_i)_{i \in G}$ un flot de \mathbf{G} . Comme \mathbf{G} est sans cycle, le théorème A.1 nous dit que $m - n + 1 < 0$, ce qui prouve qu'il existe un sommet j de G contenu dans une seule arête k de G . D'où d'après (4), la composante α_k est nulle. On en déduit que $(\alpha_i)_{i \in G \setminus \{k\}}$ est un flot de $(X \setminus \{j\}, G \setminus \{k\})$. Il suffit d'appliquer l'hypothèse de récurrence pour montrer la propriété. ■

Théorème 6.5. l'espace vectoriel des flots est égal à l'espace vectoriel $V(\mathbf{G})$ engendré par les cycles du graphe \mathbf{G}

Démonstration. On peut supposer \mathbf{G} connexe car sinon on travaillera sur les composantes connexes de \mathbf{G} . Si \mathbf{G} est connexe, il existe un arbre maximal $\mathbf{H} = (X, H)$ de $\mathbf{G} = (X, G)$. Soient les cycles (γ^i) associés à l'arbre pour $i \in G \setminus H$ (cf. théorème A.4). Il est clair que les vecteurs $(\gamma_j^i)_{j \in G}$ de \mathbb{R}^G sont des flots. Donc tout vecteur de $V(\mathbf{G})$ est un flot. Soit $(\alpha_i)_{i \in G}$ un flot, on construit le flot $(\beta_j)_{j \in G}$ suivant

$$\beta_j = \alpha_j - \sum_{i \in G \setminus H} \alpha_i \gamma_j^i. \quad (5)$$

Comme par construction $\beta_j = 0$ pour tout $j \in G \setminus H$, on en déduit que le vecteur $(\beta_j)_{j \in H}$ est un flot de H . La proposition précédente et le théorème A.2 i) nous montrent que β_j est nul pour tout j dans H . D'où tout flot est somme de cycles ce qui prouve l'autre inclusion. ■

Soit $\mathbf{G} = (X, G)$ un graphe connexe composé de n sommets et de m arêtes.

A chaque arc j on associe le vecteur $\mathbf{e}^j = (e_i^j)_{i \in X}$ de \mathbb{R}^X tel que

$$e_i^j = \begin{cases} 0 & \text{si } i \text{ n'est pas un sommet de l'arc } j; \\ +1 & \text{si l'arc } j \text{ est de la forme } (i, k) \text{ (} k \in X \text{)}; \\ -1 & \text{si l'arc } j \text{ est de la forme } (k, i) \text{ (} k \in X \text{)}. \end{cases} \quad (6)$$

6.6 Première Implémentation

Ici nous voulons, pouvoir calculer l'ordre des sommets d'un graphe, respectivement $o^\pm(s) = \#I^\pm(s)$ où les deux I^\pm sont définies pour (4).

Puis, pour calculer les composantes connexes du graphe, nous aurons besoin de construire l'ensemble $I^+(s) \cup I^-(s)$. Pour, cela nous stockerons cette liste d' arcs dans la classe Sommet.

```
#include <cassert>
#include <iostream>
using namespace std;

class Arc;
class Sommet;

class Sommet { public :
    int numero; // le numero du sommet
    int couleur; // la couleur du sommet
    int nbarcs; // nb d'arc contenant ce sommet

    Arc ** a; // listes des arcs contenant ce sommet
              // constructeur par default
    Sommet(int n=0) : numero(n), couleur(0), nbarcs(0), a(0) {}
    void Set(int i) {numero=i;}
    Sommet & operator=(int i) { numero=i;return *this;}
    int o() const {return nbarcs;}

    // pas d'opérateurs de copies, c'est une class simple
    // dans le cas 2 on interdit la copie de sommet

    ~Sommet() {delete a;}
private:
    Sommet(const Sommet &);
    void operator =(const Sommet &);
};

class Arc {public:
    int numero; // le numero de l'arc
    Sommet *s[2]; // un tableau de 2 pointeurs sur les sommets
                 // ( ici il faut refechir )

    Arc(): numero(0) {s[0]=s[1]=0; } // un constructeur par default
                                     // pour faire de tableau arc

    // les methodes ...

    const Sommet & operator[](int i) const
```

```

{ assert(i >=0 && i <=1); return (*s[i]);}

Sommet & operator[](int i)
{ assert(i >=0 && i <=1); return (*s[i]);}

// le vrai constructeur.
void Set(int i, Sommet & a, Sommet & b) {numero=i;s[0]=&a; s[1]=&b;}

const Sommet & SommetOppose(Sommet & si) const
{ assert(&si == s[0] || &si == s[1]);
return *(&si == s[0] ? s[1] : s[0]); }

Sommet & SommetOppose(Sommet & si)
{ assert(&si == s[0] || &si == s[1]);
return *(&si == s[0] ? s[1] : s[0]); }

Sommet * SommetOppose(Sommet * si) const
{ assert(si == s[0] || si == s[1]);
return (si == s[0] ? s[1] : s[0]); }

private:
// pas de copie on a toujours l'arc d'un graphee
Arc(const Arc & );
void operator =(const Arc & );
};

class Graphe { public:
int n; // n nombre de sommets
int m; // m nombre d'arcs
Sommet * s; // le tableau des sommets
Arc * a; // le tableau des Arcs

Arc & operator[](int i){ return a[CheckA(i)];}
const Arc & operator[](int i) const { return a[CheckA(i)];}

Sommet & operator()(int i){ return s[CheckS(i)];}
const Sommet & operator()(int i) const { return s[CheckS(i)];}
// G[i] est l'arc i et G(i) est le sommet i
int CheckA(int i) const { assert(i>=0 && i < m); return i;}
int CheckS(int i) const { assert(i>=0 && i < n); return i;}

void MiseAJour();
Graphe(int ); // un graphe c
Graphe(const char * filename); // un graphe lue dans filename
~Graphe()
{
cout << " delete Graphe: nb sommets " << n << " , nb arcs " << m << endl;
delete [] s;
delete [] a;
}

```

```

}

// pas operateur de copie
private:
    Graphe(const Graphe &);
    Graphe & operator=(const Graphe &);
};

inline ostream & operator<<(ostream & f, const Sommet & s)
{
    if(&s) f << " s " << s.numero << " c " << s.couleur << " ";
    else cout << " s NULL " ;
    return f;
}

inline ostream & operator<<(ostream & f, const Arc & a)
{ f << " a " << a.numero << " : " << a[0].numero << " "
  << a[1].numero << " "; return f;}

// trop longue cette fonction est mise dans Graphe.cpp
ostream & operator<<(ostream & f, const Graphe & a) ;

```

Les methodes des classes

```

#include <cassert>
#include <iostream>
using namespace std;

class Arc;
class Sommet;

class Sommet { public :
    int numero; // le numero du sommet
    int couleur; // la couleur du sommet
    int nbarcs; // nb d'arc contenant ce sommet

    Arc ** a; // listes des arcs contenant ce sommet
              // constructeur par default
    Sommet(int n=0) : numero(n), couleur(0), nbarcs(0), a(0) {}
    void Set(int i) {numero=i;}
    Sommet & operator=(int i) { numero=i;return *this;}
    int o() const {return nbarcs;}

// pas d'operateurs de copies, c'est une class simple
// dans le cas 2 on interdit la copie de sommet

~Sommet(){delete a;}
private:
    Sommet(const Sommet &);
    void operator =(const Sommet &);
};

```

```

class Arc {public:
    int numero; // le numero de l'arc
    Sommet *s[2]; // un tableau de 2 pointeurs sur les sommets
                // ( ici il faut refechir )

    Arc(): numero(0) {s[0]=s[1]=0; } // un constructeur par default
                // pour faire de tableau arc

                // les methodes ...

    const Sommet & operator[](int i) const
    { assert(i >=0 && i <=1); return (*s[i]);}

    Sommet & operator[](int i)
    { assert(i >=0 && i <=1); return (*s[i]);}

                // le vrai constructeur.
    void Set(int i,Sommet & a, Sommet & b) {numero=i;s[0]=&a; s[1]=&b;}

    const Sommet & SommetOppose(Sommet & si) const
    { assert(&si == s[0] || &si == s[1]);
    return *(&si == s[0] ? s[1] : s[0]); }

    Sommet & SommetOppose(Sommet & si)
    { assert(&si == s[0] || &si == s[1]);
    return *(&si == s[0] ? s[1] : s[0]); }

    Sommet * SommetOppose(Sommet * si) const
    { assert(si == s[0] || si == s[1]);
    return (si == s[0] ? s[1] : s[0]); }

private:
                // pas de copie on a toujours l'arc d'un graphee
    Arc(const Arc & );
    void operator =(const Arc & );
};

class Graphe { public:
    int n; // n nombre de sommets
    int m; // m nombre d'arcs
    Sommet * s; // le tableau des sommets
    Arc * a; // le tableau des Arcs

    Arc & operator[](int i){ return a[CheckA(i)];}
    const Arc & operator[](int i) const { return a[CheckA(i)];}

    Sommet & operator()(int i){ return s[CheckS(i)];}
    const Sommet & operator()(int i) const { return s[CheckS(i)];}
                // G[i] est l'arc i et G(i) est le sommet i

