



Factorisation QR. Transformations de Givens. Moindres carrés

Exercice 1 Matrices de Householder

1. Soit v un vecteur réel vérifiant $v^T v = 1$. Montrer que la matrice de Householder

$$H(v) = I - 2vv^T$$

représente une symétrie par rapport au sous-espace vectoriel formé par les vecteurs orthogonaux aux vecteurs v . En déduire que $\det(H(v)) = -1$.

2. Démontrer que toute matrice orthogonale est le produit de au plus n matrices de Householder. En déduire une interprétation géométrique des matrices orthogonales.

Correction ▼

[002229]

Exercice 2 Algorithme de Gram–Schmidt et Gram–Schmidt modifié

Etant donnés n vecteurs linéairement indépendants de \mathbb{R}^m , $\{a_1, \dots, a_n\}$, on veut calculer une base orthonormale pour $\text{span}\{a_1, \dots, a_n\}$.

On pose $A = [a_1, a_2, \dots, a_n] \in \mathbb{R}^{m \times n}$ et on considère la factorisation QR de A ,

$$A = QR, \quad Q = [q_1, \dots, q_n], \quad r_i^T, i = 1, \dots, n \text{ les lignes de } R$$

1. Montrer que

$$\text{Im}A = \text{span}\{q_1, \dots, q_n\}.$$

2. Montrer que

$$q_k = \frac{1}{r_{kk}} \left(a_k - \sum_{i=1}^{k-1} r_{ik} q_i \right) \quad k = 1, \dots, n$$

3. En déduire un algorithme pour le calcul récursif des q_i (algorithme de Gram–Schmidt).

4. Algorithme de Gram–Schmidt modifié

L'algorithme précédent est instable numériquement dû à la perte d'orthogonalité dans le calcul des q_i . On va reformuler l'algorithme pour le rendre stable.

Pour $k = 1, \dots, n-1$, on définit $A^{(k)} \in \mathbb{R}^{m \times (n-k+1)}$ de la façon suivante :

$$[0, A^{(k)}] = A - \sum_{i=1}^{k-1} q_i r_i^T = \sum_{i=k}^n q_i r_i^T$$

et on va décrire l'étape k de l'algorithme.

- (a) Montrer que si on pose

$$A^{(k)} = [z, B], \quad z \in \mathbb{R}^m, \quad B \in \mathbb{R}^{m \times (n-k)}$$

alors

$$r_{kk} = \|z\|_2, \quad q_k = z/r_{kk}.$$

- (b) Comment peut-on calculer la ligne k de R à partir de $A^{(k)}$?

- (c) Calculer $A^{(k+1)}$.

- (d) A partir des questions précédentes, décrire l'algorithme qui permet le calcul de la factorisation $A = Q_1 R_1$, $Q_1 \in \mathbb{R}^{m \times n}$ orthonormale, $R_1 \in \mathbb{R}^{n \times n}$ triangulaire supérieure (Gram–Schmidt modifié). Le calcul de Q_1 doit se faire sur place.
- (e) Quelle est la complexité de l'algorithme précédent ?

Correction ▼

[002230]

Exercice 3 Rotation de Givens

Soient $p, q : 1 \leq p < q \leq n$, $c, s \in \mathbb{R} : c^2 + s^2 = 1$.

On considère les matrices

$$G = G_{p,q}(c,s) = \begin{pmatrix} 1 & & & & & & \\ & \ddots & & & & & \\ & & 1 & & & & \\ & & & c & \cdots & -s & \\ & & & & \ddots & & \\ & & & s & \cdots & c & \\ & & & & & & \ddots & \\ & \cdots & & & & & & 1 \end{pmatrix}$$

1. Ecrire G comme perturbée de I par des matrices de rang 1.
2. Montrer que G est inversible, calculer G^{-1} , montrer que G est orthogonale.
3. Quelle est l'action de G sur $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$?
4. Soit $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ avec $a_{pj} = \alpha, a_{qj} = \beta$. Peut-on trouver G telle que $A' = GA$ vérifie :

$$a'_{pj} = 0 = \alpha', \quad a'_{qj} = 0 = \beta'?$$

Est-ce que la solution est unique ?

