Exercice 1 /TD "Gauss Pivot"

Résoudre le système linéaire AX = b suivant , donné sous forme d'un système d'équations, par la méthode de Gaus avec une stratégie de pivotage total, avec 3 chiffres significatifs

$$2.0 x_1 + x_2 + 4.0 x_4 = 2.0$$

$$-4.0 x_1 - 2.0 x_2 + 3.0 x_3 - 5.0 x_4 = -9.0$$

$$4.0 x_1 + x_2 - 2.0 x_3 + 3.0 x_4 = 2.0$$

$$-3.0 x_2 - 12.0 x_3 - x_4 = 2.0$$

Q1 : Donnez toutes les matrice A^k intermédiaires

Q2 : Quel est l'ordre des éléments de x calculés ainsi?

Q3 : Recalculez la valeur du déterminant de A

Q3 : Recalculez la valeur du déterminant de A
$$P_{1}A^{0}Q_{1}Q_{1}^{-1} x = \begin{bmatrix} -12.0 & -3.0 & 0.0 & -1.0 & x3 & x2 & 0.0 & -3 & -12 & -1 & 0.0 & -1.0 & x2 & x2 & 0.0 & -2.0 & 3.0 & -5.0 & 0.0 & -1.0 & -9.0 & 0.0 & -1.0 & -9.0 & 0.0 & -1.0 & 0.0 & 4 & 0.0 & -1.0 & 0.0 & 4 & 0.0 & -1.0 &$$

$$P_{1}A^{0}Q_{1}Q_{1}^{-1} x = \begin{bmatrix} -12.0 & -3.0 & 0.0 & -1.0 \\ 3.0 & -2.0 & -4.0 & -5.0 \\ -2.0 & 1.0 & 4.0 & 3.0 \\ 0.0 & 1.0 & 2.0 & 4.0 \end{bmatrix} x3$$

$$x3$$

$$x2$$

$$-9.0$$

$$1 = 2, j = 2 : 2 - (-3)(3)/(-12) = -2 - 9/12 = -2 - \frac{3}{4}$$

$$1 = 3, j = 2 : 1 - (-2)(-3)/(-12) = 1 + \frac{1}{2} = 1;5$$

$$1 = 2, j = 4 : -5 - 3(-1)/(-12) = -5 - \frac{1}{4} = -21/4$$

$$1 = 3, j = 4 : -5 - 3(-1)/(-12) = 3 + 1/6 = 19/6$$

$$1 = 3, j = 4 : 3 - (-2)(-1)/(-12) = 3 + 1/6 = 19/6$$

$$1 = 3, j = 4 : 3 - (-2)(-1)/(-12) = -9 + \frac{1}{2} = -8,5$$

$$1 = 3, j = 4 : -5 - 3(-1)/(-12) = -9 + \frac{1}{2} = -8,5$$

$$1 = 3, j = 4 : -5 - 3(-1)/(-12) = -9 + \frac{1}{2} = -8,5$$

$$1 = 3, j = 4 : -5 - 3(-1)/(-12) = -9 + \frac{1}{2} = -8,5$$

$$1 = 3, j = 4 : -5 - 3(-1)/(-12) = -9 + \frac{1}{2} = -8,5$$

$$1 = 3, j = 4 : -5 - 3(-1)/(-12) = -9 + \frac{1}{2} = -8,5$$

$$1 = 3, j = 4 : -5 - 3(-1)/(-12) = -9 + \frac{1}{2} = -2 - \frac{1}{2} = -2 -$$

i=2, j=2: 2- (-3)(3)/(-12) = -2 -9/12 = -2 -
$$\frac{3}{4}$$
 = -11/4
i=3, j=2: 1 - (-2)(-3)/(-12) = 1 + $\frac{1}{2}$ = 1;5
i=2, j=4: -5 -3(-1)/(-12) = -5 - $\frac{1}{4}$ = -21/4
i=3,j-4: 3 - (-2)(-1)/(-12) = 3 + 1/6 = 19/6
b2 = -9 - (3)(2)/(-12) = -9 + $\frac{1}{2}$ = -8,5
b3 = 2 - (-2)(2)/(-12) = 2 - 1/3 = 5/3

$$[3,2,1,4]$$

$$E_{1}P_{1}A^{0}Q_{1}Q_{1}^{-1} x = \begin{bmatrix} -12. & -3.0 & 0.0 & -1.0 & x3 \\ 0.0 & -2,75 & -4.0 & -5,25 & x2 \\ 0.0 & 1,5 & 4.0 & 3,17 & x1 \\ 0.0 & 1.0 & 2.0 & 4.0 & x4 \end{bmatrix}$$

