



1. (**Elimination de Gauss – version de Doolittle**) On considère l'algorithme de Doolittle suivant pour calculer la décomposition  $A = LU$  d'une matrice  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$  à l'aide de la méthode de Gauss, ici formulé sans recherche de pivot :

(**Algorithme de Doolittle**)

```

1:  $U \leftarrow A, L \leftarrow I$ 
2: for  $k = 1, \dots, n$  do
3:   for  $j = k, \dots, n$  do
4:      $u_{kj} \leftarrow a_{kj} - \ell_{k,1:k-1}^T \mathbf{u}_{1:k-1,j}$ 
5:   for  $i = k + 1, \dots, n$  do
6:      $\ell_{ik} \leftarrow (a_{ik} - \ell_{i,1:k-1}^T \mathbf{u}_{1:k-1,k}) / u_{kk}$ 

```

- (a) Justifier que l'on peut remplacer les termes  $a_{kj}, a_{ik}$  qui apparaissent dans l'algorithme ci-dessus par respectivement  $u_{kj}, u_{ik}$ , sans modifier le résultat de l'algorithme.
- (b) Justifier que cet algorithme met en oeuvre l'algorithme de la décomposition  $A = LU$ , où  $L$  est une matrice triangulaire inférieure avec des 1 sur la diagonale.

*Indication. Pour les parties triangulaires supérieure et inférieure de la matrice  $A$ , montrer :*

$$\begin{aligned} a_{kj} &= \ell_{k,1:k-1}^T \mathbf{u}_{1:k-1,j} + \ell_{kk} u_{kj}, & j = k, \dots, n, \\ a_{ik} &= \ell_{i,1:k-1}^T \mathbf{u}_{1:k-1,k} + \ell_{ik} u_{kk}, & i = k + 1, \dots, n. \end{aligned}$$

- (c) (0.5 pts) (★) Modifier l'algorithme pour ajouter la recherche partielle de pivot.

```

1:  $U \leftarrow A, L \leftarrow I, P \leftarrow I$ 
2: for  $k = 1, \dots, n$  do
3:   ... (à compléter)
4:   for  $j = k, \dots, n$  do
5:      $u_{kj} \leftarrow u_{kj} - \ell_{k,1:k-1}^T \mathbf{u}_{1:k-1,j}$ 
6:   for  $i = k + 1, \dots, n$  do
7:      $\ell_{ik} \leftarrow (u_{ik} - \ell_{i,1:k-1}^T \mathbf{u}_{1:k-1,k}) / u_{kk}$ 

```

2. (★, tout l'exercice) (**Décomposition LU et élimination de Gauss**)

Soit  $A = (a_{ij})$  une matrice carrée à diagonale dominante par colonne, c.-à-d.,

$$|a_{jj}| > \sum_{i \neq j} |a_{ij}|, \quad \forall j. \tag{1}$$

- (a) (0.25 pts) Montrer que  $A$  est inversible.

*Indication : Montrer que  $A^T \mathbf{x} = \mathbf{0}$  implique  $\mathbf{x} = \mathbf{0}$ .*

- (b) (0.25 pts) Démontrer qu'au premier pas d'une décomposition  $LU$  de  $A$ , il n'y a pas d'échanges de lignes, même si on utilise la recherche de pivot partielle (c'est-à-dire une recherche de pivots dans la même colonne à chaque étape de l'algorithme).

- (c) (0.25 pts) Démontrer  $\sum_{i=2}^n |\ell_{i1}| < 1$  où  $\ell_{i1} = a_{i1}/a_{11}$ .

- (d) (0.75 pts) En utilisant les points précédents et un raisonnement par récurrence, démontrer que pendant la décomposition  $LU$  de  $A$ , il n'y a pas d'échanges de lignes, même si on utilise la recherche de pivot partielle.

### 3. (Algorithme de Thomas)

L'*algorithme de Thomas* est une formulation simplifiée de la factorisation LU qui peut être utilisée pour résoudre des systèmes linéaires  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  où la matrice  $A$  est une *matrice tridiagonale*.

Soit  $A$  une matrice tridiagonale (de taille  $n \times n$ ) :

$$A = \begin{pmatrix} d_1 & r_1 & & & \\ \ell_2 & d_2 & r_2 & & \\ & \ell_3 & \ddots & \ddots & \\ & & \ddots & \ddots & r_{n-1} \\ & & & \ell_n & d_n \end{pmatrix}.$$

- (a) Calculer la décomposition  $LU$  de  $A$ .
- (b) Quel est le nombre approximatif d'opérations dont on a besoin pour construire  $L$  et  $U$ ? Donner la solution sous la forme  $Cn^k$ .
- (c) On suppose maintenant que  $L$  et  $U$  sont construits. Résoudre le système linéaire  $A\mathbf{x} = \mathbf{b}$  en utilisant les résultats précédents. Quel est le nombre approximatif d'opérations, donné sous la forme  $Cn^k$ , de cet algorithme?