```

```

int CheckA(int i) const { assert(i>=0 && i < m); return i;}
int CheckS(int i) const { assert(i>=0 && i < n); return i;}

void MiseAJour();
Graphe(int ); // un graphe c
Graphe(const char * filename); // un graphe lue dans filename
~Graphe()
{
    cout << " delete Graphe: nb sommets " << n << " , nb arcs " << m << endl;
    delete [] s;
    delete [] a;
}

// pas operateur de copie

private:
    Graphe(const Graphe &);
    Graphe & operator=(const Graphe &);
};

inline ostream & operator<<(ostream & f, const Sommet & s)
{
    if(&s) f << " s " << s.numero << " c " << s.couleur << " ";
    else cout << " s NULL " ;
    return f;
}

inline ostream & operator<<(ostream & f, const Arc & a)
{ f << " a " << a.numero << " : " << a[0].numero << " "
  << a[1].numero << " "; return f;}

// trop longue cette fonction est mise dans Graphe.cpp
ostream & operator<<(ostream & f, const Graphe & a) ;

```

L'algorithme qui colorie la composante connexe du sommet *s* non colorie. remarque Ici, les couleurs sont simplement des entiers et la «non couleur» est 0

```

void Coloriage(const Graphe & G,Sommet & s,int couleur)
{
    kpile++; // incrementation de la pile
    mpile = max(kpile,mpile); // stockage de la profondeur max
    assert(couleur);
    s.couleur = couleur;
    for (int k=0; k <s.nbarcs ;k++)
    {
        Sommet & sv = s.a[k]->SommetOppose(s); // le sommet oppose a s
        if ( !sv.couleur ) Coloriage(G,sv,couleur);
    }
    kpile--; // decrementation de pile
}

```

Le programme principale avec impression :

```

#include "Graphe-v3.hpp"
#include <fstream>
// ruse pour calculer la profondeur maximal de pile d'appelle recursif
// on utilise des variables global.
int kpile=0; // profondeur courante
int mpile =0; // profondeur maximal

int main(int argc, char ** argv)
{
    const char * filename = argc>1 ? argv[1] : "graphe.txt";
    Graphe G(filename);

// si le graphe est petit on affiche
    if (G.m < 100)
        cout << " " << filename << " " << G << endl;

    int couleur=0;
    for (int s=0; s<G.n; ++s)
        G.s[s].couleur = 0;

    for (int s=0; s<G.n; ++s)
        if ( G.s[s].couleur == 0)
        {
            couleur++;
            cout << " Nouvelle composante connexe sommet depart s : " << s
                << " Nu = " << couleur << endl;
            Coloriage(G, G.s[s], couleur);
        }

    cout << " Nb de composantes connexe du Graphe " << couleur << endl;
    cout << " profondeur max de pile = " << mpile << endl;
}

```

Remarque : la complexité de l'algorithme est en $o(n + 2m)$. Effectivement on a vu, 1 fois les sommets et deux fois les arcs. Par contre la profondeur de récursivité est énorme donc cet algorithme ne marche moralement pas. Pour le faire fonctionner, il suffit de «derécursiver» l'algorithme en gérant la pile à la main comme dans la fonction `Coloriage_sans_recursion`.

Pour les fanatiques, voilà la version non récursive de l'algorithme.

```

int Coloriage_sans_recursion(Graphe & G, Sommet * s, int couleur)
{
// Attention le pointeur s
    int sizepile=G.n ;
    Sommet ** ps = new Sommet*[sizepile];
    int * pk = new int[sizepile];
    int niveau=-1, niveauMax=0;
    int nbcolorier=0;
}

```

```

L10:                                     //  ici: entrée de la routine recursive
niveau++;                               //  change le niveau de la pile
assert(niveau < sizepile);               //  vérification
ps[niveau]=s;                            //  sommet courant
pk[niveau]=0;                             //  premiere arc du sommet
niveauMax=max(niveauMax,niveau);
s->couleur = couleur;                    //  colorie le sommet
nbcolorier++;                             //  pour calculer le nombre de sommets colorier.

while (niveau>=0)                         //  tant que la pile est non vide
{
    Sommet * sn=ps[niveau];                //  le sommet courant
    while ( (pk[niveau]) <sn->nbarcs)      //  si il y a des arcs
    {
        s = sn->a[pk[niveau]++]>SommetOppose(sn); //  le sommet oppose a s
        if ( !s->couleur ) goto L10;      //  appel avec le nouveau sommet
    }
    --niveau; //  on a fin le sommet sn et le niveau courant, donc on depile
}

delete [] ps;
delete [] pk;
cout << "  profondeur de pile = " << niveauMax << endl;
return nbcolorier;
}

```

6.7 Seconde Implémentation

Bien sur, nous aurions pu utiliser, la construction de l'image réciproque pour construire les listes des arcs de sommets donnée. Pour cela, il suffit de remarquer que la listes des arcs de sommets données est l'inversion des deux fonctions $F_0 : a \mapsto G.a[a][0].numero$ et $F_1 : a \mapsto G.a[a][1].numero$, en faite on peut faire un optimisation en remarquant $\{0, \dots, m-1\} \times \{0, 1\}$ est en bijection avec $\{0, \dots, 2n-1\}$ avec l'application $(a, i) \mapsto p = 2a + i$ et que son l'application inverse est $p \mapsto (p/2, p \bmod 2)$. Le code pour construire, les listes est :

```

int fin = -1;                             //  ce n'est pas un numero d'arête valide
int * depart = new int[G.n];
int * suivant = new int[G.m*2];
for (int k = 0; k < G.n;k++)
    depart[k]=fin;
for (int p=0;p<G.m*2;p++)
{
    int k = G[p/2][p%2].numero ;
    suivant[p]=depart[k];                 //  met la liste ancienne dans la case p
    depart[k] = p;                       //  on met le départ pour p
}

```

6.8 Maillage et Triangulation 2D

6.9 Les classes de Maillages

Nous allons définir les outils informatiques en C++ pour utiliser des maillages, pour cela nous utilisons la classe `R2` définie au paragraphe 6.1 page 53. Le maillage est formé de triangles qui sont définis par leurs trois sommets. Mais attention, il faut numéroter les sommets. La question classique est donc de définir un triangle : soit comme trois numéro de sommets, ou soit comme trois pointeurs sur des sommets (nous ne pouvons pas définir un triangle comme trois références sur des sommets car il est impossible d'initialiser des références par défaut). Les deux sont possibles, mais les pointeurs sont plus efficaces pour faire des calculs, d'où le choix de trois pointeurs pour définir un triangle. Maintenant les sommets seront stockés dans un tableau donc il est inutile de stocker le numéro du sommet dans la classe qui définit un sommet, nous ferons une différence de pointeur pour retrouver le numéro d'un sommet, ou du triangle du maillage.

Un maillage (classe de type `Mesh`) contiendra donc un tableau de triangles (classe de type `Triangle`) et un tableau de sommets (classe de type `Vertex2`), bien sur le nombre de triangles (`nt`), le nombre de sommets (`nv`), de plus il me paraît naturel de voir un maillage comme un tableau de triangles et un triangle comme un tableau de 3 sommets.

Remarque : Les sources de ces classes et méthodes sont disponible dans l'archive <http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/EF.tar.bz2> avec un petit exemple.

6.9.1 La classe `Label`

Nous avons vu que le moyen le plus simple de distinguer les sommets appartenant à une frontière était de leur attribuer un numéro logique ou étiquette (*label* en anglais). Rappelons que dans le format `FreeFem++` les sommets intérieurs sont identifiés par un numéro logique nul.

De manière similaire, les numéros logiques des triangles nous permettront de séparer des sous-domaines Ω_i , correspondant, par exemple, à des types de matériaux avec des propriétés physiques différentes.

La classe `Label` va contenir une seule donnée (`lab`), de type entier, qui sera le numéro logique.

Listing 7:

(*label.hpp - la classe Label*)

```
class Label {
    friend ostream& operator <<(ostream& f, const Label & r )
    { f << r.lab ; return f; }
    friend istream& operator >>(istream& f, Label & r )
    { f >> r.lab ; return f; }
public:
    int lab;
    Label(int r=0):lab(r){}
    int onGamma() const { return lab;}
};
```

Cette classe n'est pas utilisée directement, mais elle servira dans la construction des classes pour les sommets et les triangles. Il est juste possible de lire, écrire un label, et tester si elle est nulle.

