

**MT09-A05***Correction du TD n°4 :**Méthodes itératives de résolution de systèmes linéaires et non-linéaires***Exercice n°1** Pour préparer le **TP4****1)** $A = D - E - F$  comme dans le cours,

- D est une matrice diagonale contenant la diagonale de A,
- E est une matrice triangulaire inférieure (triangle inférieur de -A),
- F est une matrice triangulaire supérieure de (triangle supérieur de -A)

- On calcule  $\hat{x}_i^{(k+1)}$  par la méthode de Gauss-Seidel :

$$a_{ii} \hat{x}_i^{(k+1)} = (b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} x_j^{(k+1)} - \sum_{j=i+1}^n a_{ij} x_j^{(k)}) \quad \text{pour } i = 1, \dots, n$$

Soit sous forme matricielle :

$$D \hat{x}^{(k+1)} = (b + E x^{(k+1)} + F x^{(k)}) \quad (1)$$

- On calcule  $x_i^{(k+1)}$  par la formule de relaxation :

$$x_i^{(k+1)} = \omega \hat{x}_i^{(k+1)} + (1 - \omega) x_i^{(k)} \quad \text{pour } i = 1, \dots, n$$

Soit sous forme matricielle :

$$x^{(k+1)} = \omega \hat{x}^{(k+1)} + (1 - \omega) x^{(k)} \iff D x^{(k+1)} = \omega D \hat{x}^{(k+1)} + (1 - \omega) D x^{(k)} \quad (2)$$

Nous injectons (??) dans (2) :

$$\begin{aligned} D x^{(k+1)} &= \omega (b + E x^{(k+1)} + F x^{(k)}) + (1 - \omega) D x^{(k)} \\ \iff (D - \omega E) x^{(k+1)} &= (\omega F + (1 - \omega) D) x^{(k)} + \omega b \\ \iff \underbrace{\left( \frac{1}{\omega} D - E \right)}_{=M \text{ triang inf}} x^{(k+1)} &= \underbrace{\left( F + \frac{1 - \omega}{\omega} D \right)}_{=N \text{ triang sup}} x^{(k)} + b \end{aligned}$$

On a bien sûr  $M - N = A$ .

**2) Algorithme de Gauss-Seidel :**

A, b,  $x_0$ , N,  $\epsilon$  donnés

1.  $n =$  nombre de lignes de la matrice A
2. pour  $i = 1$  jusqu'à  $n$  faire
3.     si  $|a_{ii}| < \epsilon$  alors
4.         arrêter l'algorithme et écrire un message d'erreur
5.     fin si
6. fin pour
7. pour  $k = 1$  jusqu'à  $N$  faire
8.     pour  $i = 1$  jusqu'à  $n$  faire
9.          $x_1(i) \leftarrow \frac{1}{a_{ii}}(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} a_{ij} x_1(j) - \sum_{j=i+1}^n a_{ij} x_0(j));$
10.          $\mathbf{x}_1(\mathbf{i}) \leftarrow \omega \mathbf{x}_1(\mathbf{i}) + (1 - \omega) \mathbf{x}_0(\mathbf{i}); \rightarrow$  variante sur la méthode de relaxation
11.     fin pour
12.     si  $\frac{\|x_1 - x_0\|}{\|x_1\|} \leq \epsilon$
13.         arrêter et écrire que  $x_1$  est la solution et retourner
14.     sinon
15.          $x_0 = x_1;$
16.     fin si
17. fin pour
18.     arrêt avec un message indiquant la non-convergence

**Remarque 1.** Au niveau pratique, on ne stocke que 2 vecteurs ( $x_0$  et  $x_1$ ) c'est-à-dire  $x^{(k)}$  et  $x^{(k+1)}$ , nécessaires pour calculer l'erreur relative.

On recouvre l'ancien vecteur par le nouveau petit à petit.

**Exercice n°2****1)• Méthode de JACOBI :**

$$\begin{aligned}
 D x^{(k+1)} &= (E + F) x^{(k)} + b \\
 \Leftrightarrow x^{(k+1)} &= \underbrace{D^{-1}(E + F)}_{=J} x^{(k)} + D^{-1} b
 \end{aligned}$$

**Définition 1** (Rayon Spectral de J).  $\rho(J) = \max_{1 \leq i \leq n} |\lambda_i|$  avec  $\lambda_i$  valeurs propres de J.