SEPT-OCT 2020

Remarque : si nous avions un stratégie de pivotage "partiel, nous aurions choisi -2,75 et n'aurions, dans cet exemple, pas eu de permutation

Et nous continuonslaissé en "homework"

$$P_{2}E_{1}P_{1}A^{0}Q_{1}Q_{2}Q_{2}^{-1}Q_{1}^{-1} \times = \begin{bmatrix} -12. & -3.0 & 0.0 & -1.0 & x3 \\ 0.0 & -5,25 & -4.0 & -2.75 & x4 \\ 0.0 & 3,17 & 4.0 & 1.5 & x1 \\ 0.0 & 4.0 & 2.0 & 1.0 & x2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2.0 & 0.0 & -1.0 & 0.0 \\ -8,5 & 0.0 & 0.0 & 0.0 \\ -8,5 & 0.0 & 0.0 & 0.0 \end{bmatrix}$$

i=3, j=3:4.0 - (-4.0)(3.17)/(-5.25) = 4 - 2.42 = 1.58 i=3, j=4:1.5 - (-2.75)(3.17)/(-5.25) = 1.5 - 1.66 = -0.16 i=4, j=3:2.0 - (4.0)(-4.0)/(-5.25) = 2.0 - 3.05 = -1.05i=4; j=4:1.0 - (-2.75)(4.0)/(-5.25) = 1.0 - 2.10 = -1.10

second membre:

i=4:2.0-(4.0)(-8.5)/(-5.25)=2.0-6.48=-4.48i=3:1.67-(3.17)(-8.5)/(-5.25)=1.67-5.13=-3.56

Pas besoin de pivotage

Matrice : i=4, j=4 : -1.10 - (-0.16)(-1.05)/(1.58) = -1.10 - 0.11 = -1.21Second membre : -4.48 - (-3.56)(-1.05)/(1.58) = -4.48 - 2.37 = -6.85

Remontée du système triangulaire :

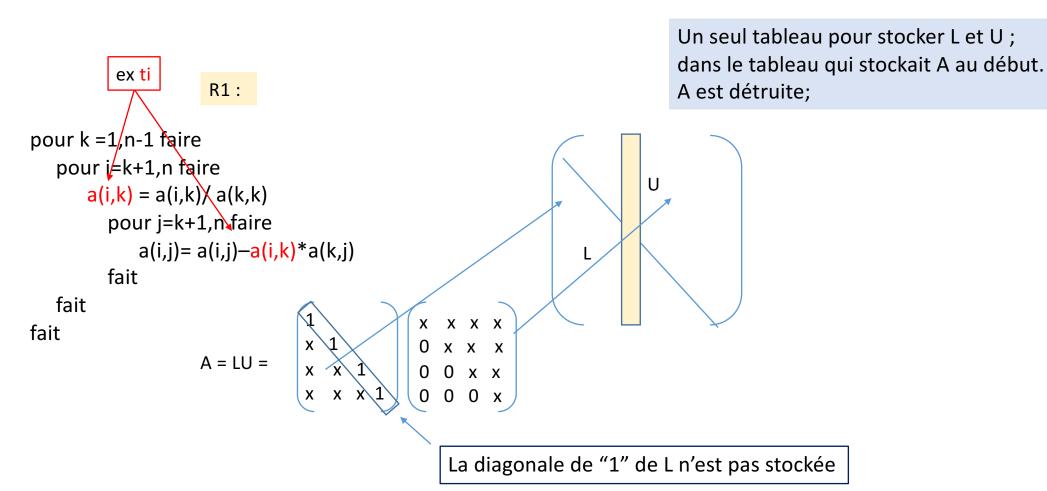
i = 4 : -1.21 x_2 = -6.85 \Leftrightarrow x_2 = 6.85/1.21 = 5.66 C'est x_2 qui est calculer en premier on le sait car nous avons gardé la trace des permurations

$$i=3: x1 = (-3.56 - (-0.16 \times 5.66))/1/58$$
 etc....

