TD 7 Méthodes itératives

Soit a résoudre le système linéaire AX = B. On travaillera dans le repertoire **jacobi**/ de **calcul**/ et on rendra sous moodle **NOMjacobi.zip**.

 \bullet On décompose A sous la forme

$$A = D(L + I + U)$$

Montrer que la méthode de Jacobi peut s'ecrire

$$X_{k+1} = -(L+U)X_k + D^{-1}B$$

- Ecrire le code matlab de Jacobi jac.m
- Tester les matrices

$$A = H + \alpha I_n$$

ou $H_{ij}=1/(i+j-1)$ est la matrice de Hilbert, I_n est l'identité de taille n=5 et ou vous prendrez $\alpha=0.1,1$ et 5. Expliquez les resultats en utilisant les valeurs propres , fonction eig sous Matlab

• Montrer que la méthode de Gauss-Seidel peut s'ecrire sous la forme d'une itération

$$X_{k+1} = -LX_{k+1} - UX_k + D^{-1}B$$

• Ecrire cette itération sous la forme

$$X_{k+1} = FX_k + G$$

Donner F et G.

- Ecrire le code matlab de Gauss-Seidel **gsei.m** qui utilisera le sous-programme **inve.m** pour calculer l'inverse d'une matrice triangulaire.
- Tester les matrices

$$A = H + \alpha I_n$$

ou $H_{ij}=1/(i+j-1)$ est la matrice de Hilbert, I_n est l'identité de taille n et ou vous prendrez $\alpha=0.1,1$ et 5. Expliquez les resultats en utilisant les valeurs propres , fonction eig sous Matlab.