

# l'algo. permettant d'obtenir L à partir de en utilisant la factorisation de Cholesky

pour tout  $i$  de  $1$  à  $n$ :

pour tout  $j$  de  $1$  à  $n$ :

$$a_{ij} = \sum_{k=1}^{\min(i,j)} l_{ik} l_{jk}$$

\*  $j=1$ :

\*  $i=1$ :

$$a_{11} = l_{11}^2 \Rightarrow l_{11} = \sqrt{a_{11}} ; a_{11} > 0$$

\*  $i$  de  $2$  à  $n$ :

$$a_{i1} = \sum_{k=1}^1 l_{ik} l_{1k} = l_{i1} l_{11} = l_{i1} \sqrt{a_{11}} \Rightarrow l_{i1} = \frac{a_{i1}}{\sqrt{a_{11}}}$$

supposons que le coeff de colonne de  $1$  jusqu'à  $j-1$  sont connus, cherchons à déterminer les coefficients de la colonne  $j$ .

$$\begin{array}{ccccccc} l_{1j} & \dots & \dots & \dots & l_{j-1,j-1} & l_{jj} \\ \vdots & & & & \vdots & \vdots \\ l_{nj} & \dots & \dots & \dots & l_{nj-1} & \vdots \end{array}$$

communs  $\uparrow$  à déterminer

\*  $j$  de  $2$  à  $n$ :

\*  $i=j$ :

$$a_{jj} = \sum_{k=1}^j (l_{jk})^2 = \sum_{k=1}^{j-1} (l_{jk})^2 + (l_{jj})^2$$

$$\Rightarrow l_{jj} = \sqrt{\sum_{k=1}^{j-1} (l_{jk})^2 + a_{jj}}$$

\*  $i$  de  $j+1$  à  $n$ :

$$a_{ij} = \sum_{k=1}^j l_{ik} l_{jk} = \sum_{k=1}^{j-1} l_{ik} l_{jk} + l_{ij} l_{jj}$$

communs communs

$$\Rightarrow l_{ij} = \frac{1}{l_{jj}} \left[ a_{ij} - \sum_{k=1}^{j-1} l_{ik} l_{jk} \right]$$

# Algo Cholesky

Entrée  $A \in M_{nn}$

Sortie  $L \in M_{nn}$

Debut

$L \leftarrow 0_{nn}$

*/ \* 1<sup>er</sup> colonne \* /*

$$l_{11} \leftarrow \sqrt{a_{11}}$$

Pour  $i$  de 2 à  $n$  faire

$$l_{i1} \leftarrow \frac{a_{i1}}{l_{11}}$$

Fin

*/ \* colonne j de 2 à n \* /*

Pour  $j$  de 2 à  $n$  faire

$$l_{jj} \leftarrow \sqrt{a_{jj} - \sum_{k=1}^{j-1} (l_{jk})^2}$$

Pour  $i$  de  $j+1$  à  $n$  faire

$$l_{ij} \leftarrow (a_{ij} - \sum_{k=1}^{j-1} l_{ik} l_{jk}) / l_{jj}$$

Fin

Fin

retourner  $L$

Fin

EX:

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -2 \\ -1 & 5 & 2 \\ -2 & 2 & 5 \end{pmatrix}; b = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

- 1- Vérifier si  $(E): AX=b$ , admet une sol.
- 2- vérifier si  $A$  admet une fact de Cholesky
- 3- Déterminer  $L$  par l'algo.
- 4- Résoudre en utilisant  $L$ .

Rep:

$$-1- \det(A) = \begin{vmatrix} 1 & -1 & -2 \\ -1 & 5 & 2 \\ -2 & 2 & 5 \end{vmatrix} = 1(25-4) - (-1)(-5-10) - 2(-5-10) = 21 - 15 + 30 = 36 \neq 0$$

$\Rightarrow A$  est inversible et par la suite le système  $(E)$  admet une unique solution.