Exercice/TD "LU"

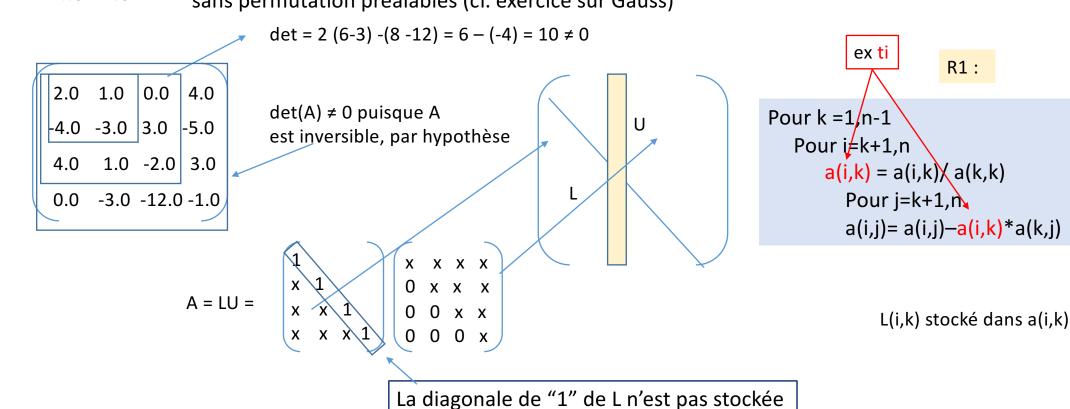
U stockée dans la partie triangulaire supérieure du tableau A, y compris la diagonale, et L stockée dans la partie triangulaire strictement inférieure du tableau A

Q1 : Donnez l'algorithme pour calculer la factorisation LU d'une matrice A, sans permutations de lignes ou colonnes.



Q2 : Calculez L et U tq A =LU

det ($^{2.0}$ $^{1.0}$) = 0, donc LU n'est pas possible pour la **matrice utilisée auparavant pour Gauss**, sans permutation préalables (cf. exercice sur Gauss)



Exercice/TD "LU"

La matrice A d'origine :

Par exemple:

$$U(2,2) = -3.0 - (-4.0)(1.0)/(2.0) = -3.0 - (1.0) L(2,1)$$

 $L(2,1) = -4/2$

$$a^{k}_{i,j} = a^{k-1}_{i,j} - a^{k-1}_{i,k} a^{k-1}_{k,j} / a^{k-1}_{k,k}$$

$$ti = a(i,k) = l(i,k)$$

Après la première étape de la factorisation LU

U est calculée comme lors de la méthode de Gauss sauf que les calculs $a^{k-1}_{i,k}$ / $a^{k-1}_{k,k}$ sont calculés dès que possible

Ensuite on ne considère que la sous-matrice [k+1:n,k+1:n] pour mettre à jour U et la colonne k de L

Ces éléments sous-diagonaux seront calculés lors des étapes suivantes : à l'étape k, nous calculons la sous-colonne k de L

Pour k = 1,n-1
Pour i=k+1,n

$$a(i,k) = a(i,k)/a(k,k)$$

 $a(i,k) = a(i,k)/a(k,k)$
Pour j=k+1,n
 $a(i,j) = a(i,k)-a(i,k)*a(k,j)$

Ne pas confondre a(i,j), élément du tableau avec $a^k_{i,j}$

$$L(4,3) = 21/5 = 4,2$$

 $U(4,4) = -10 - (4,2)(-8) = 23,6$

Stockage "informatique":

2.0	1.0	0.0	4.0
-2.0	-1.0	3.0	3.0
2.0	1.0	-5.0	-8.0
0.0	3.0	4.2	23,6

Et la diagonale « virtuelle » de L composée de "1"

Vérification

Résoudre $Ax = b \Leftrightarrow Lux = b \Leftrightarrow$

1.0 0.0 0.0 per term
$$z = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2.0 & 1.0 & 0.0 & 0.0 \\ 2.0 & 1.0 & 1.0 & 0.0 \\ 0.0 & 3.0 & 4,2 & 1.0 \end{bmatrix}$$
 puis $z = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ -2 \end{bmatrix}$ puis $z = \begin{bmatrix} 2.0 & 1.0 & 0.0 & 4.0 \\ 0.0 & -1.0 & 3.0 & 3.0 \\ 0.0 & 0.0 & -5.0 & -8.0 \\ 0.0 & 0.0 & 0.0 & 23,6 \end{bmatrix}$ $z = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 0.0 \\$

Exercice/TD "LU", suite et fin

Q3 : Comment peut-on résoudre la séquence de systèmes linéaires Ax=b, Ay=c, Az=d?