Listing 8: *(utilisation de la classe Label)*

```
Label r;
cout << r ; // écrit r.lab
cin >> r ; // lit r.lab
if(r.onGamma()) { ..... } // à faire si la r.lab != 0
```

6.9.2 La classe **Vertex2** (modélisation des sommets 2d)

Il est maintenant naturel de définir un sommet comme un point de \mathbb{R}^2 et un numéro logique Label. Par conséquent, la classe `Vertex2` va dériver des classes `R2` et `Label` tout en héritant leurs données membres et méthodes :

Listing 9: *(Mesh2d.hpp - la classe Vertex2)*

```
class Vertex2 : public R2,public Label {
    friend inline ostream& operator <<(ostream& f, const Vertex2 & v )
        { f << (R2) v << ' ' << (Label &) v ; return f; }
    friend inline istream& operator >> (istream& f, Vertex2 & v )
        { f >> (R2 &) v >> (Label &) v ; return f; }
public:
    Vertex2() : R2(),Label(){};
    Vertex2(R2 P,int r=0): R2(P),Label(r){}
private: // pas de copie pour ne pas prendre l'adresse
    Vertex2(const Vertex2 &);
    void operator=(const Vertex2 &);
};
```

Nous pouvons utiliser la classe `Vertex2` pour effectuer les opérations suivantes :

Listing 10: *(utilisation de la classe Vertex2)*

```
Vertex2 V,W; // construction des sommets V et W
cout << V ; // écrit V.x, V.y , V.lab
cin >> V ; // lit V.x, V.y , V.lab
R2 O = V; // copie d'un sommet
R2 M = ( (R2) V + (R2) W ) *0.5; // un sommet vu comme un point de R2
(Label) V // la partie label d'un sommet (opérateur de cast)
if ( !V.onGamma() ) { ..... } // si V.lab = 0, pas de conditions aux limites
```

Remarque 5. $\left\| \begin{array}{l} \text{Les trois champs } (x, y, lab) \text{ d'un sommet sont initialisés par } (0., 0., 0) \text{ par} \\ \text{défaut, car les constructeurs sans paramètres des classes de base sont appelés} \\ \text{dans ce cas.} \end{array} \right.$

6.9.3 La classe `Triangle` (modélisation des triangles)

Un triangle sera construit comme un tableau de trois pointeurs sur des sommets, plus un numéro logique (*label*). Nous rappelons que l'ordre des sommets dans la numérotation locale ($\{0, 1, 2\}$) suit le sens trigonométrique. La classe `Triangle` contiendra également une donnée supplémentaire, l'aire du triangle (*area*), et plusieurs fonctions utiles :

- `Edge(i)` qui calcule le vecteur «arête du triangle» opposée au sommet local i ;
- `H(i)` qui calcule directement le gradient de la i coordonnée barycentrique λ^i par la formule :

$$\nabla \lambda^i|_K = H_K^i = \frac{(q^j - q^k)^\perp}{2 \text{aire}_K} \quad (7)$$

où l'opérateur \perp de \mathbb{R}^2 est défini comme la rotation de $\pi/2$, ie. $(a, b)^\perp = (-b, a)$, et où les q^i, q^j, q^k sont les coordonnées des 3 sommets du triangle.

Listing 11:

(*Mesh2d.hpp* - la classe `Triangle`)

```

class Triangle: public Label {
    Vertex2 *vertices[3]; // variable prive
                        // an array of 3 pointer to vertex
public:
    R area;
    Triangle() :area() {}; // constructor empty for array
    Vertex2 & operator[] (int i) const {
        ASSERTION(i>=0 && i <3);
        return *vertices[i]; // to see triangle as a array of vertex
    }
    void init(Vertex2 * v0,int i0,int i1,int i2,int r)
    { vertices[0]=v0+i0; vertices[1]=v0+i1; vertices[2]=v0+i2;
      R2 AB(*vertices[0],*vertices[1]);
      R2 AC(*vertices[0],*vertices[2]);
      area = (AB^AC)*0.5;
      lab=r;
      ASSERTION(area>0);
    }
    R2 Edge(int i) const {ASSERTION(i>=0 && i <3);
        return R2(*vertices[(i+1)%3],*vertices[(i+2)%3]);} // opposite edge
    vertex i
    R2 H(int i) const { ASSERTION(i>=0 && i <3);
        R2 E=Edge(i);return E.perp() / (2*area);} // heighth

    void Gradlambda(R2 * GradL) const
    {
        GradL[1]= H(1);
        GradL[2]= H(2);
        GradL[0]= -GradL[1]-GradL[2];
    }
}

```

```

}

R lenEdge(int i) const {ASSERTION(i>=0 && i <3);
    R2 E=Edge(i);return sqrt((E,E));}

R2 operator()(const R2 & Phat) const { // Transformation:  $\hat{K} \mapsto K$ 
    const R2 &A =*vertices[0];
    const R2 &B =*vertices[1];
    const R2 &C =*vertices[2];
    return (1-Phat.x- Phat.y)* A + Phat.x *B +Phat.y*C ;}

private:
    Triangle(const Triangle &); // pas de construction par copie
    void operator=(const Triangle &); // pas affectation par copy
public: // -- Ajoute 2007 pour un ecriture generique 2d 3d --
    R mesure() const {return area;}
    static const int nv=3;
};

```

Remarque 6. *La construction effective du triangle n'est pas réalisée par un constructeur, mais par la fonction `init`. Cette fonction est appelée une seule fois pour chaque triangle, au moment de la lecture du maillage (voir plus bas la classe `Mesh`).*

Remarque 7. *Les opérateurs d'entrée-sortie ne sont pas définis, car il y a des pointeurs dans la classe qui ne sont pas alloués dans cette classe, et qui ne sont que des liens sur les trois sommets du triangle (voir également la classe `Mesh`).*

Regardons maintenant comment utiliser cette classe :

Listing 12: (utilisation de la classe `Triangle`)

```

// soit T un triangle de sommets A,B,C ∈ ℝ2
// -----
Triangle::nv ; // nombre de sommets d'un triangle (ici 3)
const Vertex2 & V = T[i]; // le sommet i de T (i ∈ {0,1,2})
double a = T.area ; // l'aire de T
R2 AB = T.Edge(2); // "vecteur arête" opposé au sommet 2
R2 hC = T.H(2) ; // gradient de la fonction de base associé au sommet
2
R l = T.lenEdge(i); // longueur de l'arête opposée au sommet i
(Label) T ; // la référence du triangle T
R2 G(T(R2(1./3,1./3))); // le barycentre de T
Triangle T;
T.init(v,ia,ib,ic,lab); // initialisation du triangle T avec les sommets
// v[ia],v[ib],v[ic] et l'étiquette lab
// (v est le tableau des sommets)

```

6.9.4 La classe Seg (modélisation des segments de bord)

On fait la même type de classe que les triangles mais juste avec deux sommets, on utilisera cette classe pour calculer les intégrales pour les conditions aux limites de type Neumann,

Listing 13:

(Mesh2d.hpp - la classe Seg)

```
class Seg: public Label {
    Vertex2 *vertices[2]; // variable prive
                          // an array of 3 pointer to vertex
public:
    R l; // longueur du segment
    Seg() :l() {} // constructor empty for array
    Vertex2 & operator[](int i) const {
        ASSERTION(i>=0 && i <2);
        return *vertices[i]; // to see triangle as a array of vertex
    }
    void init(Vertex2 * v0,int * iv,int r)
    {
        vertices[0]=v0+iv[0];
        vertices[1]=v0+iv[1];
        R2 AB(*vertices[0],*vertices[1]);
        l= AB.norme();
        lab=r;
        ASSERTION(l>0);
    }

    R2 operator()(const R & Phat) const // Transformation: [0,1] ↦ K
    {
        const R2 &A =*vertices[0];
        const R2 &B =*vertices[1];
        return (1-Phat)* A + Phat *B ;}

private:
    Seg(const Seg &); // pas de construction par copie
    void operator=(const Seg &); // pas affectation par copy
public:
    R mesure() const {return l;}
    static const int nv=2;
};
```

Regardons maintenant comment utiliser cette classe :

Listing 14:

(utilisation de la classe Seg)

```
Seg::nv ; // soit K un Seg de sommets A,B ∈ ℝ²
const Vertex2 & V = K[i]; // -----
                          // nombre de sommets d'un Seg (ici 3)
                          // le sommet i de T (i ∈ {0,1})
```

```

double a = K.l ; // la longueur de K
(Label) K ; // le label du triangle Seg
R2 G(T(0.5)); // le barycentre de K
Seg K;
K.init(v,ia,ib,lab); // initialisation d'un Seg avec les sommets
// v[ia],v[ib] et l'étiquette lab
// (v est le tableau des sommets)