$$J = D^{-1}(E + F) = I(E + F) = \begin{pmatrix} 0 & 2 & -2 \\ 1 & 0 & 1 \\ 2 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned}
 \text{Ainsi, } \det(J - \lambda I) &= \begin{vmatrix} -\lambda & 2 & -2 \\ 1 & -\lambda & 1 \\ 2 & 2 & -\lambda \end{vmatrix} = -\lambda \begin{vmatrix} -\lambda & 1 \\ 2 & -\lambda \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} 2 & -2 \\ 2 & -\lambda \end{vmatrix} + 2 \begin{vmatrix} 2 & -2 \\ -\lambda & 1 \end{vmatrix} \\
 &= -\lambda(\lambda^2 - 2) - (-2\lambda + 4) + 2(2 - 2\lambda) = -\lambda^3 + 2\lambda + 2\lambda - 4 + 4 - 4\lambda = -\lambda^3
 \end{aligned}$$

$$p_J(\lambda) = \det(J - \lambda I) = -\lambda^3 = 0 \iff \rho(J) = 0 < 1 \longrightarrow \text{La méthode de Jacobi } \mathbf{converge}.$$

$$\begin{aligned}
 \bullet \text{ Méthode de GAUSS-SEIDEL : } (D - E) x^{(k+1)} &= F x^{(k)} + b \\
 \Leftrightarrow x^{(k+1)} &= \underbrace{(D - E)^{-1} F}_{=R} x^{(k)} + (D - E)^{-1} b
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 (D - E) &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ -2 & -2 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow (D - E)^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 4 & 2 & 1 \end{pmatrix} \\
 R = (D - E)^{-1} F &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 4 & 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 2 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 2 & -2 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 8 & -6 \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \text{Donc, } \det(R - \lambda I) &= \begin{vmatrix} -\lambda & 2 & -2 \\ 0 & 2 - \lambda & -1 \\ 0 & 8 & -6 - \lambda \end{vmatrix} = -\lambda \begin{vmatrix} 2 - \lambda & -1 \\ 8 & -6 - \lambda \end{vmatrix} \\
 &= -\lambda((2 - \lambda)(-6 - \lambda) + 8) = -\lambda(\lambda^2 + 4\lambda - 4)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
p_R(\lambda) &= \det(R - \lambda I) = -\lambda(\lambda^2 + 4\lambda - 4) = 0 \\
&\quad \swarrow \quad \searrow \\
\lambda &= 0 \quad (\lambda^2 + 4\lambda - 4) = 0 \\
&\quad \Delta = 4^2 + 4 * 4 = 32 > 0 \text{ (2 racines réelles)} \\
&\quad \lambda_1 = \frac{-4 - \sqrt{32}}{2} = -2 - \sqrt{8}, \lambda_2 = \frac{-4 + \sqrt{32}}{2} = -2 + \sqrt{8}
\end{aligned}$$

Il y a donc 3 valeurs propres :  $0, -2 - \sqrt{8}, -2 + \sqrt{8}$ .

$\rho(R) = 2 + \sqrt{8} > 1 \longrightarrow$  La méthode de Gauss-Seidel **diverge**.

Plus simplement, pour l'équation du second degré, on aurait pu constater que le produit des valeurs propres valait  $-4$ , donc cette équation admettait au moins une racine supérieure à 1 en valeur absolue, donc  $\rho(R) > 1$ , ce qui permettait de conclure.

2)

$$J = D^{-1}(E + F) = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 2 & 0 & -3 \\ 0 & -2 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned}
\text{Ainsi, } \det(J - \lambda I) &= \begin{vmatrix} -\lambda & 1 & 2 \\ 2 & -\lambda & -3 \\ 0 & -2 & -\lambda \end{vmatrix} = -\lambda \begin{vmatrix} -\lambda & -3 \\ -2 & -\lambda \end{vmatrix} - 2 \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ -2 & -\lambda \end{vmatrix} \\
&= -\lambda(\lambda^2 - 6) - 2(-\lambda + 4) = -\lambda^3 + 6\lambda + 2\lambda - 8 = -\lambda^3 + 8\lambda - 8
\end{aligned}$$

$p_J(\lambda) = -\lambda^3 + 8\lambda - 8 = 0 \iff 2$  est racine donc  $\rho(J) \geq 2 > 1 \longrightarrow$  La méthode de Jacobi **diverge**.

$$\begin{aligned}
R = (D - E)^{-1}F \quad \text{et} \quad (D - E) &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -2 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{pmatrix} \implies (D - E)^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ -4 & -2 & 1 \end{pmatrix} \\
R = (D - E)^{-1}F &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ -4 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & -4 & -2 \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

$$\det(R - \lambda I) = -\lambda((2 - \lambda)(-2 - \lambda) + 4) = -\lambda^3$$

$p_R(\lambda) = 0 \iff \rho(R) = 0 < 1 \longrightarrow$  La méthode de Gauss-Seidel **converge**.