A l'aide d'une factorisation A = LU. Nombre d'opérations identique à Gauss, $cx(n) = (2/3)n^3 + O(n^2)$

Nous calculons donc en séquence

- LUx=b : descente + une remontée : 2 n²
- puis LUy=c : descente + une remontée : 2 n²
- puis LUz=d : descente + une remontée : 2 n²

Donc $cx(n) = (2/3)n^3 + O(n^2)$

Avec 3 Gauss en séquence, nous aurions eu 3 (2/3) $n^3 + O(n^2) = n^3 + O(n^2)$

Q4 : Comment peut-on résoudre le système linéaire multi-second-membres W(u,v,w)=(e,f,g)?

Par la méthode de Gauss en ayant 3 seconds membres : donc avec 1 élimination + 3 remontées

$$CX(n) = (2/3) (2/3) n^3 + O(n^2)$$

Mais il faut connaître les vecteurs e,f et g avant la phase d'élimination de Gauss, contrairement à une résolution en séquence.

Exercice /TD Cholesky

Exercice 1: Q1 : écrivez un algorithme implémentant la factorisation de Cholesky d'une matrice de taille n

Exercice 2:

Exercice 2:

Soit la matrice:
$$C = \begin{bmatrix} 1,0 & 0,0 & 1.0 \\ 0.5 & -1.0 & 0.0 \\ 0.0 & 3.0 & -5.0 \\ 1.0 & 0.0 & -4.0 \end{bmatrix}$$
Et le vecteur b =
$$\begin{bmatrix} 1.0 \\ -1.0 \\ 4.0 \end{bmatrix}$$

Q1: Calculez $A = C^TC$

Q2: Que peut-on dire de A?

Q3: Résoudre avec le moins d'opérations possibles Ax=b

--- première colonne de L ---L(1,1) = sqrt(a(1,1))doi=2,nL(i,1) = a(i,1)/L(1,1)end do --- colonne 2 à n de L --do j=2,ns = a(j,j)do k=1,j-1 s = s - L(j,k)end do L(i,i) = sqrt(s)if (n > 2) do i=j+1,ns = a(i,i)do k=1,i-1 s = s - L(i,k) * L(i,k)end do L(i,i) = s/L(j,j)end do

Exercice 1:

Q1 : écrivez un algorithme implémentant la factorisation de Cholesky d'une matrice de taille n

+ contrôle des divisions pour avoir un algorithme/code robuste

and therefore the following formulas for the entries of $\boldsymbol{\mathsf{L}}$:

$$L_{j,j} = (\pm) \sqrt{A_{j,j} - \sum_{k=1}^{j-1} L_{j,k}^2}, \ L_{i,j} = rac{1}{L_{j,j}} \left(A_{i,j} - \sum_{k=1}^{j-1} L_{i,k} L_{j,k}
ight) \quad ext{for } i > j.$$

If we write out the equation

$$egin{aligned} \mathbf{A} &= \mathbf{L}\mathbf{L}^T = egin{pmatrix} L_{11} & 0 & 0 \ L_{21} & L_{22} & 0 \ L_{31} & L_{32} & L_{33} \end{pmatrix} egin{pmatrix} L_{11} & L_{21} & L_{31} \ 0 & L_{22} & L_{32} \ 0 & 0 & L_{33} \end{pmatrix} \ &= egin{pmatrix} L_{11}^2 & & ext{(symmetric)} \ L_{21}L_{11} & L_{21}^2 + L_{22}^2 \ L_{31}L_{11} & L_{31}L_{21} + L_{32}L_{22} & L_{31}^2 + L_{32}^2 + L_{33}^2 \end{pmatrix}, \end{aligned}$$

we obtain the following:

$$\mathbf{L} = egin{pmatrix} \sqrt{A_{11}} & 0 & 0 \ A_{21}/L_{11} & \sqrt{A_{22}-L_{21}^2} & 0 \ A_{31}/L_{11} & (A_{32}-L_{31}L_{21})/L_{22} & \sqrt{A_{33}-L_{31}^2-L_{32}^2} \end{pmatrix}$$

