

Est autorisé:
Calculatrice Non Programmable

Examen Partiel
Analyse numérique matricielle - CSC104

1. Vous trouvez en annexe l'algorithme de factorisation d'une matrice inversible A en LU :

- Calculer le nombre d'opérations nécessaire pour réaliser une telle factorisation
- Après avoir décomposer A en LU , calculer le nombre d'opérations nécessaire pour résoudre un système $AX = b$ par la méthode de descente-remonté
- Quelles sont les conditions sur A qui permettent:
 - la factorisation de Cholesky?
 - la factorisation en QR ? Citer les avantages de chacune d'elles!
- Application: Soit le système:

$$\begin{cases} x & -2y & & = & 1 \\ x & +y & -4z & = & 3 \\ & 4y & -2z & = & 6 \end{cases} \quad (S)$$

- Vérifier que l'on peut utiliser la méthode de factorisation LU pour résoudre le système (S)
- Donner L , U et résoudre (S) par la méthode de descente-remonté

2. Soit A une matrice réelle carrée de dimension n

- Montrer que $\|A\|_2^2 = \rho(A^*A)$ avec $\|\cdot\|_2$ est la norme matricielle subordonnée à la norme euclidienne, ρ désigne le rayon spectrale, A^* l'adjoint de A .
- Montrer que si A est symétrique alors $cond(A) = \frac{|\lambda_n|}{|\lambda_1|}$ avec $cond(A) = \|A\| \|A^{-1}\|$ est le conditionnement de A , λ_1, λ_n sont deux valeurs propres de A telles que

$$|\lambda_1| \leq |\lambda_2| \leq \dots \leq |\lambda_n|$$

3. On donne la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -3 \end{pmatrix}$$

- Donner la matrice itérative de Jacobi associée à A
- Donner la matrice itérative de Gauss-Seidel associée à A
- Vérifier que la méthode de Jacobi converge alors que celle de Gauss-Seidel diverge
- Ecrire trois itérations de Jacobi

- (e) Soit ω un paramètre réel, $L_\omega = (\frac{1}{\omega}D - E)^{-1}(\frac{1-\omega}{\omega}D + F)$ où $A = D - E - F$ avec D une matrice diagonale, E une matrice triangulaire inférieure, F une matrice triangulaire supérieure. Montrer que $\rho(L_\omega) \geq |\omega - 1|$ en déduire que la méthode de relaxation

$$x_{k+1} = L_\omega x_k + b'$$

associée au système $Ax = b$, diverge si $\omega \in]0, 2[$.

Annexe: Algorithme de factorisation LU

$$A = A_0 = \begin{pmatrix} a_{11}^{(0)} & \cdots & a_{1n}^{(0)} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1}^{(0)} & \cdots & a_{nn}^{(0)} \end{pmatrix}$$

à l'étape k on pose $A_k = \tilde{L}_k$ avec $\tilde{L}_k = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \cdots & & 0 \\ 0 & \ddots & \ddots & & \\ \vdots & 0 & 1 & & \\ \vdots & -\frac{a_{k+1,k}^{(k-1)}}{a_{kk}^{(k-1)}} & \cdots & \ddots & \\ \vdots & \vdots & & \ddots & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{a_{n,k}^{(k-1)}}{a_{kk}^{(k-1)}} & & 1 \end{pmatrix}; L_k = L_k^{-1}$

$$A_k = \begin{pmatrix} a_{11}^{(0)} & \cdots & & a_{1n}^{(0)} \\ 0 & & & \\ \vdots & a_{kk}^{(k-1)} & \cdots & a_{kn}^{(k-1)} \\ & 0 & a_{ij}^{(k)} & \\ 0 & \vdots & & \end{pmatrix} \text{ avec } a_{ij}^{(k)} = a_{ij}^{(k-1)} - \frac{a_{ik}^{(k-1)} \cdot a_{kj}^{(k-1)}}{a_{kk}^{(k-1)}}, i, j = k+1 \cdots n$$

à l'étape $n-1$, $A_{n-1} = \tilde{L}_{n-1} \cdots \tilde{L}_1 A_0$

$$A = \underbrace{L_1 \cdot L_2 \cdots L_{n-1}}_L \underbrace{A_{n-1}}_U$$