

Résolution des systèmes linéaires : Méthodes directes et itératives

EXERCICE :1

Soit les systèmes linéaires :

$$(S) \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 2 & 3 & 4 & 1 \\ 3 & 4 & 1 & 2 \\ 4 & 1 & 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}$$

1. Résoudre le système linéaire (S) par la méthode de Gauss.
2. Factoriser la matrice A en produit LU .
3. Calculer le déterminant de A .

EXERCICE :2

On considère le système linéaire : $(S_1)AX = B$. avec

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 2 \end{pmatrix}; X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \text{ et } B = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

1. Donner les matrices d'éliminations de Gauss $E^{(1)}$ et $E^{(2)}$ qui permettent de transformer (S_1) en un système (S_2) de la forme $UX = D$ où U est triangulaire supérieure.
2. Vérifier que $E^{(k)} = I + m_k e_k^t$ pour $k = 1, 2$ où $m_k^t = (0, \dots, 0, -m_{k+1,k}, \dots, -m_{n,k})$ est le transposé de m_k et $e_k^t = (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)$ le transposé du k^{eme} vecteur canonique de \mathbb{R}^n .
3. Vérifier que $E^{(1)}E^{(2)} = I + m_1 e_1^t + m_2 e_2^t$.
4. Dédire $(E^{(1)})^{-1}$; $(E^{(2)})^{-1}$ et $(E^{(2)})^{-1}(E^{(1)})^{-1}$.
5. Décomposer la matrice A sous la forme $A = LU$.
6. Résoudre le système (S_1) par la méthode LU .

EXERCICE :3

On donne la matrice

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

1. Former la décomposition LU de A et calculer le déterminant de A .

2. Utiliser la factorisation précédente pour résoudre le système linéaire $Ax = b_i$ avec $b_i = \begin{pmatrix} i \\ i \\ i \\ i \end{pmatrix}$, pour $i = 1, 2, 3$.

EXERCICE :4

Former la décomposition de Cholesky de A et calculer le déterminant de A . Soit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{3} & \frac{1}{4} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{4} & \frac{1}{5} \end{pmatrix}$$

EXERCICE :5

Soit

$$A = \begin{pmatrix} 1 & a & a \\ a & 1 & a \\ a & a & 1 \end{pmatrix}$$

1. Pour quelles valeurs de a , A est-elle définie positive ?
2. Écrire la matrice J de l'itération de Jacobi.
3. Pour quelles valeurs de a la méthode de Jacobi converge-t-elle ?
4. Écrire la matrice G de l'itération de Gauss-Seidel.
5. Calculer $\rho(G)$. Pour quelles valeurs de a cette méthode converge-t-elle plus vite que celle de Jacobi ?

EXERCICE :6

On donne le système linéaire suivant, où m est un paramètre réel :

$$\begin{pmatrix} -4 & m & 1 \\ m & 6 & 2 \\ 3 & -1 & 2m \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

1. Pour quelles valeurs de m les méthodes de Jacobi et Gauss-Seidel convergent-elles ?.
2. Donner les matrices d'itérations de Jacobi et Gauss-Seidel.
3. Résoudre le système par la méthode itérative de Jacobi à partir du vecteur initial $x^{(0)} = (3, 1, 1)^t$ jusqu'au vecteur $x^{(3)}$ inclus.
4. Résoudre le système par la méthode itérative de Gauss-Seidel à partir du vecteur initial $x^{(0)} = (3, 1, 1)^t$ jusqu'au vecteur $x^{(3)}$ inclus.