

RAMANGASON Notahiana Erwan

L3 MISA, promotion 2024

erwan.ramangason@gmail.com

+261 34 85 670 14

Méthode de Cholesky

La factorisation de Cholesky est une méthode pour faciliter la résolution d'un système (sous forme matriciel).

Soit alors $Ax = b$ où A est une matrice carrée
 b, x des vecteurs

Cette méthode consiste à faciliter le problème en factorisant la matrice A en produit de 2 matrices, notons L (lower) et U (upper).

$$A = L.U \quad (= B.tB)$$

Où en effet, L est une matrice triangulaire inférieure et U sa transposée (une matrice triangulaire supérieure)

Cette opération n'est possible que si 2 conditions sont vérifiées :

- la matrice A est symétrique ;
- elle est définie positive ;

C'est-à-dire dans notre cas que $A = tA$

et aussi que pour toute matrice colonne X , on a $tX.A.X > 0$

On a :

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} L_{11} & 0 & 0 \\ L_{21} & L_{22} & 0 \\ L_{31} & L_{32} & L_{33} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} L_{11} & L_{21} & L_{31} \\ 0 & L_{22} & L_{32} \\ 0 & 0 & L_{33} \end{pmatrix}$$

Et si on développe le 2nd membre, on aura

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} L_{11}^2 & 0 & 0 \\ L_{11}.L_{21} & L_{22}^2 + L_{21}^2 & 0 \\ L_{11}.L_{31} & L_{31}.L_{22} + L_{32}.L_{21} & L_{31}^2 + L_{32}^2 + L_{33}^2 \end{pmatrix}$$

Par identification, on aboutit à la formule générale de décomposition :

$$L_{ij} = \sqrt{a_{ij} - \sum_{k=1}^{j-1} L_{ik}^2} \quad \text{si } i = j \quad \text{ou} \quad L_{ij} = \frac{(a_{ij} - \sum_{k=1}^{j-1} L_{ik}.L_{jk})}{L_{jj}} \quad \text{sinon}$$

où $1 < j \leq n \quad | \quad j \leq i < n$

Par suite, on divise le problème en 2 :

$$A.x = b \iff L.U.x = b \quad ; \text{ et en posant } y = U.x \quad \text{on aura}$$

$$\begin{cases} L.y = b \\ U.x = y \end{cases}$$

On procèdera ensuite à 2 substitution, l'une partant vers le haut et l'autre vers le bas. Sous la forme générale, cela nous donne :

$$y_i = \frac{b_i - \sum_{j=1}^{i-1} L_{ij}.y_j}{L_{ii}} \quad 1 < i < n$$

$$x_i = \frac{y_i - \sum_{j=i+1}^n U_{ij}.x_j}{U_{ij}}$$

Ainsi on obtient les x_i qui sont respectivement les solutions de notre système