```

6.9.5 La classe Mesh2 (modélisation d'un maillage 2d)

Nous présentons, pour finir, la classe maillage (Mesh) qui contient donc :

- le nombre de sommets (nv), le nombre de triangles, le nombre de arêtes de bord (nbe) (nt);
- le tableau des sommets;
- le tableau des triangles;
- le tableau des arêtes du bord;

Listing 15:

(Mesh2d.hpp - la classe Mesh)

```

class Mesh2
{
public:
    typedef Triangle Element;
    typedef Seg BorderElement;
    typedef R2 Rd;
    typedef Vertex2 Vertex;
    int nv,nt, nbe;
    R area,peri;
    Vertex2 *vertices;
    Triangle *triangles;
    Seg *borderelements;
    Triangle & operator[](int i) const {return triangles[CheckT(i)];}
    Vertex2 & operator()(int i) const {return vertices[CheckV(i)];}
    Seg & be(int i) const {return borderelements[CheckBE(i)];}
    Mesh2(const char * filename); // read on a file
                                // to get numbering:

    int operator()(const Triangle & t) const {return CheckT(&t - triangles);}
    int operator()(const Triangle * t) const {return CheckT(t - triangles);}
    int operator()(const Vertex2 & v) const {return CheckV(&v - vertices);}
    int operator()(const Vertex2 * v) const{return CheckV(v - vertices);}
    int operator()(const Seg & v) const {return CheckBE(&v - borderelements);}
    int operator()(const Seg * v) const{return CheckBE(v - borderelements);}

    // the global Number of vertex j of triangle it (j=0,1,2, it=0, ..., nt-1)
    int operator()(int it,int j) const {return (*this)(triangles[it][j]);}
                                // to check the bound

    int CheckV(int i) const { ASSERTION(i>=0 && i < nv); return i;}
    int CheckT(int i) const { ASSERTION(i>=0 && i < nt); return i;}
    int CheckBE(int i) const { ASSERTION(i>=0 && i < nbe); return i;}
    ~Mesh2() { delete [] vertices; delete [] triangles;delete [] borderelements; }
private:

```

```

Mesh2(const Mesh2 &); // pas de construction par copie
void operator=(const Mesh2 &); // pas affectation par copy
};

```

Avant de voir comment utiliser cette classe, quelques détails techniques nécessitent plus d'explications :

- Pour utiliser les opérateurs qui retournent un numéro, il est fondamental que leur argument soit un pointeur ou une référence ; sinon, les adresses des objets seront perdues et il ne sera plus possible de retrouver le numéro du sommet qui est donné par l'adresse mémoire.
- Les tableaux d'une classe sont initialisés par le constructeur par défaut qui est le constructeur sans paramètres. Ici, le constructeur par défaut d'un triangle ne fait rien, mais les constructeurs par défaut des classes de base (ici les classes `Label`, `Vertex2`) sont appelés. Par conséquent, les labels de tous les triangles sont initialisées et les trois champs (x, y, lab) des sommets sont initialisés par $(0., 0., 0)$. Par contre, les pointeurs sur sommets sont indéfinis (tout comme l'aire du triangle).

Tous les problèmes d'initialisation sont résolus une fois que le constructeur avec arguments est appelé. Ce constructeur va lire le fichier `.msh` contenant la triangulation.

Listing 16:

(Mesh2d.cpp - constructeur de la classe Mesh)

```

#include <cassert>
#include <fstream>
#include <iostream>
#include "ufunction.hpp"
#include "Mesh2d.hpp"

Mesh2::Mesh2(const char * filename)
    : nv(0), nt(0), nbe(0),
      area(0), peri(0),
      vertices(0), triangles(0), borderelements(0)
{ // read the mesh
    int i, iv[3], ir;
    ifstream f(filename);
    if(!f) {cerr << "Mesh2::Mesh2 Erreur opening " << filename<<endl;exit(1);}
    cout << " Read On file \"" <<filename<<"\"<< endl;
    f >> nv >> nt >> nbe ;
    cout << " Nb of Vertex " << nv << " Nb of Triangles " << nt
         << " Nb of Border Seg : " << nbe << endl;
    assert(f.good() && nt && nv ) ;
    triangles = new Triangle [nt];
    vertices = new Vertex[nv];
    borderelements = new Seg[nbe];
    area=0;
    assert(triangles && vertices);
    for (i=0;i<nv;i++)
    {
        f >> vertices[i];
    }
}

```

```

    assert(f.good());
}
for (i=0;i<nt;i++)
{
    f >> iv[0] >> iv[1] >> iv[2] >> ir;
    assert(f.good() && iv[0]>0 && iv[0]<=nv && iv[1]>0
        && iv[1]<=nv && iv[2]>0 && iv[2]<=nv);
    for (int v=0;v<3;++v) iv[v]--;
    triangles[i].init(vertices,iv,ir);
    area += triangles[i].area;
}
for (i=0;i<nbe;i++)
{
    f >> iv[0] >> iv[1] >> ir;
    assert(f.good() && iv[0]>0 && iv[0]<=nv && iv[1]>0 && iv[1]<=nv);
    for (int v=0;v<2;++v) iv[v]--;
    borderelements[i].init(vertices,iv,ir);
    peri += borderelements[i].l;
}

cout << " End of read: area = " << area << " perimeter: " << peri << endl;
}

```

L'utilisation de la classe Mesh pour gérer les sommets, les triangles devient maintenant très simple et intuitive.

Listing 17:

(utilisation de la classe Mesh2)

```

Mesh2 Th("filename"); // lit le maillage Th du fichier "filename"
Th.nt ; // nombre de triangles
Th.nv ; // nombre de sommets
Th.nbe ; // nombre de éléments de bord
Th.area; // aire du domaine de calcul
Th.peri; // perimetre du domaine de calcul

Triangle & K = Th[i]; // triangle i , int i ∈ [0,nt[
R2 A=K[0]; // coordonnée du sommet 0 sur triangle K
R2 G=K(R2(1./3,1./3)); // le barycentre de K.
R2 DLambda[3];
K.Gradlambda(DLambda); // calcul des trois ∇λiK pour i = 0,1,2
Vertex2 & V = Th(j); // sommet j , int j ∈ [0,nv[
Seg & BE=th.be(l) ; // Seg du bord, int l ∈ [0,nbe[
R2 B=BE[1]; // coordonnée du sommet 1 sur Seg BE
R2 M=BE(0.5); // le milieu de BE.
int j = Th(i,k); // numéro global du sommet k ∈ [0,3[ du triangle i ∈ [0,nt[
Vertex2 & W=Th[i][k]; // référence du sommet k ∈ [0,3[ du triangle i ∈ [0,nt[

int ii = Th(K) ; // numéro du triangle K
int jj = Th(V) ; // numéro du sommet V
int ll = Th(BE) ; // numéro de Seg de bord BE

assert( i == ii && j == jj) ; // vérification

```



7 Utilisation de la STL

7.1 Introduction

La STL un moyen pour unifier utilisation des différents type de stockage informatiques que sont les, tableau, liste, arbre binaire, etc....

Ces moyens de stockage sont appelés des conteneurs. A chaque type de conteneur est associé un `iterator` et `const_iterator`, qui une formalisation des pointeurs de parcours associés au conteneur.

Si T est un type conteneur de la STL, alors pour parcourir sans modification les éléments du conteneur l de type T , il suffit d'écrire

```
for (typename T::const_iterator i=l.begin() ; i != l.end() ; ++i)
{
    *i; // sera la valeur associe a vos données stoker.
cout << * i << endl; // imprime une valeur par ligne de votre conteneur.
}
```

Pour parcourir avec modification possible les éléments du conteneur l de type T , il suffit d'écrire

```
for (typename T::iterator i=l.begin() ; i != l.end() ; ++i)
{
    *i; // sera la valeur associe a vos données stoker.
cout << * i << endl; // imprime une valeur par ligne de votre conteneur.
}
```

Les conteneurs utiles pour stoker un jeu de valeur de type V .

vector Pour stoker, un tableau v de valeurs `{vector<V> v;}`, et la ligne d'inclure associé est `#include <vector>`.

list Pour stoker une liste doublement chaînées de valeur, `list<V> l;`, et la ligne d'inclure associé est `#include <list>`.

map Pour stoker des pairs de (clef de type K , valeur) automatiquement trié par rapport aux clefs, avec unicité des clefs dans le conteneurs. Attention ici les valeurs stokes seront donc des `pair<K, V>`.

multimap Pour stoker des pairs de (clef de type K , valeur) automatiquement trié par rapport aux clefs, avec non unicité des clefs dans le conteneurs. Attention ici les valeurs stokes seront donc des `pair<K, V>`.

set Pour stoker un ensemble de valeurs ordonnées, c'est un map sans valeur.