Correction ▼

[002231]

Exercice 4

Soit $Z = \begin{pmatrix} c & s \\ -s & c \end{pmatrix}$ avec $c^2 + s^2 = 1$. On définit ρ par

$$\rho = \begin{cases} 1 & \text{si } c = 0 \\ 1/2 \text{sign}(c)s & \text{si } |s| < |c| \\ 2 \text{sign}(s)/c & \text{si } |c| \leq |s| \end{cases}$$

1. Comment reconstruire $\pm Z$ à partir de ρ ?
2. Soit Q une matrice orthogonale produit de n rotations de Givens : $Q = J_1 \cdots J_n$. Comment peut-on stocker de la façon la plus économique Q sous forme factorisée ?
3. Modifier l'algorithme de Givens pour réduire A à la forme triangulaire supérieure ($QA = R$, Q matrice produit de rotations de Givens) en stockant sur place (donc dans A) toute l'information nécessaire à reconstruire Q .
4. Ecrire l'algorithme qui, à partir des résultats de l'algorithme précédent permet de reconstruire Q .

[002232]

Exercice 5

Soient x et y deux vecteurs unitaires. Donner un algorithme qui utilise les transformations de Givens pour calculer une matrice Q telle que $Qx = y$.

[002233]

Exercice 6 Méthode de Givens Rapide

Soit $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$. On veut construire une matrice $M \in \mathbb{R}^{m \times m}$ telle que

- $MA = S$ triangulaire supérieure ;
 - $MM^T = D = \text{diag}(d_1, \dots, d_m)$, $d_i > 0$
- et appliquer cette factorisation de A dans la résolution de systèmes au sens des moindres carrés.

1. Donner la factorisation QR de A en termes de M, D et S .
2. On considère maintenant $m = 2$. Soient $x = (x_1, x_2)^T$ et $D = \text{diag}(d_1, d_2)$ ($d_i > 0$) donnés.

(a) On définit

$$M_1 = \begin{pmatrix} \beta_1 & 1 \\ 1 & \alpha_1 \end{pmatrix}.$$

Supposons $x_2 \neq 0$. Calculer $M_1 x$ et $M_1 D M_1^T$.

Comment choisir α_1 et β_1 de façon à ce que la deuxième composante de $M_1 x$ soit nulle et que $M_1 D M_1^T$ soit diagonale ?

Pour le choix précédent déterminer γ_1 tel que

$$M_1 x = \begin{pmatrix} x_2(1 + \gamma_1) \\ 0 \end{pmatrix} \text{ et } M_1 D M_1^T = \begin{pmatrix} d_2(1 + \gamma_1) & 0 \\ 0 & d_1(1 + \gamma_1) \end{pmatrix}$$

(b) Supposons $x_1 \neq 0$. On définit

$$M_2 = \begin{pmatrix} 1 & \alpha_2 \\ \beta_2 & 1 \end{pmatrix}.$$

Choisir α_2 et β_2 de façon à ce que

$$M_2 x = \begin{pmatrix} x_1(1 + \gamma_2) \\ 0 \end{pmatrix} \text{ et } M_2 D M_2^T = \begin{pmatrix} d_1(1 + \gamma_2) & 0 \\ 0 & d_2(1 + \gamma_2) \end{pmatrix}$$

et déterminer γ_2

(c) Montrer que l'on peut toujours choisir M_i ($i = 1, 2$) de façon à ce que le "facteur de croissance" ($1 + \gamma_i$) soit inférieur à 2.

3. Soit maintenant $m \in \mathbb{N}$ quelconque. Définir les matrices $M_1(p, q)$ et $M_2(p, q)$ telles que

$$\begin{pmatrix} m_{pp} & m_{pq} \\ m_{qp} & m_{qq} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \beta_1 & 1 \\ 1 & \alpha_1 \end{pmatrix} \text{ ou } = \begin{pmatrix} 1 & \alpha_2 \\ \beta_2 & 1 \end{pmatrix}$$

- $e_q^T M_i(p, q)x = 0$;
 - $M_i D M_i^T$ matrice diagonale, avec $D = \text{diag}(d_1, \dots, d_n)$, $d_i > 0$
- Ces matrices M_i sont appelées *matrice de Givens rapide*.

