

Contrôle Continu Analyse Numérique

Question de cours : Soit A une matrice réelle $n \times n$ inversible. On munit l'ensemble de matrices réelles $n \times n$ d'une norme $\|\cdot\|$ consistante avec la norme $\|\cdot\|$ choisie sur \mathbb{R}^n . Par différence entre le système

$$Ax = b$$

et le système perturbé

$$A(x + \delta x) = b + \delta b,$$

il vient

$$(1) \quad \|\delta x\| = \|\bar{A}^{-1} \delta b\| \leq \|\bar{A}^{-1}\| \|\delta b\|$$

en utilisant la consistance de la norme sur les matrices. De plus

$$(2) \quad \|b\| = \|Ax\| \leq \|A\| \|x\|$$

En comparant (1) et (2), il résulte

$$\frac{\|\delta x\|}{\|x\|} \leq \|A\| \|\bar{A}^{-1}\| \frac{\|\delta b\|}{\|b\|}$$

où, par définition, $\|A\| \|\bar{A}^{-1}\| = \text{Cond}(A)$ est le conditionnement de A . \square

(1)

Exercice 2

1. La 3^{ème} équation du système rectangulaire

$$(1) \quad Mx = b$$

s'écrit $0 = 1$, ce qui est absurde. Le système (1) n'admet donc pas de solution.

2. L'équation normale pour résoudre (1) est

$$M^T M x = M^T b. \text{ Ici } M^T M = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix} \text{ et } M^T b = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}. \text{ L'équation normale est donc}$$

$$(2) \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

3. La matrice du système (2) est inversible et l'équation normale admet pour unique solution

$$x = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

4. Les valeurs singulières de M (rangées par ordre décroissant) sont $\sigma_1 = 2$, $\sigma_2 = 1$. En

le théorème spectral

$$U^T M^T M U = \begin{pmatrix} 2^2 & 0 \\ 0 & 1^2 \end{pmatrix}$$

où la matrice $U \in O_2$. Les colonnes u_i de U sont des vecteurs propres de $M^T M$:

$$U = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

(1)

Exercice 1

On utilise la décomposition $A = D - E - F$ où D est la matrice diagonale dont les entrées diagonales sont celles de A , $-E$ (resp. $-F$) est la partie triangulaire inférieure (resp. supérieure) de A . Pour résoudre le système $Ax = b$, l'itération de Jacobi s'écrit

$$(1) \quad x_{k+1} = \bar{D}^{-1}(E+F)x_k + \bar{D}^{-1}b = Jx_k + c,$$

en notant J la matrice de l'itération :

$$J = \begin{pmatrix} 0 & -1/4 & -1/4 \\ -1/4 & 0 & -1/4 \\ -1/4 & -1/4 & 0 \end{pmatrix}$$

les valeurs propres de J sont les racines de $\det(J - \lambda I_3) = -(\lambda - 1/4)^2(\lambda + 1/2) = 0$

c'est-à-dire $\text{spec } J = \{1/4, -1/2\}$. Aussi

le rayon spectral vaut :

$$\rho(J) = \max_{\lambda \in \text{spec } J} |\lambda| = 1/2$$

et $\rho(J) < 1$, ce qui est une CNS de convergence de la méthode -

(2)

$$\text{Soit } v_1 = \frac{Mu_1}{\|Mu_1\|} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, v_2 = \frac{Mu_2}{\|Mu_2\|} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

et v_3 orthogonal à v_1 et v_2 de sorte que

$$V = (v_1 \ v_2 \ v_3) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \in O_3$$

En posant

$$\Sigma = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

on obtient par construction la DVS de M suivante :

$$M = V^T \Sigma U.$$

c'est à dire

$$\begin{pmatrix} 0 & 2 \\ -1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

On voit que la décomposition n'est pas unique -

5. L'inverse généralisé de M est donné par la formule

$$M^+ = U \Sigma^+ V^T \text{ où } \Sigma^+ = \begin{pmatrix} 1/2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

soit

$$M^+ = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1/2 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$M^+ = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1/2 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

(4)

6 - Finalement

$$M^+ b = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1/2 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

On retrouve la solution de l'équation normale.

