




Matière : Méthodes Numériques

Spécialité : 3ING Informatique

Réalisé par : Mr MERZOUG Mohammed
Mr ETCHIALI Abdelhak

Année Universitaire : 2025-2026

TP 03**PARTIE 3: Algorithme d'élimination de Gauss
avec pivot total****1.Objectif :** Résoudre un système linéaire de type : $ax=b$ En utilisant la méthode de Gauss et la stratégie du choix **du pivot total**.- $k^{ième}$ étape: on échange à la fois les lignes k et k' ($k \geq k'$) et les colonnes k et k''  ($k \geq k''$) de telle sorte que:

$$k^{ième} \text{ étape } |a_{kk}^{(k)}| = \max \{ |a_{ij}^{(k)}|, i \geq k, j \geq k \}$$

2.Enoncé : Ecrire en langage python les fonctions des deux algorithmes suivants :**a. Algorithme de la triangularisation :**Données $A = (A[i, j])_{1 \leq i, j \leq n}$, $b = (b[i])_{1 \leq i \leq n}$

Début

Pour $i \leftarrow 1$ à n fairepivot_col[i] $\leftarrow i$

FinPour

Pour $k \leftarrow 1$ à n faire

// Recherche du pivot total

pivot $\leftarrow 0$ Pour $i \leftarrow k$ à n fairePour $j \leftarrow k$ à n faireSi $|A[i][j]| > \text{pivot}$ alorspivot $\leftarrow |A[i][j]|$ $i_pivot \leftarrow i$ $j_pivot \leftarrow j$

FinSi

FinPour

FinPour

// Échange de lignes

Si $i_pivot \neq k$ alorsÉchanger les lignes k et i_pivot dans A Échanger $b[k]$ et $b[i_pivot]$

FinSi

// Échange de colonnes

Si $j_pivot \neq k$ alorsÉchanger les colonnes k et j_pivot dans A

Échanger pivot_col[k] et pivot_col[j_pivot]

FinSi

// Élimination de Gauss

Pour $i \leftarrow 1$ à n faire $q \leftarrow A[i][k]$ $A[i][k] \leftarrow 0$ Pour $j \leftarrow k+1$ à n faire $A[i][j] \leftarrow A[i][j] - (q/\text{pivot}) * A[k][j]$

FinPour

 $b[i] \leftarrow b[i] - (q/\text{pivot}) * b[k]$

FinPour

FinPour

Fin

// Algorithme de la remontée

// Réarrangement des x selon les échanges de colonnesPour $i \leftarrow 0$ à $n-1$ faire $x_final[\text{pivot_col}[i]] \leftarrow x[i]$

FinPour

Afficher x_final **b. Algorithme de la remontée****Attention:**

Si on fait des échanges de colonnes cela modifie l'ordre des composantes du vecteur solution, donc il faut penser à rétablir le bon ordre des composantes à la fin.

Exemple 1:

Soit à résoudre le système suivant:

$$\begin{pmatrix} 1 & 3 & 3 \\ 2 & 2 & 5 \\ 3 & 2 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2 \\ 7 \\ 12 \end{pmatrix}$$

1^{ère} étape k=1 :

$$pivot = \{\max(|a_{ij}|), i=1:3, j=1:3\} = |a_{33}| = 6$$

En permutant les lignes 1 et 3, le système devient :

$$\begin{pmatrix} 3 & 2 & 6 \\ 2 & 2 & 5 \\ 1 & 3 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 12 \\ 7 \\ -2 \end{pmatrix}$$

Puis en permutant les colonnes 1 et 3, le système devient:

$$\begin{pmatrix} 6 & 2 & 3 \\ 5 & 2 & 2 \\ 3 & 3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_3 \\ x_2 \\ x_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 12 \\ 7 \\ -2 \end{pmatrix}$$

Attention: A chaque permutation de colonnes, les inconnues changent de place.
Dans notre cas, l'inconnue x_1 a changé de place avec x_3

On construit les lignes

$$\begin{cases} L_1 = (6 & 2 & 3, & 12) \\ L_2 = (5 & 2 & 2, & 7) \\ L_3 = (3 & 3 & 1, & -2) \end{cases}$$

On transforme les lignes :

$$\begin{cases} L_1 = (6 & 2 & 3, & 12) \text{ inchangée} \\ L_2 = L_2 - \frac{a_{21}}{a_{11}}L_1 = (5 & 2 & 2, & 7) - \frac{5}{6}(6 & 2 & 3, & 12) = \left(0 & \frac{1}{3} & -\frac{1}{2}, & -3\right) \\ L_3 = L_3 - \frac{a_{31}}{a_{11}}L_1 = (3 & 3 & 1, & -2) - \frac{3}{6}(6 & 2 & 3, & 12) = \left(0 & 2 & -\frac{1}{2}, & -8\right) \end{cases}$$

On écrit le système obtenu :

$$\begin{pmatrix} 6 & 2 & 3 \\ 0 & \frac{1}{3} & -0.5 \\ 0 & 2 & -0.5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_3 \\ x_2 \\ x_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 12 \\ -3 \\ -8 \end{pmatrix}$$

2^{ème} étape k=2 :

$$pivot = \{\max(|a_{ij}|), i= 1:3, j= 1:3\} = |a_{32}|= 2$$

On permute les lignes 2 et 3:

$$\begin{pmatrix} 6 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & -0,5 \\ 0 & 1/3 & -0,5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_3 \\ x_2 \\ x_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 12 \\ -8 \\ -3 \end{pmatrix}$$