ENREGISTREMENT INTERDIT

Exercice 2: R1: $A = C^TC$

$$A = C^{T}C = \begin{bmatrix} 1.0 & 0.5 & 0.0 & 1.0 \\ 0.0 & -1.0 & 3.0 & 0.0 \\ 1.0 & 0.0 & -5.0 & -4.0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1,0 & 0,0 & 1.0 \\ 0.5 & -1.0 & 0.0 \\ 0.0 & 3.0 & -5.0 \\ 1.0 & 0.0 & -4.0 \end{bmatrix}$$

(-0.33)((-2.0)+(3.14)(-4.99)

R2: Symétrique définie positive 2,25 -0.5 -3.0 Remarque : non diagonale dominante

$$\mathbf{L} = egin{pmatrix} \sqrt{A_{11}} & 0 & 0 \ A_{21}/L_{11} & \sqrt{A_{22}-L_{21}^2} & 0 \ A_{31}/L_{11} & (A_{32}-L_{31}L_{21})/L_{22} & \sqrt{A_{33}-L_{31}^2-L_{32}^2} \end{pmatrix}$$

R3: factorisation

$$L(1,1) = sqrt(2.25) = 1.5$$
 (la valeur positive)

$$L(1,2) = -0.5/1.5 = -1/3 = -0.333$$

 $L(1,3) = -3.0/1.5 = -2.0$

L(2,2) =
$$sqrt(10. - (-0.333)(-0.333)) = sqrt(9,89) = 3.14$$

L(3,2) = $[-15 - (-0.333)(-2.0)]/3.14 = -4.99$

$$L(3,3) = sqrt(42.-(-2.)(-2.)-(-4.99)(-4.99))=sqrt(13.1)=3.62$$

and therefore the following formulas for the entries of L:

$$egin{align} L_{j,j} &= (\pm) \sqrt{A_{j,j} - \sum_{k=1}^{j-1} L_{j,k}^2}, \ L_{i,j} &= rac{1}{L_{j,j}} \left(A_{i,j} - \sum_{k=1}^{j-1} L_{i,k} L_{j,k}
ight) \quad ext{for } i > j. \end{cases}$$

$$4 + (4.99)(4.99) + (3.62)(3.62) =$$

 $4 + 24.9 + 13.1 = 42$

$$x = \begin{bmatrix} 1.0 \\ -1.0 \\ 4.0 \end{bmatrix} \quad \text{Avec } LL^T =$$

= A, arrondis aux 3 chiffres significatifs

ENREGISTREMENT INTERDIT

 $A x = LL^T x = b$

Lz=b

 $L^Tx = z$

Soit u = $\begin{bmatrix} 1.0 \\ -1.0 \\ 0.0 \\ 2.0 \end{bmatrix}$ Q1 : Calculez H(v)u tq uniquement la première composante de ce vecteur soit nul Q2 :Calculez alors H(v)b, avec b = $(1,0,-2,3)^T$ Q3 : Calculez explicitement la matrice de Householder correspondante (quasiment jamais fait dans la pratique. Ce calcul est juste « pédagogique »)

Exercice 3, TD "Householder"

Résoudre le système linéaire suivant par la méthode de Householder

Soit
$$u = \begin{bmatrix} 1.0 \\ -1.0 \\ 0.0 \end{bmatrix}$$
 Q1 : Calculez H(v)u tq uniquement la première composante de ce vecteur soit nul Q2 :Calculez alors H(v)b, avec b = $(2.0, -1.0, -2.0, 3.0)^T$

Q3 : Calculez explicitement la matrice de Householder correspondante (quasiment jamais

13.9

fait dans la pratique. Ce calcul est juste « pédagogique »)

R1:
$$V = \begin{pmatrix} 1.0 + \text{sqrt}(6) \\ -1.0 \\ 0.0 \\ 2.0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3.45 \\ -1.0 \\ 0.0 \\ 2.0 \end{pmatrix} \quad H(v)u = \begin{pmatrix} -2.45 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad R2: H(v) \begin{pmatrix} 2.0 \\ -1.0 \\ -2.0 \\ 3.0 \end{pmatrix} = b - (v^{T}b) \\ (v^{T}v) \\ 2 \end{pmatrix}$$

