

Corrigé type de l'examen

Exercice 1 : (4 points)

1. Le système (S) admet une solution unique). (1,5 points)

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 2 & 0 & 0 \\ 2 & 3 & 4 & 0 \\ 0 & 4 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 17 & 3 \end{pmatrix}}_A \underbrace{\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}}_x = \underbrace{\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -3 \\ -2 \end{pmatrix}}_b$$

$\det(A) = -17 \neq 0$. Donc la matrice A est inversible, alors le système (S) admet une solution unique.

2. La résolution du système (S). (2,5 points)

Le système (S) est un système Tri-diagonale. (Toutes les méthodes directes sont acceptables)

$$\text{La solution de (S) est: } \begin{cases} x_1 = 7 \\ x_2 = -3 \\ x_3 = -1 \\ x_4 = 5 \end{cases}$$

Exercice 2 : (8 points)

1. Vérification que les processus itératifs de Jacobi et Gauss-Seidel convergent, quelque soit le vecteur initial $X^{(0)} \in \mathbb{R}^3$. (1,5 points)

On a : $\begin{cases} |6| > |2| + |-1| \\ |4| > |1| + |1| \\ |4| > |-2| + |1| \end{cases}$. Donc la matrice A est à diagonale strictement dominante. Alors, les processus itératifs de

Gauss-Seidel associés au système linéaire $AX=b$ convergent, quelque soit le vecteur initial $X^{(0)} \in \mathbb{R}^3$.

2. Les trois (3) premiers itérés de la méthode de Gauss-Seidel : (4,5 points)

$$\begin{cases} x_1^{(k+1)} = (7 - 2x_2^{(k)} + x_3^{(k)})/6 \\ x_2^{(k+1)} = (12 - x_1^{(k+1)} - x_3^{(k)})/4 \\ x_3^{(k+1)} = (15 + 2x_1^{(k+1)} - x_2^{(k+1)})/5 \end{cases}$$

K	0	1	2	3
x_1	1	1	0.81667	0.96181
x_2	1	2.5	2.07083	2.03142
x_3	1	2.9	2.91250	2.97844
L'erreur		1.9	0.42917	0.14514

3. L'algorithme qui permet de résoudre un système linéaire par la méthode de Gauss-Seidel. (2 points)

- Étant données $A, b, X^{(0)} (x_1^{(0)}; x_2^{(0)}; \dots; x_n^{(0)}) \in \mathbb{R}^n$, Tol la précision, et/ou Nb_iter le nombre d'itérations.
- Pour $k=1$ jusqu'à Nb_iter, ou bien, tant que Erreur > Tol, On calcule

$$x_i^{(k+1)} = \left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} A_{i,j} x_j^{(k+1)} - \sum_{j=i+1}^n A_{i,j} x_j^{(k)} \right) / A_{i,i}; \text{ pour } i = 1 \text{ jusqu'à } n$$

$$\text{Erreur} = \|X^{(k+1)} - X^{(k)}\|$$

Exercice 3 : (8 points)

1. La forme matricielle AX=b. (0,5 points)

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 10 & 7 & 8 & 7 \\ 7 & 5 & 6 & 5 \\ 8 & 6 & 10 & 2 \\ 7 & 5 & 9 & 10 \end{pmatrix}}_A \underbrace{\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{pmatrix}}_x = \underbrace{\begin{pmatrix} 32 \\ 23 \\ 33 \\ 31 \end{pmatrix}}_b$$