unordered_map come les maps mais sans ordre base sur les méthodes de hachage

```
<algorithm>    copy(), find(), sort()
<array>       array
<chrono>     duration, time_point
<cmath>      sqrt(), pow()  complex, sqrt(), pow()
<complex>
<fstream>    fstream, ifstream, ofstream
```

```

<iostream>    istream, ostream, cin, cout

<map>
<memory>      unique_ptr, shared_ptr, allocator
<random>
<regex>       regex, smatch
<string>
<set>
<sstream>
<thread>
<unordered_map> unordered_map, unordered_multimap
<utility>     move(), swap(), pair
<vector>

```

7.2 exemple

Le répertoire des sources : <http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/cpp/stl4>

```

//      voila un exemple assez complet des possibilites de la STL
//      -----
#include <list>
#include <vector>
#include <map>
#include <set>
#include <queue>
#include <iostream>
#include <fstream>
#include <string>
#include <cassert>
#include <algorithm>
#include <iterator>
#include <complex>

using namespace std ;

//      pour afficher une pair
template<typename A, typename B>
ostream & operator<<(ostream & f, pair<A,B> ab)
{
    f << ab.first << " : " << ab.second ;
    return f;
}

//      -----//
//      pour afficher un container de la stl //
//      -----//
template<typename T>
void show(const char * s, const T & l, const char * separateur="\n")
{
    cout << s << separateur;
    for (typename T::const_iterator i=l.begin(); i != l.end(); ++i)

```

```

    cout << '\\t' << * i << separateur;
    cout << endl;
}

// ----- //
//   pour afficher un container de la stl dans l'autre sens //
// ----- //
template<typename T>
void showr(const char * s, const T & l, const char * separateur="\\n")
{
    cout << s << separateur;
    for (typename T::const_reverse_iterator i=l.rbegin(); i != l.rend(); ++i)
        // for ( auto i=l.rbegin(); i != l.rend(); ++i)
        cout << '\\t' << * i << * separateur;
    cout << endl;
}

// ----- //
/*  ordre lexicographie sur les pair est deja dans la stl */
// ----- //
/*  donc inutile
template<typename A,typename B>
bool operator<(const pair<A,B> &a, const pair<A,B> & b) {
    return a.first == b.first ? ( a.second < b.second ) : a.first < b.first;
}
*/

int main() {

// ----- //
//   les vecteurs sont des tableaux ----
// ----- //

{
    vector<double> v; // un vector vide
    v.push_back(1.);
    v.push_back(-1.);
    v.push_back(-5.);
    v.push_back(4.);

// v.push_front(-9); not implemented in vector

// v.sort() ; // n'est pas implemente

v[1]++;
vector<double>::iterator k=v.begin()+3;
v.erase(v.begin()+3);
v.insert(v.end()-1,1000.); // insert 1000 en avant avant dernier
// v.erase(find(v.begin(),v.end(),-5.)); // ok retire la valeur -5
show("vector      :",v, " ");
showr("vector (reverse)      :",v, " ");
sort(v.begin(),v.end()); // trie le vector
show("vector trie :",v, " ");
vector<double> v10(10); // un vecteur de 10 elements
v10[1]= 3;
// remarque dans la STL, le programme suivant n'est pas en o(n^2) operation
int n = 1000000;
for (int i=0;i<n;++i)
    v.push_back(i);
// mais en o(nlog(n)) car la STL reserve de la place en plus dans le tableau
// de l'ordre d'une fraction de n

```

```

}

// -----
// ----- Test des listes doublement chainees-----
// -----

{
list<double> l;
l.push_back(1.);
l.push_back(5.);
l.push_back(3.);
l.push_back(6.);
l.push_back(3.);
list<double>::iterator l5=find(l.begin(),l.end(),5.);
cout << " taille de la liste : o(n) operation " << l.size() << endl;
cout << " liste vide ? " << l.empty() << endl;

// remarque:
// list< double>::iterator l3=l.begin()+3; interdit
// car un iterator de list n'est pas aleatoire (random)

assert( l5 != l.end());
l.insert(l5,1000.); // insert 1000. avant l5
show("list : ",l, " ");
list<double> ll(l); // copie la liste
show("list ll : ",l, " ");
l.splice(l5,ll); // deplace la list ll dans l avant l5 (sans copie =>vide
ll)
cout << " ll.size = " << ll.size() << endl;
assert( ll.empty() ); // la liste est vide
// remarque utile:
// empty pour savoir si un liste de vide O(1) operations
// car size() est en O(size()) operations.
ll.push_front(-3.); // ajoute un element a la liste ll
list<double> vv;
vv.push_back(1.);
vv.push_back(5.);

l.insert(l5,vv.begin(),vv.end()); // insert en copiant avant
l.insert(l5,ll.begin(),ll.end()); // insert en copiant avant
l.erase(l5); // supprime l'element 5 de la liste
// remarque l5 est valide tant que l'element n'est pas supprimer
{
//
const list<double> & ll2(l); // un autre list ll (bloque different)
// recherche de la valeur 5 dans l'autre liste ll
list<double>::const_iterator l52=find(ll2.begin(),ll2.end(),5.);
}

cout << " impression with copy : " ;
copy(l.begin(),l.end(),ostream_iterator<double>(cout, " "));
cout << endl;

// sort(l.begin(),l.end());// Erreur car un iterator de liste n'est pas
ramdon
l.sort(); // trie la liste en n log(n)
show("list trie : ",l, " ");

```

```

l.clear(); // vide la liste
}

// ----- //
// exemple d'utilisation des map //
// ----- //

{
map<string, string> m;
m["hecht"]="+33 1 44 27 44 11";
m["toto"]="inconnue";
m["ddd"]="a supprime";
m["aaaa"]="inconnueaaaa";
m.erase("ddd");
map<string, string>::iterator ff=m.find("toto");
if (ff != m.end())
    cout << " find " << *ff<< endl;
else
    cout << " pas trouver " << endl;
{
    pair<map<string, string>::iterator, bool> pbi
        =m.insert(make_pair<string, string>("toto", "inconnuetoto"));
    cout << "insert map : " << *pbi.first << " " << pbi.second << endl;
}
{
    pair<map<string, string>::iterator, bool> pbi
        =m.insert(make_pair<string, string>("toto1", "inconnuetoto"));
    cout << "insert map : " << *pbi.first << " " << pbi.second << endl;
}
show("map", m);
cout << " ----- \\n";
}

// -----
// un ensemble .
// -----

{
// -----
// un petit exemple d'ensemble d'entier
// les elements doivent etre comparable ( operateur "<" existe)
set<int> S;
S.insert(1);
S.insert(2);
S.insert(2);
// le test appartenance est  $i \in S$   $\text{ttt}(S.find(i) \neq S.end())$ 
show("set S :", S, " ");
for (int i=0; i<5; i++)
    if ( S.find(i) != S.end())
cout << i << " est dans l'ensemble S\\n";
    else
cout << i << " n'est pas dans l'ensemble S\\n";
    cout << " ----- \\n";
}

{
map<complex<double>, int> cc; // pas de bug ici
}

```

```

complex<double> cca=1;
           // cc[cca]=2; // bug car pas de comparasion < sur des complex
}

/*
Attention dans une map tout depend de l'ordre.
Voilà une exemple qui ne fait pas ce qui est attendue generalement
*/
{
map<const char *,const char *> dicofaux;           // ICI L'ORDRE UTILISE EST
l'adresse memoire.
const char * b="b";
const char * c="c";
char a[2];
a[0]='a'; a[1]=0;
const char * d="d";
dicofaux[a]="1";
dicofaux[c]="4";
dicofaux[d]="3";
dicofaux[b]="2";
dicofaux["a"]="22";
show(" dico faux: ",dicofaux,"\\n");
}

// -----
// ici modelisation d'un ensemble de arete defini
// par les numeros d'extermités (first et second)
// de plus a chaque arete on associe un entier
// -----

// -----
// une exemple d'ensemble d'arete (pair d'entier)
// numerote.
// -----

{
map<pair<int,int>,int > edges;
int nbe =0, nbedup=0;
for (int i=0;i<10;i++)
{
pair<int,int> e(i%5,(i+1)%5);
// insertion de l'arete e avec la valeur nbe;

// macro generation pour le choisir la méthode (bofbof)

#if 1
// remarque insert retourne une pair de (iterator, bool) ( true => n'existe
pas)
// methode optimiser
if( edges.insert(make_pair(e,i)).second)
nbe++ ; // ici nouvelle item
else
nbedup++; // ici item existe deja
#else
// Autre methode plus simple mais moins efficace