4. Décrire l'algorithme qui utilise les transformations de Givens rapides pour réduire $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$ à la forme triangulaire supérieure (*méthode de Givens rapide*) :

$$MA = R, \quad MM^T = \text{diag}(d_1, \dots, d_m).$$

Les calculs doivent être faits sur place.

Quel est le coût de cet algorithme ? Comparer avec le coût de la méthode de Householder pour réduire A à la forme triangulaire supérieure.

5. Application à la résolution d'un système linéaire au sens des moindres carrés.

(a) Comment profiter des résultats fournis par l'algorithme précédent pour résoudre

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} \|Ax - b\|_2 \text{ avec } A \in \mathbb{R}^{m \times n} \quad (m > n), \quad b \in \mathbb{R}^m?$$

(b) Quelles modifications introduire dans l'algorithme de la méthode de Givens rapide pour qu'il résolve le problème de moindres carrés de la question précédente ?

6. *Application numérique* : résoudre au sens des moindres carrés par la méthode de Givens rapide le système

$$Ax = b, A = \begin{pmatrix} 1 & 4 \\ 2 & 5 \\ 3 & 6 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} 7 \\ 8 \\ 9 \end{pmatrix}$$

7. Considérons maintenant le problème de moindres carrés

$$\min_{x \in \mathbb{R}^n} \|D(Ax - b)\|_2 \quad (1)$$

avec $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$, $b \in \mathbb{R}^m$, $D = \text{diag}(d_i)$ ($d_i > 0$). Cela correspond à donner un poids différent à chaque équation du système.

Soit M une matrice produit de matrices de Givens rapide vérifiant

$$\begin{cases} MA = R \text{ triangulaire supérieure} \\ MD^{-2}M^T = \tilde{D} = \text{diag}(\tilde{d}_i), \quad \tilde{d}_i > 0 \end{cases}$$

Comment peut-on résoudre le problème (1) ?

Quelles adaptations faire à l'algorithme précédent ?

[Correction ▼](#)

[002234]

Correction de l'exercice 1 ▲

1. Soit P l'opérateur de projection dans le sous-espace U de dimension 1 généré par v . Alors $Q = I - P$ est l'opérateur de projection sur l'hyperplan U^\perp orthogonal à U . On a déjà vu que $Pw = vv^T w \quad \forall w$, et donc $Qw = w - vv^T w$. On obtient

$$P(H(v)w) = P(w - 2v^T w)v = (v^T w)v - 2v^T w v v^T v = -(v^T w)v = -Pw$$

$$Q(H(v)w) = H(v)w - P(H(v)w) = w - 2v v^T w + v^T w v = w - v^T w v = Qw.$$

La matrice $H(v)$ représente donc une symétrie par rapport à l'hyperplan U^\perp . On conclut que les vecteurs de U^\perp sont invariants par $H(v)$.

$V(v)w = w \quad \forall w \in U^\perp$, $\dim U^\perp = n - 1 \Rightarrow \lambda = 1$ est valeur propre de $H(v)$ avec multiplicité $n - 1$.

$H(v)v = -v \mp \lambda = -1$ est valeur propre de multiplicité 1. Donc

$$\det H(v) = \prod_{i=1}^n \lambda_i(H(v)) = -1$$

2. On sait qu'il existe des matrices de Householder H_1, H_1, \dots, H_{n-1} telles que $H_{n-1} \cdots H_1 A = A_n$ matrice triangulaire supérieure. Comme A est orthogonale on conclut que A_n est orthogonale. Mais une matrice triangulaire supérieure orthogonale est forcément diagonale $\Rightarrow A_n = \text{diag}(\pm 1)$. On peut s'arranger pour que $(A_n)_{ii} > 0 \quad i = 1, \dots, n - 1$. Donc soit $A_n = I$ soit $A_n = \text{diag}(1, 1, \dots, 1, -1) = H(e_n)$ et finalement la matrice orthogonale A s'écrit

$$A = H_1 \cdots H_{n-1} H(e_n)$$

Correction de l'exercice 2 ▲

- Pour $k = 1, \dots, n \quad a_k = \sum_{i=1}^k r_{ik} q_i$ avec $r_{ik} = q_i^T a_k$ par orthonormalité des q_i .
- Découle immédiatement de la question précédente.
- Algorithme de Gram-Schmidt :

