

AMALA-B Fiche Finale

Exo 1

On considère la matrice A_4 à coefficients réels définie par

$$A_4 = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 3 \\ 1 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 5 \end{pmatrix} \quad a_1, a_2, a_3$$

1. Calculer une décomposition QR de la matrice A_4 .
2. Calculer le déterminant de la matrice R .
3. En déduire le déterminant de la matrice Q .
4. À l'aide de cette décomposition QR de la matrice A_4 , résoudre le système

$$A_4 x = \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 6 \end{pmatrix}$$

Gram-Schmidt:

$$a_1 \rightarrow e_1 = \frac{a_1}{\|a_1\|}$$

$$e_1 = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$2/\sqrt{2} = \sqrt{2}$$

$$\begin{aligned} a_2 &\mapsto a_2 - (a_2^T e_1) \cdot e_1 = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{\sqrt{2}} (3-1) \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \\ 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \leadsto \left\| \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\| = \sqrt{2^2 + 2^2 + 1} = 3 \end{aligned}$$

$$e_2 = \begin{pmatrix} -2/3 \\ 2/3 \\ 1/3 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} a_3 &\mapsto a_3 - (a_3^T e_1) \cdot e_1 - (a_3^T e_2) \cdot e_2 \\ &= \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix} - \underbrace{\left(\begin{pmatrix} 3 & 1 & 5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \\ 0 \end{pmatrix} \right)}_{2\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \\ 0 \end{pmatrix} - \underbrace{\left(\begin{pmatrix} 3 & 1 & 5 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -2/3 \\ 2/3 \\ 1/3 \end{pmatrix} \right)}_3 \begin{pmatrix} -2/3 \\ 2/3 \\ 1/3 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\|a_3\| = \sqrt{1^2 + 1^2 + 4^2} = \sqrt{18} = 3\sqrt{2}$$

$$Q = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & -2/3 & -1/3\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} & 2/3 & 1/3\sqrt{2} \\ 0 & 1/3 & 4/3\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

$$e_3 = \begin{pmatrix} -1/3\sqrt{2} \\ 1/3\sqrt{2} \\ 4/3\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

$$R = \begin{pmatrix} a_1^T e_1 & a_2^T e_1 & a_3^T e_1 \\ 0 & a_2^T e_2 & a_3^T e_2 \\ 0 & 0 & a_3^T e_3 \end{pmatrix}$$

$$R = \begin{pmatrix} \sqrt{2} & \sqrt{2} & 2\sqrt{2} \\ 0 & 3 & 3 \\ 0 & 0 & 3\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

$$2. \det R = \sqrt{2} \cdot 3 \cdot 3 \sqrt{2} = 18$$

$$3. \det A = 1 \cdot \begin{vmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 5 \end{vmatrix} = 1 \times \begin{vmatrix} 3 & 3 \\ 1 & 5 \end{vmatrix} = -5 - 1 - 15 + 3 = -18$$

Comme $A = QR$ on a $\det A = \det Q \cdot \det R$
 et $\det Q = \frac{\det A}{\det R} = \frac{-18}{18} = -1$

Q est orthogonal i.e. $Q^T Q = \text{Identité}$

$$4 \text{ Pour résoudre } QR \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 6 \end{pmatrix}$$

On multiplie cette eqn. par Q^T à gauche:

$$Q^T = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} & 0 \\ 2/3 & -2/3 & 1/3 \\ -1/3\sqrt{2} & 1/3\sqrt{2} & 4/3\sqrt{2} \end{pmatrix}, \quad \underbrace{Q^T Q}_I R \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = Q^T \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 6 \end{pmatrix}$$

Id, Q est orthog.

$$R \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} & 0 \\ 2/3 & -2/3 & 1/3 \\ -1/3\sqrt{2} & 1/3\sqrt{2} & 4/3\sqrt{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 \\ -1 \\ 6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2\sqrt{2} \\ 6 \\ \sqrt{18} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \sqrt{2} & \sqrt{2} & 2\sqrt{2} \\ 0 & 3 & 3 \\ 0 & 0 & 3\sqrt{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2\sqrt{2} \\ 6 \\ \sqrt{18} \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} \sqrt{2}x + \sqrt{2}y + 2\sqrt{2}z = 2\sqrt{2} \\ 3y + 3z = 6 \\ \sqrt{18}z = \sqrt{18} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = -1 \\ y = 1 \\ z = 1 \end{cases}$$

$$\boxed{\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}}$$

Exo 2

On considère la matrice A et le vecteur b à coefficients réels définis par

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 8 \\ 2 & 1 \\ 0 & -6 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