```

```

if( edges.find(e) == edges.end() )
{
    nbe++;
    edges[e]=i;
}
else
    nbedup++;
//    ici item existe deja
//    remarque edges[e] peut etre un nouvel élément dans
//    dans ce cas, il est initialisé avec T() qui est la valeur par défaut
//    de toute classe / type T, ici on a T == int et int() == 0
#endif
}
cout << " nbe = " << nbe << " nbedup = " << nbedup << endl;
//    du code pour voir les items qui sont ou non dans la map
for (int i=0;i<10;i++)
{
    pair<int,int> e(i, (i+1));
if (edges.find(e)!=edges.end() )
    cout << "    trouver    arete  (" << e << " )  \\n";
else
    cout << " non trouver    arete  (" << e << " )  \\n";
}
show(" les aretes ", edges);
}
//    exemple d'utilisation d'une multi map ( oct 2010)
//    pour inversion d'une fonction a valeur entiere non injective ..
//    peut etre utile car ici l'ensemble d'arrive dans un intervalle tres
grand 231-1
{
    int n= 10;
    multimap<int,int> F1;
    typedef multimap< int,int>::iterator  MI;
//    creation de la multi map
    for(int i=0;i<n;++i)
    {
int Fi =  i*i%25;
F1.insert(make_pair(Fi,i));
    }
    show(" F1 ",F1);
    for (int j=0;j<25;++j)
    {
pair<MI,MI> cj =F1.equal_range(j);
cout <<" F-1("<< j << " ) = :";
for ( MI k=cj.first; k != cj.second; ++k)
    cout << k->second << " ";
cout << endl;
    }
}

//    ----- //
//    exemple de queue prioritaire //
//    ----- //

{
    cout << " queue prioritaire " <<endl;
    priority_queue<int> pq;
//    pour ajoute des valeurs
    pq.push(10);
}

```

```

    pq.push(1);
    pq.push(5);
                                //    pour voir la haut de la queue
                                //    la queue est telle vide
    while(!pq.empty())
    {
        int t=pq.top();
                                //    pour supprimer le haut de la queue
        cout << "top    t = " << t << " and pop " <<endl;
        pq.pop();
        if (t== 5) { pq.push(6); cout << " push 6 n"; } //    je mets 6 dans la queue
    }
                                //    il est impossible de parcourir les elements d'une queue
                                //    ils sont caches
    }

    return 0;
}

```

7.3 Chaîne de caractères

A FAIRE

7.4 Entrée Sortie en mémoire

Voilà, un dernier truc, il est souvent bien utile de générer de nom de fichier qui dépend de valeur de variable, afin par exemple de numérotter les fichier. Les classes `istream` et `ostream` permet de faire de entrée sortir en mémoire permette de résoudre se type de problème.

```

#include <sstream>
#include <iostream>
using namespace std;
int main(int argc, char ** argv)
{
    string str;
    char * chaine = "1.2+ dqsdqsd q ";
                                //    pour construire la chaine str
    for (char * c=chaine; *c; ++c)
        str+= *c;                                //    ajoute

    cout << str << endl;
    istringstream f(str);                                //    pour lire dans une chaine de caractere
    double a;
    char c;
    f >> a;
    c=f.get();
    cout << " a= " <<a << " " << c << endl;

                                //    util pour generer des noms de fichier qui dependent de variables
    ostreamstream ff;                                //    pour ecrire dans une chaine de caracteres
    ff << "toto"<< i << ".txt" << ends ;
    cout << " la string associer : " << ff.str() << endl << endl;
    cout << " la C chaine (char *) " << ff.str().c_str() << endl;
}

```



```
    return 0;  
}
```

8 Différentiation automatique

Les dérivées d'une fonction décrite par son implémentation numérique peuvent être calculées automatiquement et exactement par ordinateur, en utilisant la différenciation automatique (DA). La fonctionnalité de DA est très utile dans les programmes qui calculent la sensibilité par rapport aux paramètres et, en particulier, dans les programmes d'optimisation et de design.

8.1 Le mode direct

L'idée de la méthode directe est de différencier chaque ligne du code qui définit la fonction. Les différentes méthodes de DA se distinguent essentiellement par l'implémentation de ce principe de base (cf. [?]).

L'exemple suivant illustre la mise en œuvre de cette idée simple.

Exemple : Considérons la fonction $J(u)$, donnée par l'expression analytique suivante :

$$\begin{aligned} J(u) \quad \text{avec} \quad & x = u - 1/u \\ & y = x + \log(u) \\ & J = x + y. \end{aligned}$$

Nous nous proposons de calculer automatiquement sa dérivée $J'(u)$ par rapport à la variable u , au point $u = 2.3$.

Méthode : Dans le programme de calcul de $J(u)$, chaque ligne de code sera précédée par son expression différenciée (avant et non après à cause des instructions du type $x = 2 * x + 1$) :

$$\begin{aligned} dx &= du + du/(u * u) \\ \mathbf{x} &= \mathbf{u} - \mathbf{1}/\mathbf{u} \\ dy &= dx + du/u \\ \mathbf{y} &= \mathbf{x} + \log(\mathbf{u}) \\ dJ &= dx + dy \\ \mathbf{J} &= \mathbf{x} + \mathbf{y} \end{aligned}$$

Ainsi avons nous associé à toute variable (par exemple x) une variable supplémentaire, sa différentielle (dx). La différentielle devient la dérivée seulement une fois qu'on a spécifié la variable de dérivation. La dérivée (dx/du) est obtenue en initialisant toutes les différentielles à zéro en début de programme sauf la différentielle de la variable de dérivation (ex du) que l'on initialise à 1.

La valeur de la dérivée $J'(u)|_{u=2.3}$ est donc obtenue en exécutant le programme ci-dessus avec les valeurs initiales suivantes : $u = 2.3$, $du = 1$ et $dx = dy = 0$.

Les langages C, C++ , FORTRAN... ont la notion de constante. Donc si l'on sait que, par exemple, $a = 2$ dans tous le programme et que a ne changera pas, on n'est pas obligé de lui associer une différentielle. Par exemple, la fonction C

Remarque 8.

```
float mul(const int a, float u)
{ float x; x=a*u; return x;}
```

se dérive comme suit :

```
float dmul(const int a, float u, float du)
{ float x,dx; dx = a*du; x=a*u; return dx;}
```

Les structures de contrôle (boucles et tests) présentes dans le code de définition de la fonction seront traitées de manière similaire. En effet, une instruction de test de type *if* où a est pré-défini,

```
y = a;
if ( u>0) x = u;
else     x = 2*u;
J=x+y;
```

peut être vue comme deux programmes distincts :

- le premier calcule

```
y=a; x=u; J=x+y;
```

et avec la DA, il doit retourner

```
dy=0; y=a; dx=du; x=u; dJ=dx+dy; J=x+y;
```

- le deuxième calcule

```
y=a; x=2*u; J=x+y;
```

et avec la DA, il doit retourner

```
dy=0; y=a; dx=2*du; x=2*u; dJ=dx+dy; J=x+y;
```

Les deux programmes sont réunis naturellement sous la forme d'un unique programme

```
dy=0; y=a;
if (u>0) {dx=du; x=u;}
else {dx=2*du; x=2*u;}
dJ=dx+dy; J=x+y;
```

Le même traitement est appliqué à une structure de type boucle :

```
x=0;
for( int i=1; i<= 3; i++) x=x+i/u;
cout << x << endl;
```

qui, en fait, calcule

```
x=0; x=x+1/u; x=x+2/u; x=x+3/u; cout << x << endl;
```

Pour la DA, il va falloir calculer

```
dx=0; x=0;
dx=dx-du/(u*u); x=x+1/u;
dx=dx-2*du/(u*u); x=x+2/u;
dx=dx-3*du/(u*u); x=x+3/u;
cout << x << '\t' << dx << endl;
```

ce qui est réalisé simplement par l'instruction :

```
dx=0; x=0;
for( int i=1; i<= 3; i++)
    { dx=dx-i*du/(u*u); x=x+i/u;}
cout << x << '\t' << dx << endl;
```

Limitations :

- Si dans les exemples précédents la variable booléenne qui sert de test dans l'instruction `if` et/ou les limites de variation du compteur de la boucle `for` dépendent de u , l'implémentation décrite plus haut n'est plus adaptée. Il faut remarquer que dans ces cas, la fonction définie par ce type de programme n'est plus différentiable par rapport à la variable u , mais est différentiable à droite et à gauche et les dérivées calculées comme ci-dessus sont justes.

Exercice 13. || Ecrire le programme qui dérive une boucle `while`.

- Il existe des fonctions non-différentiables pour des valeurs particulières de la variable (par exemple, \sqrt{u} pour $u = 0$). Dans ce cas, toute tentative de différentiation automatique pour ces valeurs conduit à des erreurs d'exécution du type *overflow* ou *NaN* (not a number).