Pour $k = 1, \dots, n$ faire

$$r_{ik} = q_i^T a_k \quad \text{pour } i = 1, \dots, k - 1$$

$$z_k = a_k - \sum_{i=1}^{k-1} r_{ik} q_i$$

$$r_{kk} = (z_k^T z_k)^{1/2}$$

$$q_k = z_k / r_{kk}$$

4. (a)

$$\sum_{i=k}^n q_i r_i^T = [q_k \cdots q_n] \begin{pmatrix} r_k^T \\ \vdots \\ r_n^T \end{pmatrix} = q_k \cdots q_n \begin{pmatrix} 0 & \cdots & 0 & r_{kk} & \cdots & \cdots & r_{kn} \\ 0 & \cdots & 0 & 0 & r_{k+1,k+1} & \cdots & r_{k+1,n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & & & 0 & r_{nn} \end{pmatrix}$$

$$A^{(k)} e_k = z = [q_k \cdots q_n] \begin{pmatrix} r_{kk} \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} = r_{kk} q_k \Rightarrow r_{kk} = \|z\|_2, q_k = z / r_{kk}$$

- (b)

$$q_k^T A^{(k)} = [q_k^T z, q_k^T B] = [1, 0, \dots, 0] \begin{pmatrix} r_k^T \\ \vdots \\ r_n^T \end{pmatrix} = r_k^T$$

et donc

$$[r_{k,k+1}, \dots, r_{kn}] = q_k^T B$$

(c)

$$[0, \dots, 0, A^{(k+1)}] = \sum_{i=k+1}^n q_i r_i^T = [0, \dots, 0, A^{(k)}] - q_k r_k^T = [0, \dots, 0, A^{(k)} - q_k(r_{kk}, \dots, r_{kn})]$$

$$[0, \dots, 0, z - q_k r_{kk}, B - q_k(r_{k,k+1}, \dots, r_{kn})] \Rightarrow A^{(k+1)} = B - q_k(r_{k,k+1}, \dots, r_{kn})$$

(d) Données : $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$, $\text{rank}(A) = n$

On calcule la factorisation $A = Q_1 R_1$, $Q_1 \in \mathbb{R}^{m \times n}$ orthonormale, $R_1 \in \mathbb{R}^{n \times n}$ triangulaire supérieure. Le calcul de Q_1 se fait sur place.

Pour $k = 1, \dots, n$

$$r_{kk} = (\sum_{i=1}^m a_{ik}^2)^{1/2}$$

pour $i = 1, \dots, m$

$$a_{ik} \leftarrow a_{ik} / r_{kk}$$

pour $j = k+1, \dots, n$

$$r_{kj} \leftarrow \sum_{i=1}^m a_{ik} a_{ij}$$

pour $i = 1, \dots, m$

$$a_{ij} \leftarrow a_{ij} - a_{ik} r_{kj}$$

(e) complexité : mn^2 flops.

Correction de l'exercice 3 ▲

1. $G_{p,q}(c,s) = I + (c-1)e_p e_p^T + s e_q e_p^T - s e_q e_q^T + (c-1)e_p e_q^T$ avec e_i les vecteurs de la base canonique.
2. On montre que $e_i^T G^T G e_j = \delta_{ij} \quad \forall i, j = 1, \dots, n$ et donc $G^T G = I$ ce qui permet de conclure que G est inversible d'inverse G^T et donc orthogonale.
3. $e_i^T G A = e_i^T A = a_i^T$ pour $i \neq p, q$
 $e_p^T G A = c a_p^T - s a_q^T$, $e_q^T G A = s a_p^T + c a_q^T$, et donc G change seulement les lignes p et q
4. On pose $\alpha = a_{pj}$ et $\beta = a_{qj}$. On a donc à résoudre dans le premier cas le système

$$\begin{cases} c\alpha - s\beta = 0 \\ c^2 + s^2 = 1 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} c = \pm\beta / \sqrt{\alpha^2 + \beta^2} \\ s = \pm\alpha / \sqrt{\alpha^2 + \beta^2} \end{cases}$$

ce qui nous donne deux matrices G . Pour le deuxième cas et en procédant de la même façon on obtient

$$\begin{cases} c = \pm\alpha / \sqrt{\alpha^2 + \beta^2} \\ s = \mp\beta / \sqrt{\alpha^2 + \beta^2} \end{cases}$$

