Description de l'algorithme

On se propose dans ce TP d'écrire une fonction permettant de calculer l'inverse d'une matrice à l'aide de **l'algorithme de Gauss-Jordan**.

1. Pour illustrer cet algorithme, on considère la matrice suivante :

$$M = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -4 \\ 2 & -3 & 4 \\ 0 & 2 & 8 \end{pmatrix}$$

L'objectif est de transformer cette matrice en la matrice identité à l'aide de **combinaisons linéaires** de ses lignes.

On commence par créer la matrice augmentée suivante:

$$A = \left(\begin{array}{cccccc} 1 & -1 & -4 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & -3 & 4 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 8 & 0 & 0 & 1 \end{array}\right).$$

Dans un premier temps on cherche à annuler les coefficients situés sous la diagonale principale, en procédant colonne par colonne:

(a) Ainsi, pour faire disparaître le 2 situé sous le premier pivot de la première colonne, on effectue l'opération $L_2 \to L_2 - 2L_1$ (on remplace la deuxième ligne par elle-même moins deux fois la première ligne):

$$A_1 = \left(\begin{array}{ccccc} 1 & -1 & -4 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 12 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 8 & 0 & 0 & 1 \end{array}\right).$$

Tous les termes de la première colonne étant nuls, on passe à la deuxième colonne.

(b) $L_2 \rightarrow -L_2$ permet d'avoir le deuxième pivot égal à 1:

$$A_{1}^{'} = \left(\begin{array}{cccccc} 1 & -1 & -4 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -12 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 2 & 8 & 0 & 0 & 1 \end{array}\right).$$

Puis $L_3 \to L_3 - 2L_2$ permet d'annuler le dernier terme sous la diagonale :

$$A_2 = \left(\begin{array}{ccccc} 1 & -1 & -4 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -12 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 32 & -4 & 2 & 1 \end{array}\right).$$

(c) Enfin $L_3 \to \frac{1}{32}L_3$ permet d'avoir le dernier pivot égal à 1:

$$A_3 = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -4 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -12 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{8} & \frac{1}{16} & \frac{1}{32} \end{pmatrix}.$$

semestre 1

Maintenant que tous les termes situés sous la diagonale principale sont nuls, l'objectif est d'annuler ceux qui se trouvent au-dessus, en commençant par la troisième colonne, puis la deuxième:

(d) Ainsi $L_2 \to L_2 + 12L_3$ et $L_1 \to L_1 + 4L_3$ donnent après simplification des fractions:

$$A_4 = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{4} & \frac{1}{8} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{4} & \frac{3}{8} \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{8} & \frac{1}{16} & \frac{1}{32} \end{pmatrix}.$$

(e) Enfin $L_1 \to L_1 + L_2$ aboutit à:

$$A_5 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & \frac{1}{2} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{1}{2} & -\frac{1}{4} & \frac{3}{8} \\ 0 & 0 & 1 & -\frac{1}{8} & \frac{1}{16} & \frac{1}{32} \end{pmatrix}.$$

Si on note N la matrice extraite de A_5 composée de ses trois dernières colonnes, on a :

$$N = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{4} & \frac{3}{8} \\ -\frac{1}{8} & \frac{1}{16} & \frac{1}{32} \end{pmatrix}.$$

- (f) Vérifier que N est l'inverse de la matrice M.
- 2. Reprendre cet algorithme, en adaptant le choix des combinaisons linéaires, pour vérifier que l'inverse de

$$M_2 = \begin{pmatrix} -1 & 2 & 4 \\ 1 & 0 & -2 \\ -2 & 2 & 5 \end{pmatrix}$$
 est $M_2^{-1} = \begin{pmatrix} 2 & -1 & -2 \\ -\frac{1}{2} & \frac{3}{2} & 1 \\ 1 & -1 & -1 \end{pmatrix}$.

Codage de l'algorithme

On se propose d'écrire une fonction GaussJordan(M) qui calcule l'inverse d'une matrice carré M de taille quelconque suivant le principe décrit précédemment.

- 1. Écrire une fonction Python $\operatorname{multiplicationreel}(M,i,k)$ qui multiplie la ligne i de la matrice M par un réel k.
- 2. Écrire une fonction Python elimination(M,i,j,k) qui soustrait k fois la ligne i à la ligne j.
- 3. Écrire une fonction Python GaussJordan(M) qui retourne l'inverse de la matrice M si elle existe.
- 4. Tester votre fonction sur les deux exemples précédents.