1. Appliquer l'algorithme de Gram-Schmidt sur les vecteurs

$$a_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} \quad a_2 = \begin{bmatrix} 8 \\ 1 \\ -6 \end{bmatrix}$$

2. Déterminer une base orthonormale de l'espace des colonnes de la matrice A .

3. En déduire une décomposition QR de la matrice A .

4. Calculer la projection orthogonale du vecteur b sur l'espace des colonnes de A .

5. À l'aide de la décomposition QR de la matrice A , trouver la solution des moindres carrés du système

$$Ax = b$$

$$1. \tilde{q}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \underline{q_1} = \frac{1}{\sqrt{1+2^2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\tilde{q}_2 = a_2 - q_1^T \cdot a_2 \cdot q_1, \quad q_1^T \cdot a_2 = \frac{1}{\sqrt{5}} (1 \ 2 \ 0) \begin{pmatrix} 8 \\ 1 \\ -6 \end{pmatrix} = \frac{1 \cdot 8 + 2 \cdot 1}{\sqrt{5}} = \frac{10}{\sqrt{5}} = 2\sqrt{5}$$

$$\tilde{q}_2 = \begin{pmatrix} 8 \\ 1 \\ -6 \end{pmatrix} - 2\sqrt{5} \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 8 \\ 1 \\ -6 \end{pmatrix} - 2 \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ -3 \\ -6 \end{pmatrix} = 3 \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$\|\tilde{q}_2\| = \sqrt{3^2(2^2 + (-1)^2 + (-2)^2)} = \sqrt{9 \cdot 9} = 9$$

$$\underline{q_2} = \frac{\tilde{q}_2}{\|\tilde{q}_2\|} = \begin{pmatrix} 2/3 \\ -1/3 \\ -2/3 \end{pmatrix}$$

2. Une base orthonormale est donc $\{q_1, q_2\}$

$$\begin{pmatrix} 1/\sqrt{5} \\ 2/\sqrt{5} \\ 0 \end{pmatrix} \text{ et } \begin{pmatrix} 2/3 \\ -1/3 \\ -2/3 \end{pmatrix}$$

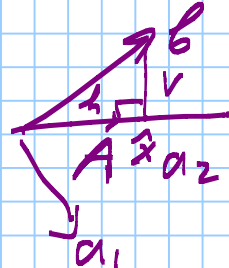
$$3. QR: \quad Q = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{5} & 2/3 \\ 2/\sqrt{5} & -1/3 \\ 0 & -2/3 \end{pmatrix} \quad \text{et} \quad R = \begin{pmatrix} q_1^T a_1 & q_1^T a_2 \\ 0 & q_2^T a_2 \end{pmatrix}$$

$$\boxed{R = \begin{pmatrix} \sqrt{5} & 2\sqrt{5} \\ 0 & 9 \end{pmatrix}} \quad q_2^T a_2 = \frac{1}{3} (2 \ -1 \ -2) \begin{pmatrix} 8 \\ 1 \\ -6 \end{pmatrix} = \frac{2 \cdot 8 - 1 + 2 \cdot 6}{3} = \frac{27}{3} = 9$$

4. b sur les colonnes de A :

$$(A^T b) = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 8 & 1 & -6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -6 \end{pmatrix}$$

$v \perp \text{Vect}(a_1, a_2) \quad k \in \text{Vect}(a_1, a_2)$



$Ax = h$ On cherche h , et $h = Ax$

$$A^T h = A^T(h + v) \quad \text{car } A^T v = 0 \quad (v \perp A)$$

Donc $A^T A x = A^T b$ et $h = Ax = A(A^T A)^{-1} A^T b = Q Q^T b$

$$h = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{5} & 2/3 \\ 2/\sqrt{5} & -1/3 \\ 0 & -2/3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1/\sqrt{5} & 2/\sqrt{5} & 0 \\ 2/3 & -1/3 & -2/3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{5} & 2/3 \\ 2/\sqrt{5} & -1/3 \\ 0 & -2/3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ -2/3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -7/9 \\ 2/9 \\ 4/9 \end{pmatrix}$$