8.2 Fonctions de plusieurs variables

La méthode de DA reste essentiellement la même quand la fonction dépend de plusieurs variables. Considérons l'application $(u_1, u_2) \rightarrow J(u_1, u_2)$ définie par le programme suivant :

$$y_1 = l_1(u_1, u_2) \quad y_2 = l_2(u_1, u_2, y_1) \quad J = l_3(u_1, u_2, y_1, y_2) \quad (8)$$

En utilisant la méthode de DA décrite précédemment, nous obtenons :

$$\begin{aligned} dy_1 &= \partial_{u_1} l_1(u_1, u_2) dx_1 + \partial_{u_2} l_1(u_1, u_2) dx_2 \\ \mathbf{y}_1 &= \mathbf{l}_1(\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2) \\ dy_2 &= \partial_{u_1} l_2 dx_1 + \partial_{u_2} l_2 dx_2 + \partial_{y_1} l_2 dy_1 \\ \mathbf{y}_2 &= \mathbf{l}_2(\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \mathbf{y}_1) \\ dJ &= \partial_{u_1} l_3 dx_1 + \partial_{u_2} l_3 dx_2 + \partial_{y_1} l_3 dy_1 + \partial_{y_2} l_3 dy_2 \\ \mathbf{J} &= \mathbf{l}_3(\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \mathbf{y}_1, \mathbf{y}_2). \end{aligned}$$

Pour obtenir dJ pour (u_1, u_2) donnés, il faut exécuter le programme deux fois : une première fois avec $dx_1 = 1, dx_2 = 0$, ensuite, une deuxième fois, avec $dx_1 = 0, dx_2 = 1$.

Une meilleure solution est de dupliquer les lignes $dy_i = \dots$ et les évaluer successivement pour $dx_i = \delta_{ij}$. Le programme correspondant :

$$\begin{aligned} d1y_1 &= \partial_{u_1} l_1(u_1, u_2) d1x_1 + \partial_{u_2} l_1(u_1, u_2) d1x_2 \\ d2y_1 &= \partial_{u_1} l_1(u_1, u_2) d2x_1 + \partial_{u_2} l_1(u_1, u_2) d2x_2 \\ \mathbf{y}_1 &= \mathbf{l}_1(\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2) \\ d1y_2 &= \partial_{u_1} l_2 d1x_1 + \partial_{u_2} l_2 d1x_2 + \partial_{y_1} l_2 d1y_1 \\ d2y_2 &= \partial_{u_1} l_2 d2x_1 + \partial_{u_2} l_2 d2x_2 + \partial_{y_1} l_2 d2y_1 \\ \mathbf{y}_2 &= \mathbf{l}_2(\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \mathbf{y}_1) \\ d1J &= \partial_{u_1} l_3 d1x_1 + \partial_{u_2} l_3 d1x_2 + \partial_{y_1} l_3 d1y_1 + \partial_{y_2} l_3 d1y_2 \\ d2J &= \partial_{u_1} l_3 d2x_1 + \partial_{u_2} l_3 d2x_2 + \partial_{y_1} l_3 d2y_1 + \partial_{y_2} l_3 d2y_2 \\ \mathbf{J} &= \mathbf{l}_3(\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \mathbf{y}_1, \mathbf{y}_2) \end{aligned}$$

sera exécuté pour les valeurs initiales : $d1x_1 = 1, d1x_2 = 0, d2x_1 = 0, d2x_2 = 1$.

8.3 Une bibliothèque de classes pour le mode direct

Il existe plusieurs implémentations de la différentiation automatique, les plus connues étant **Adol-C**, **ADIFOR** et **Odyssee**. Leur utilisation implique une période d'apprentissage importante ce qui les rend peu accessibles aux programmeurs débutants. C'est la raison pour laquelle nous présentons ici une implémentation utilisant le mode direct qui est très simple d'utilisation, quoique moins performante que le mode inverse.

On utilise la technique de surcharge d'opérateurs (voir chapitre ??). Toutefois, cette technique n'est efficace pour le calcul de dérivées partielles que si le nombre de variables de dérivation est inférieur à la cinquantaine. Pour une implémentation similaire en FORTRAN 90, voir Makinen [?].

8.4 Principe de programmation

Considérons la même fonction

$$\begin{aligned} J(u) \quad \text{avec} \quad & x = 2u(u + 1) \\ & y = x + \sin(u) \\ & J = x * y. \end{aligned}$$

Par rapport à la méthode décrite précédemment, nous allons remplacer chaque variable par un tableau de dimension deux, qui va stocker la valeur de la variable et la valeur de sa différentielle. Le programme modifié s'écrit :

```
float y[2], x[2], u[2];
// dx = 2 u du + 2 du (u+1)
x[1] = 2 * u[0] * u[1] + 2 * u[1] * (u[0] + 1);
// x = 2 u (u+1)
```

```

x[0] = 2 * u[0] * (u[0] + 1);
y[1] = x[1] + cos(u[0])*u[1];
y[0] = x[0] + sin(u[0]);
J[1] = x[1] * y[0] + x[0] * y[1];
//      J = x * y
J[0] = x[0] * y[0];

```

L'étape suivante de l'implémentation (voir [?], chapitre 4) consiste à créer une classe C++ qui contient comme données membres les tableaux introduits plus haut. Les opérateurs d'algèbre linéaire classiques seront redéfinis à l'intérieur de la classe pour prendre en compte la structure particulière des données membres. Par exemple, les opérateurs d'addition et multiplication sont définis comme suit :

8.5 Implémentation comme bibliothèque C++

Tous les fichiers sont dans l'archive <http://www.ann.jussieu.fr/~hecht/ftp/MN406/FH/autodiff.tar.bz>.

Afin de rendre possible le calcul des dérivées partielles (N variables), l'implémentation C++ de la DA va utiliser la classe suivante :

Listing 18:

(la classe *ddouble*)

```

#include <iostream>
using namespace std;

struct ddouble {
    double val,dval;
    ddouble(double x,double dx): val(x),dval(dx) {}
    ddouble(double x): val(x),dval(0) {}
};

inline ostream & operator<<(ostream & f,const ddouble & a)
{ f << a.val << " ( d = "<< a.dval << " ) " ; return f;}
inline ddouble operator+(const ddouble & a,const ddouble & b)
{ return ddouble(a.val+b.val,a.dval+b.dval);}
inline ddouble operator+(const double & a,const ddouble & b)
{ return ddouble(a+b.val,b.dval);}

inline ddouble operator*(const ddouble & a,const ddouble & b)
{ return ddouble(a.val*b.val,a.dval*b.val+a.val*b.dval);}
inline ddouble operator*(const double & a,const ddouble & b)
{ return ddouble(a*b.val,a*b.dval);}
inline ddouble operator/(const ddouble & a,const ddouble & b)
{ return ddouble(a.val/b.val,(a.dval*b.val-a.val*b.dval)/(b.val*b.val));}
inline ddouble operator/(const double & a,const ddouble & b)
{ return ddouble(a/b.val,(-a*b.dval)/(b.val*b.val));}
inline ddouble operator-(const ddouble & a,const ddouble & b)
{ return ddouble(a.val-b.val,a.dval-b.dval);}

inline ddouble operator-(const ddouble & a)
{ return ddouble(-a.val,-a.dval);}
inline ddouble sin(const ddouble & a)

```

```

    { return ddouble(sin(a.val), a.dval*cos(a.val)); }
inline ddouble cos(const ddouble & a)
    { return ddouble(cos(a.val), -a.dval*sin(a.val)); }
inline ddouble exp(const ddouble & a)
    { return ddouble(exp(a.val), a.dval*exp(a.val)); }
inline ddouble fabs(const ddouble & a)
    { return (a.val > 0) ? a : -a; }
inline bool operator<(const ddouble & a ,const ddouble & b)
    { return a.val < b.val ; }

```

voila un petit exemple d'utilisation de ces classes

```

template<typename R> R f(R x)
{
    R y=(x*x+1.);
    return y*y;
}

int main()
{
    ddouble x(2,1);
    cout << f(2.0) << " x = 2.0, (x*x+1)^2 " << endl;
    cout << f(ddouble(2,1)) << "2 (2x) (x*x+1) " << endl;
    return 0;
}

