

**Exercice 1 : Méthode délimination de Gauss**

Résoudre par la méthode de Gauss le système  $AX = b$  avec

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 4 & 5 & 6 \\ 1 & 2 & 9 \end{pmatrix} \text{ et } b = \begin{pmatrix} 14 \\ 32 \\ 32 \end{pmatrix}.$$

**Exercice 2 : Préparation pour la factorisation LU**

Soit  $A$  une matrice  $3 \times 3$  dont les lignes sont notées  $l_1, l_2$  et  $l_3$ . Soient  $a, b$  et  $c$  trois réels.

- a) Trouver la matrice  $P_1$  telle que  $P_1A$  soit la matrice constituée des lignes  $(l_1, al_1+l_2, bl_1+l_3)$ .
- b) Trouver la matrice  $P_2$  telle que  $P_2A$  soit la matrice constituée des lignes  $(l_1, l_2, cl_2 + l_3)$ .
- c) Calculer  $P_1^{-1}$ ,  $P_2^{-1}$  puis  $(P_2P_1)^{-1}$

**Exercice 3 : Factorisation LU**

Soit  $A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 4 \\ 2 & 5 & 7 \end{pmatrix}$ ,  $b_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 5 \end{pmatrix}$  et  $b_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 9 \\ 14 \end{pmatrix}$ .

- a) Ecrire la factorisation LU de la matrice  $A$ .
- b) Utiliser cette factorisation pour trouver  $X_1$  et  $X_2$  tels que  $AX_1 = b_1$  et  $AX_2 = b_2$ .
- c) Quel est l'intérêt de l'algorithme de factorisation LU par rapport à l'algorithme de l'élimination de Gauss ?

**Exercice 4 : Nécessité du choix du pivot en arithmétique non exacte**

On travaille ici en arithmétique non exacte et on considèrera toujours être dans le cas le moins favorable. Cela signifie que si  $A$  et  $B$  ( $A > B$ ) sont des nombres réels d'ordre de grandeur très différents, alors  $A + B = A$ .

On considère le système  $AX = b$  avec

$$A = \begin{pmatrix} \epsilon & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \text{ et } b = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

- a) Résoudre le système en arithmétique exacte.
- b) Résoudre le système en arithmétique non exacte en utilisant  $\epsilon$  comme pivot.
- c) Résoudre le système en arithmétique non exacte en utilisant 1 comme pivot.
- d) Conclure.

### Exercice 5 : Factorisation de Cholesky

Soit  $A = \begin{pmatrix} 9 & 6 & 3 \\ 6 & 20 & 6 \\ 3 & 6 & 3 \end{pmatrix}$ .

- Rappeler l'algorithme de Cholesky.
- Montrer que  $A$  est symétrique définie positive.
- Ecrire la factorisation de Cholesky de la matrice  $A$ .

### Exercice 6 : Où l'on relâche des hypothèses

On désigne par  $\mathcal{P}_n$  l'ensemble des matrices  $A$  d'ordre  $n$  telles que  $x^t Ax > 0$  pour tout  $x \in \mathbb{R}^n$ ,  $x \neq 0$ . On désigne par  $\mathcal{L}_1$  l'ensemble des matrices triangulaires inférieures et à diagonale unité.

- Soient  $a, b, c$  et  $d$  quatre réels. Ecrire des conditions nécessaires et suffisantes que doivent vérifier  $a, b, c$  et  $d$  pour que  $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$  appartienne à  $\mathcal{P}_2$ .
- Montrer que ces conditions impliquent  $a > 0$  et  $\det(A) > 0$  mais que la réciproque n'est pas vraie.
- Soit  $Q$  une matrice inversible d'ordre  $n$  et  $A \in \mathcal{P}_n$ . Montrer que

$$A \in \mathcal{P}_n \Leftrightarrow Q A Q^t \in \mathcal{P}_n.$$

- Soit  $A \in \mathcal{P}_n$ . Montrer que  $A_{ii} > 0$  pour  $i \in \{1, \dots, n\}$ .
- Soit  $A \in \mathcal{P}_n$ .
  - Appliquer la première étape de la factorisation  $LU$  à la matrice  $A$ .
  - Montrer qu'il existe  $L_1 \in \mathcal{L}_1$  telle que  $A^{(1)} = L_1 A L_1^t$  avec

$$A^{(1)} = \begin{pmatrix} a_{11} & v^t \\ 0 & B \end{pmatrix}$$

où  $v \in \mathbb{R}^{n-1}$  et  $B$  une matrice d'ordre  $n-1$ .

- Montrer que  $B \in \mathcal{P}_{n-1}$ .
  - En déduire qu'il existe  $L \in \mathcal{L}_1$  telle que  $L A L^t = U$  avec  $U \in \mathcal{P}_n$  triangulaire supérieure.
  - Montrer que  $A$  se décompose sous la forme  $A = M U M^t$  avec  $M \in \mathcal{L}_1$  et  $U \in \mathcal{P}_n$ , triangulaire supérieure.
  - En utilisant l'unicité de la factorisation  $LU$ , montrer que la factorisation  $A = M U M^t$  est unique.
- f) Lorsque  $A$  est symétrique, montrer que l'on retrouve la décomposition de Cholesky.