

FICHE DE TD N° 1

**Exercice 1.** Soit  $A$  une matrice,  $A \in \mathcal{M}_{n,n}(\mathbb{R})$ .

1. Rappeler les conditions nécessaires et suffisantes pour l'existence d'une factorisation LU de la matrice  $A$  et préciser les définitions de  $L$  et  $U$ .
2. On suppose  $L$  et  $U$  construites (i.e. on dispose de tous les coefficients  $l_{i,j}$  et  $u_{i,j}$  de  $L$  et  $U$ ). Ecrire l'algorithme de résolution de  $Ax = b$ , avec  $b \in \mathcal{M}_{n,1}(\mathbb{R})$  donné.
3. Soit la matrice  $A$  suivante :

$$\begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ -1 & 3 & -1 \\ . & -1 & 3 \end{pmatrix}$$

Construire à la main les matrices  $L$  et  $U$  de la factorisation LU.

**Exercice 2.** Calculer, lorsqu'il est possible, la factorisation LU des matrices suivantes :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 4 & 5 \\ 7 & 8 & 9 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 7 & 8 & 9 \\ 2 & 4 & 5 \end{pmatrix}$$

Comment peut-on modifier l'algorithme de factorisation pour pouvoir toujours aboutir à une factorisation LU lorsque la matrice est inversible ?

**Exercice 3.** Soit la matrice  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ,  $n \geq 3$ , dont les éléments vérifient

1.  $a_{ij} = 1$  si  $i = j$  ou  $i = n$ ,
2.  $a_{ij} = -1$  si  $i < j$ ,
3.  $a_{ij} = 0$  sinon.

Calculer la factorisation LU de  $A$ .

**Exercice 4.** Résoudre par la méthode de Cholesky le système

$$\begin{cases} 9x + 6y + 3z = 39 \\ 6x + 20y + 6z = 86 \\ 3x + 6y + 3z = 27 \end{cases}$$

**Exercice 5.** Résoudre via la décomposition de Cholesky le système linéaire  $Ax = b$  avec

$$A = \begin{pmatrix} 4 & -2 & 2 & 0 \\ -2 & 2 & -2 & 1 \\ 2 & -2 & 6 & 3 \\ 0 & 1 & 3 & 6 \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} 6 \\ -4 \\ 8 \\ 3 \end{pmatrix}$$

**Exercice 6.** Soit le système linéaire

$$\begin{pmatrix} 6 & 1 & 1 \\ 2 & 4 & 0 \\ 1 & 2 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 12 \\ 0 \\ 6 \end{pmatrix}$$

1. Approcher la solution avec la méthode de JACOBI avec 3 itérations à partir de  $x^{(0)} = (2, 2, 2)$ .
2. Approcher la solution avec la méthode de GAUSS-SEIDEL avec 3 itérations à partir de  $x^{(0)} = (2, 2, 2)$ .
3. Résoudre les systèmes linéaires par la méthode d'élimination de GAUSS.
4. Factoriser la matrice  $A$  (sans utiliser la technique du pivot) et résoudre les systèmes linéaires.

**Exercice 7.** Considérons le système linéaire  $Ax = b$  avec

$$A = \begin{pmatrix} \alpha & 0 & \gamma \\ 0 & \alpha & \beta \\ 0 & \delta & \alpha \end{pmatrix}$$

avec  $\alpha, \beta, \gamma$  et  $\delta$  des paramètres réels. Donner des conditions suffisantes sur les coefficients pour avoir

1. convergence de la méthode de JACOBI
2. convergence de la méthode de GAUSS-SEIDEL.

**Exercice 8.** On considère les deux matrices suivantes :

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 2 & 2 & 2 \\ -1 & -1 & 2 \end{pmatrix}$$

Chercher les matrices de Jacobi et de Gauss-Seidel associées aux matrices  $A$  et  $B$  et comparer les rayons spectraux.

**Exercice 9.** Calculer la solution des systèmes suivants  $AX = B_1$  et  $AX = B_2$   
 $A = \begin{pmatrix} 0.780 & 0.569 \\ 0.913 & 0.659 \end{pmatrix}$ ,  $B_1 = \begin{pmatrix} 0.217 \\ 0.254 \end{pmatrix}$ ,  $B_2 = \begin{pmatrix} 0.216999 \\ 0.254 \end{pmatrix}$   
et calculer  $\text{cond}_2(A)$