Exercice 3

1- Il existe une décomposition LU de $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ si et seulement si tous ses mineurs principaux sont non nuls :

$$\det A(1:k, 1:k) \neq 0 \quad k=1, 2, \dots, n$$

Quand elle existe la décomposition LU est unique.

2- la résolution du système $Ax = b$ se décompose en un algorithme de descente pour résoudre le système triangulaire $Ly = b$ puis d'un algorithme de remontée pour le système triangulaire $Ux = y$. d'algorithme de remontée est le suivant (celui de descente est analogue) :

$$\begin{aligned} x_n &= y_n / u_{nn} \\ \text{pour } i &= n-1 : 1 \text{ par pas de } -1 \\ x_i &= y_i \\ \text{pour } k &= i+1 : n \\ x_i &= x_i - u_{ik} x_k \\ \text{fin} \\ x_i &= x_i / u_{ii} \\ \text{fin} \end{aligned}$$

(E)

3. Il vient $M_1 A = A'$:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1/3 & 1 & 0 \\ 1/3 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ -1 & 3 & -1 \\ -1 & -1 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ 0 & 8/3 & -4/3 \\ 0 & -4/3 & 8/3 \end{pmatrix}$$

puis $M_2 A' = U$:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1/2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ 0 & 8/3 & -4/3 \\ 0 & -4/3 & 8/3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ 0 & 8/3 & -4/3 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$$

donc :

$$L^{-1} = M_2 M_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1/3 & 1 & 0 \\ 1/2 & 1/2 & 1 \end{pmatrix}$$

puis

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

D'ici la décomposition LU de A :

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1/3 & 1 & 0 \\ -1/2 & -1/2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ 0 & 8/3 & -4/3 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ -1 & 3 & -1 \\ -1 & -1 & 3 \end{pmatrix}$$

(6)

Exercice 4

1- Si $x_n \rightarrow x$, alors par passage à la limite dans l'itération : $x = x + \alpha(b - Ax)$, c-à-d. $b - Ax = 0$ car $\alpha \neq 0$, donc $x = \bar{A}^{-1}b$ car A inversible.

2- la quantité $e_m = \bar{A}^{-1}b - x_m$ représente l'erreur au pas m . Or $e_{m-1} = \bar{A}^{-1}b - x_{m-1}$ et par différence $e_m = e_{m-1} - (x_m - x_{m-1})$.
Multiplions l'itération :

$$\begin{aligned} e_m &= e_{m-1} - \alpha(b - Ax_{m-1}) \\ &= e_{m-1} - \alpha A(\bar{A}^{-1}b - x_{m-1}) \\ &= (I - \alpha A)e_{m-1} = (I - \alpha A)^2 e_{m-2} \dots \\ &= (I - \alpha A)^m e_0. \end{aligned}$$

3- la méthode s'écrit $x_{m+1} = Bx_m + c$ où $B = I - \alpha A$ et $c = \alpha b$. Elle converge si et seulement si $\rho(B) < 1$. Or $\mu \in \text{Spec } B$ équivaut à $\mu = 1 - \alpha \lambda$ avec $\lambda \in \text{Spec } A$. Il y a donc convergence si et seulement si pour tout $\lambda \in \text{Spec } A$ $|1 - \alpha \lambda| < 1$ soit $1/|\alpha| - |\lambda| < 1/|\alpha|$ donc $\lambda \in B(1/|\alpha|, 1/|\alpha|)$.

(7)

4- Si A est définie positive, ses valeurs propres :

$$\lambda_1 \geq \lambda_2 \geq \dots \geq \lambda_n > 0$$

la CNS de convergence s'écrit

$$|1 - \alpha \lambda_i| < 1 \quad i=1, 2, \dots, n$$

Or $\alpha > 0$ et $\lambda_i > 0$ donc $1 - \alpha \lambda_i < 1$ et la convergence a lieu si et seulement si

$$1 - \alpha \lambda_i > -1$$

soit

$$\alpha < 2/\lambda_i \quad i=1, 2, \dots, n$$

autrement dit

$$0 < \alpha < 2/\lambda_1.$$

(8)