On construit les lignes :

$$\begin{cases} L_1 = (6 & 2 & 3, & 12) \\ L_2 = (0 & 2 & -0,5, & -8) \\ L_3 = (0 & 1/3 & -0,5, & -3) \end{cases}$$

On transforme les lignes :

$$\begin{cases} L_1 = (6 \ 2 \ 3, \ 12) \text{ inchangée} \\ L_2 = (0 \ 2 \ -0,5, \ -5/3) \text{ inchangée} \\ L_3 = L_3 - \frac{a_{32}}{a_{22}} L_2 = \left(0 \ \frac{1}{3} \ -0,5, \ -8\right) - \frac{-1/3}{2} (0 \ 4 \ 6, \ -5/3) = \left(0 \ 0 \ \frac{5}{12}, \ -\frac{5}{3}\right) \end{cases}$$

On écrit le système triangulaire obtenu :

$$\begin{pmatrix} 6 & 2 & 3 \\ 0 & 2 & -0,5 \\ 0 & 0 & -5/12 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_3 \\ x_2 \\ x_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 12 \\ -8 \\ -5/3 \end{pmatrix}$$

Résolution par remontée : $x_1 = 4 \quad x_2 = -3 \quad x_3 = 1$

Remarque:

- Le programme doit:
 - 1- Lire la matrice **A** et le vecteur **b**.
 - 2- Afficher la matrice A initiale et le vecteur b initial.
 - 3- Afficher les matrices et les vecteurs intermédiaires de chaque itération.
 - 4- Afficher la matrice A et le vecteur b finaux.
 - 5- Afficher le vecteur X.
- Comme il est illustré dans l'exemple ci-dessous:

```
* Nombre d'equation-inconues :  
  
* N = 3  
  
* La matrice A:  
| 1  
3  
3  
| 2  
2  
5  
| 3  
2  
6  
  
* Le vecteur B:  
| -2  
| 7  
| 12  
  
* Le systeme est :  
  
[ 1.0000  3.0000  3.0000 ] [ -2.0000 ]  
[ 2.0000  2.0000  5.0000 ] [ 7.0000 ]  
[ 3.0000  2.0000  6.0000 ] [ 12.0000 ]  
  
* Itération K= 1 :  
  
[ 6.0000  2.0000  3.0000 ] [ 12.0000 ]  
[ 0.0000  0.3333  -0.5000 ] [ -3.0000 ]  
[ 0.0000  2.0000  -0.5000 ] [ -8.0000 ]  
  
* Itération K= 2 :  
  
[ 6.0000  2.0000  3.0000 ] [ 12.0000 ]  
[ 0.0000  2.0000  -0.5000 ] [ -8.0000 ]  
[ 0.0000  0.0000  -0.4167 ] [ -1.6667 ]  
  
----- Gauss avec pivot total -----  
  
* La resolution donne X :  
  
X_1 = 4.000000 ;  
X_2 = -3.000000 ;  
X_3 = 1.000000 ;  
  
Process returned 0 (0x0)   execution time : 36.530 s
```

Exemple 2:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 6 & 2 \\ 8 & 0 & -2 & -2 \\ 2 & 9 & 1 & 3 \\ 2 & 1 & -3 & 10 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ -2 \\ -8 \\ -4 \end{pmatrix}$$

$$x_4 = 0 \quad x_3 = 1 \quad x_2 = -1 \quad x_1 = 0$$

```
* Le systeme est :  
[ 1.0000  0.0000  6.0000  2.0000 ] [ 6.0000 ]  
[ 8.0000  0.0000 -2.0000 -2.0000 ] [ -2.0000 ]  
[ 2.0000  9.0000  1.0000  3.0000 ] [ -8.0000 ]  
[ 2.0000  1.0000 -3.0000 10.0000 ] [ -4.0000 ]  
  
* ItÚration K= 1 :  
[ 10.0000  1.0000 -3.0000  2.0000 ] [ -4.0000 ]  
[ 0.0000  0.2000 -2.6000  8.4000 ] [ -2.8000 ]  
[ 0.0000  8.7000  1.9000  1.4000 ] [ -6.8000 ]  
[ 0.0000 -0.2000  6.6000  0.6000 ] [ 6.8000 ]  
  
* ItÚration K= 2 :  
[ 10.0000  1.0000 -3.0000  2.0000 ] [ -4.0000 ]  
[ 0.0000  8.7000  1.9000  1.4000 ] [ -6.8000 ]  
[ 0.0000 -0.0000 -2.6437  8.3678 ] [ -2.6437 ]  
[ 0.0000  0.0000  6.6437  0.6322 ] [ 6.6437 ]  
  
* ItÚration K= 3 :  
[ 10.0000  1.0000  2.0000 -3.0000 ] [ -4.0000 ]  
[ 0.0000  8.7000  1.4000  1.9000 ] [ -6.8000 ]  
[ 0.0000 -0.0000  8.3678 -2.6437 ] [ -2.6437 ]  
[ 0.0000  0.0000  0.0000  6.8434 ] [ 6.8434 ]  
  
----- Gauss avec pivot total -----  
  
* La resolution donne X :  
X_1 = 0.000000 ;  
X_2 = -1.000000 ;  
X_3 = 1.000000 ;  
X_4 = 0.000000 ;  
  
Process returned 0 (0x0)   execution time : 50.020 s  
Press any key to continue.
```