

Analyse Numérique I

Sup'Galilée, Ingénieurs MACS 1ère année & L3 MIM

François Cuvelier

Laboratoire d'Analyse Géométrie et Applications
Institut Galilée
Université Paris XIII.

2020/10/16

Chapitre IV

Résolution de systèmes linéaires

- 1 Conditionnement
- 2 Méthodes directes
 - Matrices particulières
 - Matrices diagonales
 - Matrices triangulaires inférieures
 - Matrices triangulaires supérieures
 - Exercices et résultats préliminaires
 - Méthode de Gauss-Jordan
 - Ecriture algébrique
 - Factorisation LU
 - Résultats théoriques
 - Utilisation pratique
 - Factorisation LDL*
 - Factorisation de Cholesky
 - Résultats théoriques
 - Résolution d'un système linéaire
 - Algorithme : Factorisation positive de Cholesky
 - Factorisation QR
 - La transformation de Householder

Soient $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ une matrice inversible et $\mathbf{b} \in \mathbb{K}^n$.

Résoudre

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$$

Le calcul de la matrice inverse \mathbb{A}^{-1} revient à résoudre n systèmes linéaires.



Pour résoudre un système linéaire, on ne calcule pas la matrice inverse associée.

- **Méthodes directes** : On cherche \mathbb{M} inversible tel que $\mathbb{M}\mathbb{A}$ *facilement* inversible

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \iff \mathbb{M}\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbb{M}\mathbf{b}.$$

- **Méthodes itératives** : On cherche \mathbb{B} et \mathbf{c} ,

$$\mathbf{x}^{[k+1]} = \mathbb{B}\mathbf{x}^{[k]} + \mathbf{c}, \quad k \geq 0, \quad \mathbf{x}^{[0]} \text{ donné}$$

en espérant $\lim_{k \rightarrow +\infty} \mathbf{x}^{[k]} = \mathbf{x}$.

Soient $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ inversible et $\mathbf{b} \in \mathbb{K}^n$.

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$$

De petites erreurs sur les données engendrent-elles de petites erreurs sur la solution?

Exemple de R.S. Wilson

Soient

$$\mathbb{A} = \begin{pmatrix} 10 & 7 & 8 & 7 \\ 7 & 5 & 6 & 5 \\ 8 & 6 & 10 & 9 \\ 7 & 5 & 9 & 10 \end{pmatrix}, \quad \Delta\mathbb{A} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & \frac{1}{10} & \frac{1}{5} \\ \frac{2}{25} & \frac{1}{25} & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{50} & -\frac{11}{100} & 0 \\ -\frac{1}{100} & -\frac{1}{100} & 0 & -\frac{1}{50} \end{pmatrix}$$

et $\mathbf{b}^t = (32, 23, 33, 31)$, $(\Delta\mathbf{b})^t = (\frac{1}{100}, -\frac{1}{100}, \frac{1}{100}, -\frac{1}{100})$. Des calculs exacts donnent

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \iff \mathbf{x}^t = (1, 1, 1, 1)$$

$$\begin{aligned} \mathbb{A}\mathbf{u} = (\mathbf{b} + \Delta\mathbf{b}) &\iff \mathbf{u}^t = \left(\frac{91}{50}, -\frac{9}{25}, \frac{27}{20}, \frac{79}{100}\right) \\ &\approx (1.8, -0.36, 1.3, 0.79) \end{aligned}$$

$$(\mathbb{A} + \Delta\mathbb{A})\mathbf{v} = \mathbf{b} \iff \mathbf{v}^t = (-81, 137, -34, 22)$$

$$\begin{aligned} (\mathbb{A} + \Delta\mathbb{A})\mathbf{y} = (\mathbf{b} + \Delta\mathbf{b}) &\iff \mathbf{y}^t = \left(-\frac{18283543}{461600}, \frac{31504261}{461600}, -\frac{3741501}{230800}, \frac{5235241}{461600}\right) \\ &\approx (-39.61, 68.25, -16.21, 11.34) \end{aligned}$$

Soient $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ inversible et $\mathbf{b} \in \mathbb{K}^n$.

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$$

De petites erreurs sur les données engendrent-elles de petites erreurs sur la solution?