Correction de l'exercice 6 ▲

Méthode de Givens rapide

1. $MM^T = \text{diag}(d_1, \dots, d_m) = \Delta^2$ avec $\Delta = \text{diag}(\sqrt{d_1}, \dots, \sqrt{d_m})$
 $\Delta^{-1} M M^T \Delta^{-1} = (\Delta^{-1} M)(\Delta^{-1} M)^T = I \Rightarrow \Delta^{-1} M$ est une matrice orthogonale
 $A = M^{-1} S = (M^{-1} \Delta \Delta^{-1} S) = (\Delta^{-1} M)^{-1} (\Delta^{-1} S) = (\Delta^{-1} M)^T (\Delta^{-1} S) = (M^T \Delta^{-1})(\Delta^{-1} S)$
Comme $\Delta^{-1} S$ est triangulaire supérieure on a $A = QR$ avec $Q = M^T \Delta^{-1}$, $R = \Delta^{-1} S$
2. (a)

$$M_1 x = \begin{pmatrix} \beta_1 x_1 + x_2 \\ x_1 + \alpha_1 x_2 \end{pmatrix}, \quad M_1 D M_1^T = \begin{pmatrix} d_2 + \beta_1^2 d_1 & d_1 \beta_1 + d_2 \alpha_1 \\ d_1 \beta_1 + d_2 \alpha_1 & d_1 + \alpha_1^2 d_2 \end{pmatrix}$$

Alors

$$-x_1 + \alpha_1 x_2 = 0 \Leftrightarrow \alpha_1 = -x_1 / x_2$$

$$-d_1 \beta_1 + d_2(-x_1 / x_2) = 0 \Leftrightarrow \beta_1 = -\alpha_1 d_2 / d_1 = x_1 d_2 / (x_2 d_1)$$

Pour le choix précédent on veut déterminer γ_1 tel que

$$x_2(1 + \gamma_1) = \beta_1 x_1 + x_2 = x_2(\beta_1 x_1 / x_2 + 1) \Rightarrow \gamma_1 = (d_2 / d_1)(x_1 / x_2)^2 \text{ c'est-à-dire}$$

$$\gamma_1 = -\alpha_1 \beta_1$$

pour cette valeur on a

$$d_2 + \beta_1^2 d_1 = d_2(1 + \alpha_1^2 d_2 / d_1) = d_2(1 + \gamma_1) \quad d_1 + \alpha_1^2 d_2 = d_1(1 + \alpha_1^2 d_2 / d_1) = d_2(1 + \gamma_1)$$

(b) le même type de calcul nous donne

$$\beta_2 = -x_2 / x_1, \quad \alpha_2 = -(d_1 / d_2) \beta_2, \quad \gamma_2 = -\alpha_2 \beta_2 = (d_1 / d_2)(x_2 / x_1)^2$$

(c) on remarque que $\gamma_1 \gamma_2 = 1$ et donc soit $\gamma_1 \leq 1$, soit $\gamma_2 \leq 1$

3.

$$\begin{pmatrix} m_{pp} & m_{pq} \\ m_{qp} & m_{qq} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \beta_1 & 1 \\ 1 & \alpha_1 \end{pmatrix} \text{ ou } \begin{pmatrix} 1 & \alpha_2 \\ \beta_2 & 1 \end{pmatrix}$$

avec les α_i, β_i définis comme précédemment.

4. *algorithme*

$d_i = 1$ pour $i = 1, \dots, m$

Pour $p = 1, \dots, \min\{n, m-1\}$

Pour $q = p+1, \dots, m$

si $a_{qp} \neq 0$ alors

$$\alpha = -a_{pp}/a_{qp}, \quad \beta = -\alpha d_q/d_p, \quad \gamma = -\alpha\beta$$

si $\gamma \leq 1$ alors

$$\begin{pmatrix} a_{pp} & \cdots & a_{pn} \\ a_{qp} & \cdots & a_{qn} \end{pmatrix} \leftarrow \begin{pmatrix} \beta & 1 \\ 1 & \alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_{pp} & \cdots & a_{pn} \\ a_{qp} & \cdots & a_{qn} \end{pmatrix}$$