Avec $v^T v/2 = norme_2(u)(norme^2(u) + u_1) = 2.45(2.45 + 1) = 8.45 = 0.845 = 10$

R2: H(v)
$$\begin{pmatrix} 2.0 \\ -1.0 \\ -2.0 \\ 3.0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2.0 \\ -1.0 \\ -2.0 \\ 3.0 \end{pmatrix} - 1.64 \begin{pmatrix} 3.45 \\ -1.0 \\ 0.0 \\ 2.0 \end{pmatrix}$$

= u + ou - Norm₂(u) e₁

Soit
$$u = \begin{bmatrix} 2.0 \\ -4.0 \\ 4.0 \\ 2.0 \end{bmatrix}$$

Q1 : Calculez H(v)u tg uniquement la première composante de ce vecteur soit nul

Soit u = $\begin{bmatrix} 2.0 \\ -4.0 \\ 4.0 \\ 0.0 \end{bmatrix}$ Q1: Calculez $\Pi(v)$ a G(u) and G(u) and G(u) and G(u) are G(u) and G(u) and G(u) are G(u) are G(u) and G(u) are G(u) are G(u) and G(u) are G(u)

 $norme_2(u) = sqrt(4.0+16.+16.) = sqrt(36.) = 6.0$

norme₂(u) = sqrt(4.0+16.+16.)=sqrt(36.)=6.0
v = u + 6, car u(1) > 0 donc v=
$$\begin{bmatrix}
2.0 + 6.0 \\
-4.0 \\
4.0 \\
0.0
\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}
8.0 \\
-4.0 \\
4.0 \\
0.0
\end{bmatrix}, \text{ et H(v)u} = \begin{bmatrix}
-6.0 \\
0.0 \\
0.0 \\
0.0
\end{bmatrix}, v^{T}b = (16.+4.0 - 8.0) = 12.,$$

et $v^Tb/(v^Tv/2) = 12/48 = 1/4 = 0.25$

$$H(v)b = b - (-0.25) v = \begin{pmatrix} 1.0 \\ 0.0 \\ -2.0 \\ 3.0 \end{pmatrix} -0.25 \begin{pmatrix} -4.0 \\ -4.0 \\ 4.0 \\ 0.0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2.0 \\ 1.0 \\ -3.0 \\ 3.0 \end{pmatrix}$$
Dans la pratique pour calculer $H(v)b$, avec $v = a + ou - calcul de norme2(a) \text{ · Calcul de norme2(a) e1 \text{ · Calcul de $v^Tv/2 = norme_2(a) (norme_2(a) + ou - a_1)} \tag{ · Calcul de $H(v)b = b - (2/v^Tv)(v^Tb) \tag{ · Calcul de } H(v)b = b - (2/v^Tv)(v^Tb) \tag{ · C$$$

Dans la pratique pour calculer H(v)b, avec $v = a + ou - norme_2(a) e_1$:

- Calcul de $H(v)b = b (2/v^Tv)(v^Tb)v$

$$CX(n) = 2n-1+1+1+2+2n-1+1+n+n=6n+3$$
: premier $H(v)b$ $CX(n) = 2n-1+1+n+n=4$ n: $H(v)c$ suivants, c différent de a et b

Soit
$$u = \begin{pmatrix} 2.0 \\ -4.0 \\ 4.0 \end{pmatrix}$$

Q1 : Calculez H(v)u tq uniquement la première composante de ce vecteur soit nul

Q2 :Calculez alors H(v)b, avec $b = (2.0,-1.0,-2.0,3.0)^T$

Q3 : Calculez explicitement la matrice de Householder correspondante (quasiment jamais fait dans la pratique. Ce calcul est juste « pédagogique »)

$$\frac{\mathbf{v}^{\mathsf{T}}\mathbf{v}}{2} = 48 \text{ et } \mathbf{v} =
 \begin{bmatrix}
 8.0 \\
 -4.0 \\
 4.0 \\
 0.0
 \end{bmatrix}$$

$$H(v) = \begin{pmatrix} 1.0 \\ 1.0 \\ 1.0 \\ 1.0 \end{pmatrix} - \frac{1}{48} \begin{pmatrix} 64. & -32. & 32. & 0.0 \\ -32 & 32 & -16. & 0.0 \\ 32. & -16. & 16. & 0.0 \\ 0.0 & 0.0 & 0.0 & 0.0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} vv^{T} \\ \frac{v^{T}v}{2} \end{pmatrix}$$