$$-2- A = {}^t A \Leftrightarrow A \text{ est symétrique (cond 1 vérifiée)}$$

$$\bullet \det(A - \lambda I_3) = \chi$$

$$A - \lambda I_3 = \begin{pmatrix} 1-\lambda & -1 & -2 \\ -1 & 5-\lambda & 2 \\ -2 & 2 & 5-\lambda \end{pmatrix}$$

$$\chi = (1-\lambda) \begin{vmatrix} 5-\lambda & 2 \\ 2 & 5-\lambda \end{vmatrix} - (-1) \begin{vmatrix} -1 & -2 \\ -2 & 5-\lambda \end{vmatrix} - 2 \begin{vmatrix} -1 & -2 \\ -2 & 5-\lambda \end{vmatrix}$$

$$= (1-\lambda)[(5-\lambda)^2 - 4] + (-1)(-5-10) - 2[2(5-\lambda) - 4]$$

$$= (1-\lambda)(21 + \lambda^2 - 2\lambda) + \lambda - 1 + 2(\lambda - 4) = -\lambda^3 + 11\lambda^2 - 26\lambda + 14$$

$$\left. \begin{aligned} \lambda_1 &= 0,165 \\ \lambda_2 &= 7,68 \\ \lambda_3 &= 3,15 \end{aligned} \right\} \text{ (cond 2 vérifiée)}$$

$$\text{sp}(A) = \{0,165; 7,68; 3,15\} \subseteq \mathbb{R}_+^*$$

$\Rightarrow A$  est définie positive

cond 1 et cond 2  $\Rightarrow$  que  $A$  admet une factorisation de Cholesky

$$-3- m=3; L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

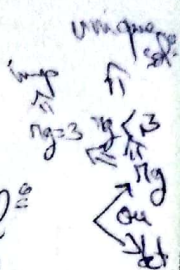
$$* j = 1;$$

$$i = 1;$$

$$l_{11} = \sqrt{a_{11}} = 1$$

$$\Rightarrow L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

(26)





$$x_i = 2;$$

$$l_{11} = \frac{a_{11}}{p_{11}} = 1 \Rightarrow L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$L^T = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -2 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$x_i = 3;$$

$$l_{31} = \frac{a_{31}}{p_{11}} = -2 \Rightarrow L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ -2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$(E_2) \begin{cases} x_1 - x_2 - 2x_3 = 1 \\ 2x_2 = \frac{3}{2} \\ x_3 = 1 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x_2 = \frac{3}{4} \\ x_3 = \frac{1}{4} \\ x_1 = \frac{15}{4} \end{cases} \Rightarrow X = \begin{pmatrix} \frac{15}{4} \\ \frac{3}{4} \\ \frac{1}{4} \end{pmatrix}$$

~~\* j = 2~~

$$* j = 2;$$

$$l_{22} = \sqrt{a_{22} - p_{21}^2} = 2$$

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

$$* x_i = 3$$

$$l_{32} = \frac{a_{32} - p_{31} \times l_{12}}{l_{22}} = 0$$

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

$$* j = 3;$$

$$* i = 3;$$

$$l_{33} = \sqrt{a_{33} - (l_{31}^2 + l_{32}^2)} = 1$$

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

$$\text{on pose } y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix}$$

$$(E_2): Ly = b$$

$$\begin{cases} y_1 = 1 \\ -y_1 + 2y_2 = 2 \\ 2y_1 + y_3 = -1 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} y_1 = 1 \\ y_2 = \frac{3}{2} \\ y_3 = 1 \end{cases} ; y = \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{3}{2} \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$(E_2): L^T X = y \text{ on pose } x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

\* Méthode QR

$$A = QR$$

$Q \in M_{n \times n}$  orthogonale ( $Q^T = Q^{-1}$ )

$R \in M_{n \times n}$  triangulaire supérieure

$$AX = b = QRX \Rightarrow Q^T Q R X = Q^T b = b$$

$$\Rightarrow (E') = RX = b'$$

La méthode QR permet d'écrire A comme le produit de la matrice QR avec Q est une matrice orthogonale de taille n et R une matrice triang. sup. si A s'écrit Q.R, alors pour résoudre (E) il suffit de résoudre (E'):  $RX = b'$ . Le système (E') est facile à résoudre car c'est un système à matrice triangulaire.



Il est toujours possible d'écrire  $A = QR$   
(pas de cond<sup>2</sup>)

on a unicité de  $Q$  et de  $R$  si  $A$  est inversible  
pour déterminer  $Q$  et  $R$  il  $\exists$  différentes  
méthodes :

- Méthode Householder
- Méthode d'Jivens
- Méthode de Graham Smith