```

Mais de faite l'utilisation des (templates) permet de faire une utilisation recursive.

```

#include <iostream>
using namespace std;

template<class R> struct Diff {
    R val,dval;
    Diff(R x,R dx): val(x),dval(dx) {}
    Diff(R x): val(x),dval(0) {}
};

template<class R> ostream & operator<<(ostream & f,const Diff<R> & a)
{ f << a.val << " ( d = " << a.dval << " ) " ; return f;}
template<class R> Diff<R> operator+(const Diff<R> & a,const Diff<R> & b)
{ return Diff<R>(a.val+b.val,a.dval+b.dval);}
template<class R> Diff<R> operator+(const R & a,const Diff<R> & b)
{ return Diff<R>(a+b.val,b.dval);}

template<class R> Diff<R> operator*(const Diff<R> & a,const Diff<R> & b)
{ return Diff<R>(a.val*b.val,a.dval*b.val+a.val*b.dval);}
template<class R> Diff<R> operator*(const R & a,const Diff<R> & b)
{ return Diff<R>(a*b.val,a*b.dval);}
template<class R> Diff<R> operator/(const Diff<R> & a,const Diff<R> & b)
{ return Diff<R>(a.val/b.val,(a.dval*b.val-a.val*b.dval)/(b.val*b.val));}
template<class R> Diff<R> operator/(const R & a,const Diff<R> & b)
{ return Diff<R>(a/b.val,(-a*b.dval)/(b.val*b.val));}

```

```

template<class R> Diff<R> operator-(const Diff<R> & a, const Diff<R> & b)
    { return Diff<R>(a.val-b.val, a.dval-b.dval); }

template<class R> Diff<R> operator-(const Diff<R> & a)
    { return Diff<R>(-a.val, -a.dval); }
template<class R> Diff<R> sin(const Diff<R> & a)
    { return Diff<R>(sin(a.val), a.dval*cos(a.val)); }
template<class R> Diff<R> cos(const Diff<R> & a)
    { return Diff<R>(cos(a.val), -a.dval*sin(a.val)); }
template<class R> Diff<R> exp(const Diff<R> & a)
    { return Diff<R>(exp(a.val), a.dval*exp(a.val)); }
template<class R> Diff<R> fabs(const Diff<R> & a)
    { return (a.val > 0) ? a : -a; }
template<class R> bool operator<(const Diff<R> & a , const Diff<R> & b)
    { return a.val < b.val ; }
template<class R> bool operator<(const Diff<R> & a , const R & b)
    { return a.val < b ; }

```

Si l'on veut calculer l'a racine d'une equation $f(x) = y$

```

template<typename R> R f(R x)
{
    return x*x;
}
template<typename R> R Newton(R y, R x)
{
    //      solve: f(x) -y = 0
    //      x -= (f(x)-y) / df(x);

    while (1) {
        Diff<R> fff=f(Diff<R>(x,1));
        R ff=fff.val;
        R dff=fff.dval;
        cout << ff << endl;
        x = x - (ff-y)/dff;
        if (fabs(ff-y) < 1e-10) break;
    }
    return x;
}

```

Maintenant, il est aussi possible de re-différencier automatiquement l'algorithme de Newton. Pour cela; il suffit d'ecrit

```

int main()
{
    typedef double R;
    cout << " -- newtow (2)  = " << Newton(2.0,1.) << endl;
    Diff<R> y(2.,1) , x0(1.,0.);
    Diff<R> xe(sqrt(2.), 0.5/sqrt(2.)); //      donne
                                        //      solution exact
    cout << "\n -- x = Newton " << y << " , " << x0 << " )" << endl;
    Diff<R> x= Newton(y,x0) ;
    cout << " x = " << x << " == " << xe << " = xe " << endl;
    return 0;
}

```


Les resultats sont

```
[guest-rocq-135177:~/work/coursCEA/autodiff] hecht% ./a.out
-- newtow (2) = 1
2.25
2.00694
2.00001
2
1.41421
-- x = Newton 2 ( d = 1) ,1 ( d = 0 )
1 ( d = 0)
2.25 ( d = 1.5)
2.00694 ( d = 1.02315)
2.00001 ( d = 1.00004)
2 ( d = 1)
x = 1.41421 ( d = 0.353553) == 1.41421 ( d = 0.353553) = xe
```

Références

- [S. Bourne] S. BOURNE le système unix, InterEdition, Paris.
- [Kernighan,Pike] B.W. KERNIGHAN, R. PIKE L'environnement de programmation UNIX, InterEdition, Paris.
- [Kernighan, Richie] B.W. KERNIGHAN ET D.M. RICHIE Le Langage C, Masson, Paris.
- [J. Barton, Nackman-1994] J. BARTON, L. NACKMAN *Scientific and Engineering, C++*, Addison-Wesley, 1994.
- [Ciaxrlet-1978] P.G. CIARLET , *The Finite Element Method*, North Holland. n and meshing. Applications to Finite Elements, Hermès, Paris, 1978.
- [Ciarlet-1982] P. G. CIARLET *Introduction à l'analyse numérique matricielle et à l'optimisation*, Masson ,Paris,1982.
- [Ciarlet-1991] P.G. CIARLET , Basic Error Estimates for Elliptic Problems, in Handbook of Numerical Analysis, vol II, Finite Element methods (Part 1), P.G. Ciarlet and J.L. Lions Eds, North Holland, 17-352, 1991.
- [Danaila,Hecht,Pironneau] I. Danaila, F. Hecht, O. Pironneau : *Simulation numérique en C++* Dunod, 2003.
- [Dupin-1999] S. DUPIN *Le langage C++*, Campus Press 1999.
- [Frey, George-1999] P. J. FREY, P-L GEORGE *Maillages*, Hermes, Paris, 1999.
- [George,Borouchaki-1997] P.L. GEORGE ET H. BOROUCHAKI , *Triangulation de Delaunay et maillage. Applications aux éléments finis*, Hermès, Paris, 1997. Also as
P.L. GEORGE AND H. BOROUCHAKI , *Delaunay triangulation and meshing. Applications to Finite Elements*, Hermès, Paris, 1998.
- [FreeFem++] F. HECHT, O. PIRONNEAU, K. OTHSUKA FreeFem++ : Manual <http://www.freefem.org/>
- [Hirsh-1988] C. HIRSCH *Numerical computation of internal and external flows*, John Wiley & Sons, 1988.
- [Koenig-1995] A. Koenig (ed.) : *Draft Proposed International Standard for Information Systems - Programming Language C++*, ATT report X3J16/95-087 (ark@research.att.com)., 1995
- [Knuth-1975] D.E. KNUTH , The Art of Computer Programming, 2nd ed., *Addison-Wesley*, Reading, Mass, 1975.
- [Knuth-1998a] D.E. KNUTH The Art of Computer Programming, Vol I : Fundamental algorithms, *Addison-Wesley*, Reading, Mass, 1998.
- [Knuth-1998b] D.E. KNUTH The Art of Computer Programming, Vol III : Sorting and Searching, *Addison-Wesley*, Reading, Mass, 1998.
- [Lachand-Robert] T. LACHAND-ROBERT, A. PERRONNET (<http://www.ann.jussieu.fr/courscpp/>)

- [Löhner-2001] R. LÖHNER *Applied CFD Techniques*, Wiley, Chichester, England, 2001.
- [Lucquin et Pironneau-1996] B. LUCQUIN, O. PIRONNEAU *Introduction au calcul scientifique*, Masson 1996.
- [Numerical Recipes-1992] W. H. Press, W. T. Vetterling, S. A. Teukolsky, B. P. Flannery : *Numerical Recipes : The Art of Scientific Computing*, Cambridge University Press, 1992.
- [Raviart,Thomas-1983] P.A. RAVIART ET J.M. THOMAS, *Introduction à l'analyse numérique des équations aux dérivées partielles*, Masson, Paris, 1983.
- [Richtmyer et Morton-1967] R. D. Richtmyer, K. W. Morton : *Difference methods for initial-value problems*, John Wiley & Sons, 1967.
- [Shapiro-1991] J. SHAPIRO *A C++ Toolkit*, Prentice Hall, 1991.
- [Stroustrup-1997] B. STROUSTRUP *The C++ Programming Language*, Third Edition, Addison Wesley, 1997.
- [Wirth-1975] N WIRTH *Algorithms + Dat Structure = program*, Prentice-Hall, 1975.
- [Aho et al -1975] A. V. AHO, R. SETHI, J. D. ULLMAN , *Compilers, Principles, Techniques and Tools*, Addison-Wesley, Hardcover, 1986.
- [Lex Yacc-1992] J. R. LEVINE, T. MASON, D. BROWN *Lex & Yacc*, O'Reilly & Associates, 1992.
- [Campione et Walrath-1996] M. CAMPIONE AND K. WALRATH *The Java Tutorial : Object-Oriented Programming for the Internet*, Addison-Wesley, 1996. Voir aussi *Integrating Native Code and Java Programs*. <http://java.sun.com/nav/read/Tutorial/native1.1/index.html>.
- [Daconta-1996] C. DACONTA *Java for C/C++ Programmers*, Wiley Computer Publishing, 1996.
- [Casteyde-2003] CHRISTIAN CASTEYDE *Cours de C/C++* <http://casteyde.christian.free.fr/cpp/cours>
- [Berge-1970] C. BERGE, *Théorie des graphes*, Dunod, 1970.