Résoudre le système linéaire suivant par la méthode de Householder (même système linéaire et matrice que pour la méthode de Gauss)

Dans la pratique pour calculer
$$H(v)b$$
, avec $v = a + ou - norme_2(a) e_1$:

- Calcul de norme₂(a)
- Calcul de v = a + ou norme₂(a) e₁
- Calcul de $v^Tv/2$ = norme₂(a) (norme₂(a) + ou a₁))
- Calcul de $H(v)b = b (2/v^{T}v)(v^{T}b) v$

$$CX(n) = 2n-1+1+1+2+2n-1+1+n+n=6n+3$$
: premier $H(v)b$
 $CX(n) = 2n-1+1+n+n=4$ n: $H(v)c$ suivants, c différent de a et b

norme₂(a) = 6

$$v = \begin{bmatrix} 8.0 \\ -4.0 \\ 4.0 \\ 0.0 \end{bmatrix}, H(v)a = \begin{bmatrix} -6.0 \\ 0.0 \\ 0.0 \\ 0.0 \end{bmatrix}$$

$$v^{T}v/2 = 6.0 (6.0 + 2.0) = 48$$

$$v = \begin{bmatrix} 8.0 \\ -4.0 \\ 4.0 \\ 0.0 \end{bmatrix}, \ H(v)a = \begin{bmatrix} -6.0 \\ 0.0 \\ 0.0 \\ 0.0 \end{bmatrix}$$

$$v = \begin{bmatrix} 1.0 \\ -2.0 \\ 1.0 \\ -3.0 \end{bmatrix}, \ H(v)a = \begin{bmatrix} -6.0 \\ 0.0 \\ 0.0 \\ 0.0 \end{bmatrix}$$

$$v = \begin{bmatrix} 1.0 \\ -2.0 \\ 1.0 \\ -3.0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1.0 \\ -2.0 \\ 1.0 \\ -3.0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1.0 \\ -2.0 \\ 1.0 \\ -3.0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2.33 \\ -0.333 \\ -0.667 \\ -3.0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 2.0 & 1.0 & 0.0 & 4.0 \\ -4.0 & -2.0 & 3.0 & -5.0 \\ 4.0 & 1.0 & -2.0 & 3.0 \\ 0.0 & -3.0 & -12. & -1.0 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \\ x4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2.0 \\ -9.0 \\ 2.0 \\ 2.0 \end{bmatrix}$$

norme₂(a) = 6

$$v = \begin{pmatrix} 8.0 \\ -4.0 \\ 4.0 \\ 0.0 \end{pmatrix}, H(v)a = \begin{pmatrix} -6.0 \\ 0.0 \\ 0.0 \\ 0.0 \end{pmatrix}$$

$$v^{T}v/2 = 6.0 (6.0 + 2.0) = 48$$

$$H(v) \begin{pmatrix} 0.0 \\ 3.0 \\ -2.0 \\ -12. \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0.0 \\ 3.0 \\ -2.0 \\ -12. \end{pmatrix} + 20/48 \begin{pmatrix} 8.0 \\ -4.0 \\ 4.0 \\ 0.0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3.33 \\ 1.33 \\ -0333 \\ -12. \end{pmatrix}$$

$$V^{T} \begin{pmatrix} 0.0 \\ 3.0 \\ -2.0 \\ -2.0 \\ -12.0 \end{pmatrix} = -20.$$

$$\begin{bmatrix} 2.0 & 1.0 & 0.0 & 4.0 \\ -4.0 & -2.0 & 3.0 & -5.0 \\ 4.0 & 1.0 & -2.0 & 3.0 \\ 0.0 & -3.0 & -12. & -1.0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \\ x4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2.0 \\ -9.0 \\ 2.0 \\ 2.0 \end{bmatrix}$$

norme₂(a) = 6

$$v = \begin{bmatrix} 8.0 \\ -4.0 \\ 4.0 \\ 0.0 \end{bmatrix}, H(v)a = \begin{bmatrix} -6.0 \\ 0.0 \\ 0.0 \\ 0.0 \end{bmatrix}$$

