

1/ Calcul matriciel

```
1 import numpy as np
2 import numpy.linalg as alg
```



Création, manipulation

<code>np.array(list)</code>	création à partir d'une liste (de listes si besoin) Python (ou d'un itérable)
<code>np.linspace(a,b,n)</code>	subdivision de $[a, b]$ en n points, extrémités comprises - on peut ajouter <code>endpoint=False</code> si on ne veut pas du dernier point
<code>np.zeros(dim)</code>	tableau de 0 avec les dimensions données (dim est un tuple)
<code>np.ones(dim)</code>	idem avec des 1
<code>np.eye(n)</code>	matrice carrée identité de taille n
<code>np.eye(p,q,n)</code>	matrice de taille $p \times q$ avec une diagonale de 1 décalée de n crans
<code>np.diag(list)</code>	matrice carrée de diagonale <i>list</i>
<code>np.fromfunction(f,dim)</code>	créé le tableau à partir de la fonction f , avec le format <i>dim</i>
<code>A.shape, A.reshape(dim)</code>	format de la matrice, reformatage de la matrice
<code>np.concatenate((A,B),axis=0)</code>	concaténation vecticale (horizontale avec <code>axis=1</code>)
<code>+,*,np.dot(A,B)</code> ou <code>A.dot(B)</code>	somme, produit (scalaire ou case à case), produit matriciel
<code>A.T</code> ou <code>np.transpose(A)</code>	transposition
<code>alg.matrix_power(A,n)</code>	puissances de A
<code>alg.det(A), alg.trace(A)</code>	déterminant, trace de A
<code>alg.matrix_rank(A)</code>	rang de la matrice
<code>alg.inv(A), alg.solve(A,b)</code>	inverse de A, résolution de $Ax=b$
<code>alg.eigvals(A), alg.eig(A)</code>	valeurs propres, éléments propres (val. et vect.)
<code>np.vdot(u,b), np.cross(u,v)</code>	produit scalaire, vectoriel

2/ Polynômes

```
1 from numpy.polynomial import Polynomial
```



Création, opérations

<code>p = Polynomial([-3, 2, 0, 1])</code>	création de $-3+2X+X^3$
<code>p(val), p.degree(), p.coef</code>	évaluation, degré, tableau des coefficients
<code>p.deriv(n), p.roots()</code>	polynôme dérivé (n nombre de fois), racines du polynôme
<code>p.integ(1,p0)</code>	primitive avec constante
<code>p.integ(n,tab)</code>	primitives successives avec tableau des constantes
<code>+,**, //, %</code>	opérations usuelles

3/ Graphiques

```

1 import matplotlib.pyplot as plt
2 import numpy as np
3 from mpl_toolkits.mplot3d import Axes3D

```



Tracé 2D

<code>plt.plot(X,Y,options)</code>	tracé classique
<code>plt.axis('equal')</code>	pour un repère orthonormé
<code>plt.grid()</code>	affichage d'une grille

Pour les tracés en 3D, voir la documentation.

4/ Probabilités

```

1 import numpy.random as rd

```



Création, manipulation

<code>rd.randint(a,b,n)</code>	tirage uniforme d'un ou n (facultatif) entiers dans $[a, b[$
<code>rd.randint(a,b,(p,q))</code>	matrice aléatoire d'entiers
<code>rd.random(), rd.random(dim)</code>	loi uniforme sur $[0, 1[$.
<code>rd.binomial(n,p,nombre)</code>	loi binomiale $B(n, p)$
<code>rd.geometric(p,nombre)</code>	loi géométrique de paramètre p
<code>rd.poisson(l,nombre)</code>	loi de Poisson

5/ Analyse numérique

```

1 import numpy as np
2 import scipy.optimize as resol
3 import scipy.integrate as integr
4 import matplotlib.pyplot as plt

```



Résolutions

<code>resol.fsolve(f,x0)</code>	résolution numérique au voisinage de x_0
<code>resol.root(f,[vals])</code>	idem avec f à plusieurs variables et conditions
<code>integ.quad(f,a,b)</code>	intégration numérique (<code>np.inf</code> pour l'infini)
<code>integ.odeint(f,x0,T)</code>	résolution de $y' = f(y, t)$ avec condition initiale x_0 sur le tableau d'abscisses T