5. $A = QR$, $A \hat{x} = b$

$$A^T A \hat{x} = A^T b, \quad \hat{x} = (A^T A)^{-1} A^T b = ((QR)^T QR)^{-1} (QR)^T b$$

$$\hat{x} = \underbrace{(R^T Q^T Q R)^{-1}}_{Id} R^T Q^T b = \underline{R^{-1} Q^T b}$$

$$\begin{pmatrix} \sqrt{5} & 2\sqrt{5} \\ 0 & 9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{5} & 2/\sqrt{5} & 0 \\ 2/3 & -1/3 & -2/3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2/3 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} \sqrt{5}x + 2\sqrt{5}y = 0 \\ 9y = -2/3 \end{cases} \quad \begin{cases} x = 4/27 \\ y = -2/27 \end{cases} \quad \hat{x} = \begin{pmatrix} 4/27 \\ -2/27 \end{pmatrix}$$

Exo 3

On considère la matrice A_1 de $M_2(\mathbb{R})$ définie par

$$A_1 = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ 1 & -2 \end{bmatrix}$$

Dans cet exercice, on applique la méthode Jacobi à la matrice A_1 .

- Déterminer la matrice de Jacobi B de la matrice A_1 .
- Déterminer les valeurs propres de la matrice B .
- Déterminer le rayon spectral de B .
- La méthode de Jacobi est-elle convergente pour la matrice A_1 ?
- Faire quatre itérations (les valeurs x_2, x_3, x_4, x_5) de calcul de solution de l'équation suivante $A_1 x = \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \end{bmatrix}$ en utilisant $\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ comme un vecteur de départ x_1 .
- On sait que la solution exacte est un vecteur à coefficients entiers. À partir des calculs de x_2, x_3, x_4, x_5 peut-on donner la valeur exacte de x ? La trouver.

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

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

$$A_1 = M - N$$

$$B = M^{-1} N$$

$$1. \quad M^{-1} = \begin{pmatrix} 1/2 & 0 \\ 0 & -1/2 \end{pmatrix} \quad \left(\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \right)^{-1} = \frac{1}{ad - bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

$$\underline{B} = \begin{pmatrix} 1/2 & 0 \\ 0 & -1/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} = \boxed{\begin{pmatrix} 0 & 1/2 \\ 1/2 & 0 \end{pmatrix}}$$

$$2. \begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 = \text{tr } B \\ \lambda_1 \cdot \lambda_2 = \det B \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \lambda_1 + \lambda_2 = 0 \\ \lambda_1 \cdot \lambda_2 = -1/4 \end{cases}$$

$$\lambda_1 = -\frac{1}{2}, \lambda_2 = \frac{1}{2}$$

$$\boxed{\text{Sp } B = \left\{ -\frac{1}{2}, \frac{1}{2} \right\}}$$

$$3. \underline{\rho(B)} = \max \left\{ \left| -\frac{1}{2} \right|, \left| \frac{1}{2} \right| \right\} = \boxed{\frac{1}{2}}$$

4. Méthode de Jacobi est convergente
car $\rho(B) < 1$

$$5. A, X = \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \end{bmatrix}, x_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\boxed{x_{k+1}} = Bx_k + M^{-1} \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1/2 \\ 1/2 & 0 \end{pmatrix} x_k + \begin{pmatrix} 1/2 & 0 \\ 0 & -1/2 \end{pmatrix} \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \end{bmatrix} = \boxed{\begin{pmatrix} 0 & 1/2 \\ 1/2 & 0 \end{pmatrix} x_k + \begin{bmatrix} 2 \\ -2,5 \end{bmatrix}}$$

$$x_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ -2,5 \end{pmatrix}, x_3 = \begin{pmatrix} 0 & 1/2 \\ 1/2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ -2,5 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \\ -2,5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1,25 \\ +1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \\ -2,5 \end{pmatrix} = \boxed{\begin{pmatrix} 0,75 \\ -1,5 \end{pmatrix}}$$

$$x_4 = \begin{pmatrix} 0 & 1/2 \\ 1/2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0,75 \\ -1,5 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \\ -2,5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -0,75 \\ 0,375 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \\ -2,5 \end{pmatrix} = \boxed{\begin{pmatrix} 1,25 \\ -2,125 \end{pmatrix}}$$

$$x_5 = \begin{pmatrix} 0 & 1/2 \\ 1/2 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1,25 \\ -2,125 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \\ -2,5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1,0625 \\ 0,625 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \\ -2,5 \end{pmatrix} = \boxed{\begin{pmatrix} 0,9375 \\ -1,875 \end{pmatrix}}$$

6. On voit que la solution approche
 $\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$. Vérifions: $A \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \end{pmatrix}$?

$$\begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2+2 \\ 1+4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \end{pmatrix} \quad \text{Bingo!}$$

Exo 4

On considère la matrice A_3 de $M_3(\mathbb{R})$ définies par $A_3 = \begin{bmatrix} 4 & -1 & 0 \\ -1 & 3 & -1 \\ 0 & -1 & 4 \end{bmatrix}$.