échanger d_p et d_q

$$d_p \leftarrow (1 + \gamma d_p)$$

$$d_q \leftarrow (1 + \gamma d_q)$$

sinon

échanger α et β

$$\alpha = 1/\alpha, \quad \beta = 1/\beta, \quad \gamma = 1/\gamma$$

$$\begin{pmatrix} a_{pp} & \cdots & a_{pn} \\ a_{qp} & \cdots & a_{qn} \end{pmatrix} \leftarrow \begin{pmatrix} 1 & \alpha \\ \beta & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_{pp} & \cdots & a_{pn} \\ a_{qp} & \cdots & a_{qn} \end{pmatrix}$$

$$d_p \leftarrow (1 + \gamma d_p)$$

$$d_q \leftarrow (1 + \gamma d_q)$$

le coût de cet algorithme est de $n^2(m - n/3)$ flops.

5. (a) on a $MA = R = \begin{pmatrix} S_1 \\ 0 \end{pmatrix}$ avec S_1 triangulaire supérieure et $MM^T = D = \text{diag}(d_1, \dots, d_n)$. Donc la matrice $D^{-1/2}M$ est une matrice orthogonale

$$\begin{aligned} \|Ax - b\|_2^2 &= \|D^{-1/2}MAx - D^{-1/2}Mb\|_2^2 = \left\| D^{-1/2} \left[\begin{pmatrix} S_1 \\ 0 \end{pmatrix} x - Mb \right] \right\|_2^2 = \\ &= \left\| D^{-1/2} \left[\begin{pmatrix} S_1 \\ 0 \end{pmatrix} x - \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix} \right] \right\|_2^2 = \left\| D^{-1/2} \begin{pmatrix} S_1 x - c \\ d \end{pmatrix} \right\|_2^2 \end{aligned}$$

La solution est obtenue en résolvant le système triangulaire supérieure $S_1 x = c$ de taille $n \times n$.

(b) – mise à jour de b pour le calcul de Mb en même temps que la mise à jour de A

pour $p = 1, \dots, \min\{n, m-1\}$

pour $q = p+1, \dots, m$ faire

$$\begin{pmatrix} b_p \\ b_q \end{pmatrix} \leftarrow \begin{pmatrix} \beta & 1 \\ 1 & \alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_p \\ b_q \end{pmatrix} \text{ ou } \begin{pmatrix} b_p \\ b_q \end{pmatrix} \leftarrow \begin{pmatrix} 1 & \alpha \\ \beta & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_p \\ b_q \end{pmatrix}$$

– résolution du système triangulaire sup. $S_1 x = c$

$$x_n \leftarrow b_n / a_{nn}$$

Pour $i = n - 1, \dots, 1$ faire

$$x_i \leftarrow (b_i - \sum_{j=i+1}^n a_{ij} x_j)$$

6. Application numérique :

$$M = \frac{1}{24} \begin{pmatrix} 8 & 16 & 24 \\ 40 & 10 & -20 \\ 15 & -30 & 15 \end{pmatrix}, \quad D = \text{diag}(14/9, 175/48, 75/32)$$

$$M[A, b] = \begin{pmatrix} 14/3 & 32/3 & 50/3 \\ 0 & 15/4 & 15/2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad x_{ls} = (-1, 2)^T$$

7. on a

$$MD^{-2}M^T = \tilde{D} \Leftrightarrow (\tilde{D}^{-1/2}MD^{-1})(\tilde{D}^{-1/2}MD^{-1})^T = I$$

donc $(\tilde{D}^{-1/2}MD^{-1})$ est une matrice orthogonale et on obtient

$$\begin{aligned} \|D(Ax - b)\|_2 &= \|\tilde{D}^{-1/2}MD^{-1}D(Ax - b)\|_2 = \|\tilde{D}^{-1/2}(MAx - Mb)\|_2 = \\ &= \left\| \tilde{D}^{-1/2} \begin{pmatrix} Sx - c \\ e \end{pmatrix} \right\|_2 \end{aligned}$$

Donc le min est atteint pour $Sx = c$ avec $Mb = (C, e)^T$

La modification dans l'algorithme précédent consiste à initialiser la matrice diagonale D avec D^{-2} (au lieu de l'identité).