2. La résolution du système (S₁) par la méthode de Gauss. (3,5 points)

Etape 1 : $\left(\begin{array}{cccc|c} 10 & 7 & 8 & 7 & 32 \\ 7 & 5 & 6 & 5 & 23 \\ 8 & 6 & 10 & 2 & 33 \\ 7 & 5 & 9 & 10 & 31 \end{array} \right) \begin{array}{l} L_2 \leftarrow L_2 - \frac{7}{10}L_1 \\ L_3 \leftarrow L_3 - \frac{8}{10}L_1 \\ L_4 \leftarrow L_4 - \frac{7}{10}L_1 \end{array} ;$ Etape 2 : $\left(\begin{array}{cccc|c} 10 & 7 & 8 & 7 & 32 \\ 0 & \frac{1}{10} & \frac{2}{5} & \frac{1}{10} & \frac{3}{5} \\ 0 & \frac{2}{5} & \frac{18}{5} & \frac{17}{5} & \frac{37}{5} \\ 0 & \frac{1}{10} & \frac{17}{5} & \frac{51}{10} & \frac{43}{5} \end{array} \right) \begin{array}{l} L_3 \leftarrow L_3 - 4L_2 \\ L_4 \leftarrow L_4 - L_2 \end{array}$

Etape 3 : $\left(\begin{array}{cccc|c} 10 & 7 & 8 & 7 & 32 \\ 0 & \frac{1}{10} & \frac{2}{5} & \frac{1}{10} & \frac{3}{5} \\ 0 & 0 & 2 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & 3 & 5 & 8 \end{array} \right) L_4 \leftarrow L_4 - \frac{3}{2}L_3$; On obtient : $\left(\begin{array}{cccc|c} 10 & 7 & 8 & 7 & 32 \\ 0 & \frac{1}{10} & \frac{2}{5} & \frac{1}{10} & \frac{3}{5} \\ 0 & 0 & 2 & 3 & 5 \\ 0 & 0 & 3 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{array} \right) \begin{array}{l} \hat{A} \\ \hat{b} \end{array}$

$$(S_1) \Leftrightarrow \begin{cases} 10x_1 + 7x_2 + 8x_3 + 7x_4 = 32 \\ \frac{1}{10}x_2 + \frac{2}{5}x_3 + \frac{1}{10}x_4 = \frac{3}{5} \\ 2x_3 + 3x_4 = 5 \\ \frac{1}{2}x_4 = \frac{1}{2} \end{cases} \quad \text{Donc la solution de } (S_1) \text{ est: } \begin{cases} x_1 = 1 \\ x_2 = 1 \\ x_3 = 1 \\ x_4 = 1 \end{cases}$$

3. La décomposition de la matrice A, (A=LU). (1,5 points)

La matrice $U = \hat{A}$ obtenue dans (Q2), alors,

$$U = \begin{pmatrix} 10 & 7 & 8 & 7 \\ 0 & \frac{1}{10} & \frac{2}{5} & \frac{1}{10} \\ 0 & 0 & 2 & 3 \\ 0 & 0 & 3 & \frac{1}{2} \end{pmatrix}; \text{ et } L = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ \frac{7}{10} & 1 & 0 & 0 \\ \frac{8}{10} & 4 & 1 & 0 \\ \frac{7}{10} & 1 & \frac{3}{2} & 1 \end{pmatrix}$$

4. Le déterminant de la matrice A. (0,5 points)

$$\det(A) = \det(L)\det(U) = 1(10)\left(\frac{1}{10}\right)(2)\left(\frac{1}{2}\right) = 1.$$

5. L'algorithme qui permet de résoudre un système linéaire par la méthode de Gauss. (2 points)

- L'algorithme d'élimination de Gauss qui va triangulariser la matrice A. Il procède de la manière suivante :

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{Pour } k = 1 \text{ jusqu'à } n - 1: \\ \text{Ligne}_i \leftarrow \text{Ligne}_i - \frac{A_{ik}^{(k)}}{A_{kk}^{(k)}} \text{Ligne}_k \text{ ; pour } i = k + 1 \text{ jusqu'à } n \end{array} \right.$$

- Et suit, on extrait la solution du système suivant l'algorithme de substitution rétrograde:

$$\left\{ \begin{array}{l} x_n = \frac{b_n}{A_{n,n}} \\ x_i = \frac{1}{A_{i,i}} \left(b_i - \sum_{j=i+1}^n A_{i,j}x_j \right); \text{ pour } i = n - 1 \text{ jusqu'à } 1 \end{array} \right.$$