Dans cet exercice, on applique la méthode de Gauss-Seidel à la matrice A_3 pour résoudre le système $A_3 x = b$ où $b = \begin{bmatrix} 6 \\ -9 \\ 10 \end{bmatrix}$.

1. Déterminer les valeurs propres de la matrice A_3 .
2. La méthode de Gauss-Seidel est-elle convergente pour la matrice A_3 ?
3. On décompose $A_3 = D - E - F$. Donner la matrice $M = D - E$ et $N = F$. Calculer M^{-1} .

4. Faire deux itérations (trouver x_2, x_3) de calcul de solution de l'équation suivante $A_3 x = b$ en utilisant $\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ comme un vecteur de départ x_1 .

5. Faire une itération avec le vecteur $\begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 2 \end{bmatrix}$ comme vecteur de départ. Qu'est ce qu'on observe et que peut-on conclure?

$$1. \det \begin{pmatrix} 4-\lambda & -1 & 0 \\ -1 & 3-\lambda & -1 \\ 0 & -1 & 4-\lambda \end{pmatrix}$$

$$= (4-\lambda)^2 \cdot (3-\lambda) - (4-\lambda) - 1 \cdot (4-\lambda) \\ = (4-\lambda)(4-\lambda)(3-\lambda) - 2 \\ = (4-\lambda)(\lambda^2 - 7\lambda + 10) \\ = (4-\lambda)(\lambda-2)(\lambda-5)$$

$$\text{Sp } A_3 = \{2, 4, 5\}$$

2. A_3 est symétrique et les valeurs propres sont positives. Par conséquent la méthode de Gauss-Seidel est convergente.

$$3. A_3 = D - E - F \quad M = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ -1 & 3 & 0 \\ 0 & -1 & 4 \end{pmatrix}, \quad M^{-1} = \begin{pmatrix} 1/4 & 0 & 0 \\ 1/12 & 1/3 & 0 \\ 1/48 & 1/12 & 1/4 \end{pmatrix}$$

$$N = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad B = M^{-1}N = \begin{pmatrix} 0 & 1/4 & 0 \\ 0 & 1/12 & 1/3 \\ 0 & 1/48 & 1/12 \end{pmatrix}$$

$$4. x_{k+1} = B x_k + M^{-1}b, \quad M^{-1}b = \begin{pmatrix} 3/2 \\ -5/2 \\ 15/8 \end{pmatrix}, \quad x_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad x_2 = 0 + \begin{pmatrix} 3/2 \\ -5/2 \\ 15/8 \end{pmatrix}$$

$$x_3 = \begin{pmatrix} 0 & 1/4 & 0 \\ 0 & 1/12 & 1/3 \\ 0 & 1/48 & 1/12 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3/2 \\ -5/2 \\ 15/8 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 3/2 \\ -5/2 \\ 15/8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 7/8 \\ -25/12 \\ 55/48 \end{pmatrix}$$

$$5. x_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad x_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1/4 & 0 \\ 0 & 1/12 & 1/3 \\ 0 & 1/48 & 1/12 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 3/2 \\ -5/2 \\ 15/8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Chaque itération donne la même solution: $\begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 2 \end{pmatrix}$ - solution exacte!

Soit $Ax = b$, x -solu exacte. Alors $x = M^{-1}N x + M^{-1}b$

car $A = M - N$: $(M - N)x = b$ on substitue

$b = (M - N)x_k$ dans $x_{k+1} = M^{-1}N x_k + M^{-1}(M - N)x_k$

et $x_{k+1} = M^{-1}N x_k + (M^{-1}M - M^{-1}N)x_k = x_k$

Exo 5

On considère la matrice A_3 de $M_3(\mathbb{R})$ définies par

$$A_3 = \begin{bmatrix} 1 & -2 & -1 \\ -1 & 6 & -5 \\ -1 & 6 & -30 \end{bmatrix}.$$

Dans cet exercice, on applique la méthode de Gauss-Seidel à la matrice A_3 .