$$v^{T}v/2 = 6.0 (6.0 + 2.0) = 48$$

$$H(v) \begin{pmatrix} 4.0 \\ -5.0 \\ 3.0 \\ -1.0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4.0 \\ -5.0 \\ 3.0 \\ -1.0 \end{pmatrix} - 64/48 \begin{pmatrix} 8.0 \\ -4.0 \\ 4.0 \\ 0.0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4.0 \\ 4.0 \\ -5.0 \\ 3.0 \\ -1.0 \end{pmatrix} = 64.$$

norme₂(a) = 6

$$v = \begin{pmatrix} 8.0 \\ -4.0 \\ 4.0 \\ 0.0 \end{pmatrix}, H(v)a = \begin{pmatrix} -6.0 \\ 0.0 \\ 0.0 \\ 0.0 \end{pmatrix}$$

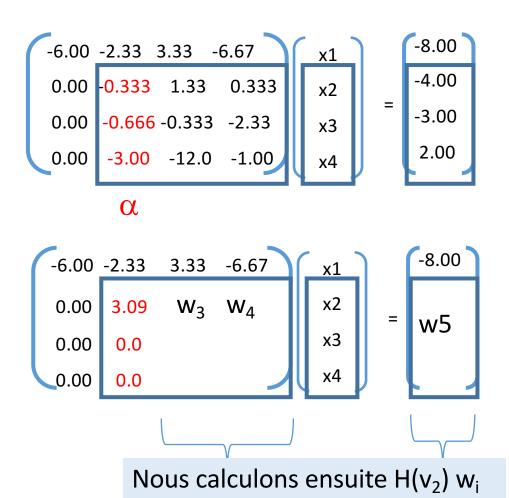
$$v^{T}v/2 = 6.0 (6.0 + 2.0) = 48$$

$$H(v) \begin{pmatrix} 2.0 \\ -9.0 \\ 2.0 \\ 2.0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2.0 \\ -9.0 \\ 2.0 \\ 2.0 \end{pmatrix} - 60/48 \begin{pmatrix} 8.0 \\ -4.0 \\ 4.0 \\ 0.0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -8.00 \\ -4.00 \\ -3.00 \\ 2.00 \end{pmatrix}$$

$$V^{T} \begin{pmatrix} 2.0 \\ -9.0 \\ 2.0 \\ 2.0 \\ 2.0 \end{pmatrix} = 60.$$

$$\begin{bmatrix} 2.0 & 1.0 & 0.0 & 4.0 \\ -4.0 & -2.0 & 3.0 & -5.0 \\ 4.0 & 1.0 & -2.0 & 3.0 \\ 0.0 & -3.0 & -12. & -1.0 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x1 \\ x2 \\ x3 \\ x4 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 2.0 \\ -9.0 \\ 2.0 \\ 2.0 \\ 2.0 \end{bmatrix}$$

norme₂(
$$\alpha$$
) = 3.09
 $v_2 = \begin{bmatrix} -3.42 \\ -0.667 \\ -3.00 \end{bmatrix}$, $H(v)a = \begin{bmatrix} 3.09 \\ 0.0 \\ 0.0 \end{bmatrix}$
 $v_2^T v_2/2 = 3.09 (3.09 + 0.333)$
= 10.6



Après la troisième étape, la matrice est triangulaire supérieure et il suffit de faire une "descente" pour calculer la solution "x"

La méthode

$$R x = Q^T b$$

1 – Calculez R et Q

 $2 - Calculez Q^Tb = c$

3 - Résoudre R x = c

$$CX(n) = (4/3) qn^2 + O(n^2)$$

Nous pouvons calculer au fur et à mesure lors de la factorisation QR

Exercice "Moindres carrés"

Q1 : Résoudre en utilisant la méthode de Cholesky

Q2: Résoudre en utilisant une factorisation QR

Q3 : Ecrire un programme pour cette méthode (homework)

64.0	-14.0	-54.0	26.0
-14.0	41.0	49.0	30.0
-54.0	49.0	202.	-3.00
26.0	30.0	-3.00	55.0

 A^TA

Nous savons que A^TA est symétrique définie positive

SEPT-OCT 2020

 $A^{T}A x = A^{T}b$

 $A^{T}b$

ENREGISTREMENT INTERDIT

25

Résoudre alors ce système symétrique définie positif par la méthode de Cholesky

$A^{T}A x = A^{T}b$