1. Déterminer la matrice de Jacobi B_J de la matrice A_3 .
2. Déterminer les valeurs propres de la matrice B_J .
3. Déterminer le rayon spectral de B_J .
4. La méthode de Gauss-Seidel est-elle convergente pour la matrice A_3 ?
5. Faire trois itérations de calcul de solution de l'équation suivante

$$A_3 x = \begin{bmatrix} 0 \\ 10 \\ 35 \end{bmatrix}.$$

en utilisant

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

comme un vecteur de départ.

$$B = M^{-1}N \text{ où}$$

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 6 & 0 \\ -1 & 6 & 30 \end{pmatrix}$$

$$\text{et } N = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 5 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$M^{-1}: \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 6 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & 6 & -30 & 0 & 0 & 1 \end{array} \xrightarrow{\substack{L_1+L_2 \\ L_1+L_3}} \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 6 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 6 & -30 & 1 & 0 & 1 \end{array}$$

$$\xrightarrow{L_2/6} \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1/6 & 1/6 & 0 \\ 0 & 6 & -30 & 1 & 0 & 1 \end{array} \xrightarrow{-L_3+6L_2} \begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1/6 & 1/6 & 0 \\ 0 & 0 & 30 & 0 & 1 & 1 \end{array}$$

$$\xrightarrow{L_3/(-30)} \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1/6 & 1/6 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1/30 & -1/30 \end{pmatrix}, \quad M^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1/6 & 1/6 & 0 \\ 0 & 1/30 & -1/30 \end{pmatrix}$$

$$B = M^{-1}N = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1/6 & 1/6 & 0 \\ 0 & 1/30 & -1/30 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 5 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 0 & 1/3 & 1/6 \\ 0 & 0 & -1/6 \end{pmatrix}$$

2. La matrice B est triang. sup.
 - ces valeurs propres sont sur sa diagonale:

$$Sp(B) = \{0, \frac{1}{3}, -\frac{1}{6}\}$$

3. Rayon spectral: $\rho_B = \max\{0, \frac{1}{3}, \frac{1}{6}\} = \frac{1}{3}$

4. La méthode de Gauss-Seidel est convergente car $\rho_B < 1$

$$\begin{pmatrix} x_{k+1} \\ y_{k+1} \\ z_{k+1} \end{pmatrix} = B \begin{pmatrix} x_k \\ y_k \\ z_k \end{pmatrix} + M^{-1}b, \quad M^{-1}b = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1/6 & 1/6 & 0 \\ 0 & 1/30 & -1/30 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 10 \\ 35 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 5/3 \\ -5/6 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{pmatrix} = B \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 5/3 \\ -5/6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 5/3 \\ -5/6 \end{pmatrix}$$

$$\frac{10}{30} - \frac{35}{30} = \frac{1}{3} - \frac{7}{6} = -\frac{5}{6}$$

$$\begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 0 & 1/3 & 1 \\ 0 & 0 & 1/6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 5/3 \\ -5/6 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 5/3 \\ -5/6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10/3 - 5/6 \\ 5/9 - 5/6 \\ -5/36 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 5/3 \\ -5/6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5/2 \\ 25/18 \\ -35/36 \end{pmatrix}$$

$$\frac{5}{2} \quad \frac{10}{6} = \frac{5}{3}$$

$$\begin{pmatrix} x_3 \\ y_3 \\ z_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 0 & 1/3 & 1 \\ 0 & 0 & 1/6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5/2 \\ 25/18 \\ -35/36 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 10/6 \\ -5/6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 50/18 - 35/36 \\ 25/36 - 35/36 + 25/18 \\ -35/36 - 5/6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 65/36 \\ 95/108 \\ -215/216 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} 100 - 35 &= \frac{65}{3} \\ 50 - 105 + 150 &= \frac{95}{6} \\ 8 \cdot 18 &= 144 \\ -5 \cdot 36 - 35 &= -215 \end{aligned}$$

Vérification:

En fait la solution exacte est

$\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ et on voit déjà bien que $y_k \rightarrow 1$
pour x_k on le verra avec plus d'itérations

On remarque

$$B \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} + M^{-1} \begin{pmatrix} 0 \\ 10 \\ 35 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 2 & 1 \\ 0 & 1/3 & 1 \\ 0 & 0 & 1/6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 5/3 \\ -5/6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2-1 \\ 1/3-1 \\ -1/6 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 5/3 \\ -5/6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \text{ pourra!}$$