Non, pas forcément!

Le système linéaire précédent est **mal conditionné**.

On dit qu'un système linéaire est **bien conditionné** ou qu'il a un **bon conditionnement** si de petites perturbations des données n'entraînent qu'une variation *raisonnable* de la solution.

Est-il possible de "mesurer" le **conditionnement** d'une matrice?

♥ Definition 1.1

Soit $\|\cdot\|$ une norme matricielle subordonnée, le conditionnement d'une matrice régulière \mathbb{A} , associé à cette norme, est le nombre

$$\text{cond}(\mathbb{A}) = \|\mathbb{A}\| \|\mathbb{A}^{-1}\|.$$

Nous noterons $\text{cond}_p(\mathbb{A}) = \|\mathbb{A}\|_p \|\mathbb{A}^{-1}\|_p$.



Proposition:



Soit \mathbb{A} une matrice régulière. On a les propriétés suivantes

- ① $\forall \alpha \in \mathbb{K}^*, \text{cond}(\alpha \mathbb{A}) = \text{cond}(\mathbb{A})$.
- ② $\text{cond}_p(\mathbb{A}) \geq 1, \forall p \in [1, +\infty]$.
- ③ $\text{cond}_2(\mathbb{A}) = 1$ si et seulement si $\mathbb{A} = \alpha \mathbb{Q}$ avec $\alpha \in \mathbb{K}^*$ et \mathbb{Q} matrice unitaire



Théorème 2:



Soit \mathbb{A} une matrice inversible. Soient \mathbf{x} et $\mathbf{x} + \Delta\mathbf{x}$ les solutions respectives de

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \quad \text{et} \quad \mathbb{A}(\mathbf{x} + \Delta\mathbf{x}) = \mathbf{b} + \Delta\mathbf{b}.$$

Supposons $\mathbf{b} \neq \mathbf{0}$, alors l'inégalité

$$\frac{\|\Delta\mathbf{x}\|}{\|\mathbf{x}\|} \leq \text{cond}(\mathbb{A}) \frac{\|\Delta\mathbf{b}\|}{\|\mathbf{b}\|}$$

est satisfaite, et c'est la meilleure possible : pour une matrice \mathbb{A} donnée, on peut trouver des vecteurs $\mathbf{b} \neq \mathbf{0}$ et $\Delta\mathbf{b} \neq \mathbf{0}$ tels qu'elle devienne une égalité.



Théorème:



Soient \mathbb{A} et $\mathbb{A} + \Delta\mathbb{A}$ deux matrices inversibles. Soient \mathbf{x} et $\mathbf{x} + \Delta\mathbf{x}$ les solutions respectives de

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \text{ et } (\mathbb{A} + \Delta\mathbb{A})(\mathbf{x} + \Delta\mathbf{x}) = \mathbf{b}.$$

Supposons $\mathbf{b} \neq \mathbf{0}$, alors on a

$$\frac{\|\Delta\mathbf{x}\|}{\|\mathbf{x} + \Delta\mathbf{x}\|} \leq \text{cond}(\mathbb{A}) \frac{\|\Delta\mathbb{A}\|}{\|\mathbb{A}\|}.$$

Remarque 2.1

Une matrice est donc **bien conditionnée** si son conditionnement est proche de 1.

1 Conditionnement

2 Méthodes directes

• Matrices particulières

- Matrices diagonales
- Matrices triangulaires inférieures
- Matrices triangulaires supérieures

• Exercices et résultats préliminaires

- Méthode de Gauss-Jordan
 - Ecriture algébrique

• Factorisation LU

- Résultats théoriques
- Utilisation pratique

• Factorisation LDL*

• Factorisation de Cholesky

- Résultats théoriques
- Résolution d'un système linéaire
- Algorithme : Factorisation positive de Cholesky

• Factorisation QR

- La transformation de Householder

Système diagonal

Soit $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ diagonale inversible et $\mathbf{b} \in \mathbb{K}^n$.

$$x_i = b_i/A_{i,i}, \quad \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket. \quad (1)$$

Algorithme 1 Fonction **RSLMATDIAG** permettant de résoudre le système linéaire à matrice diagonale inversible

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}.$$

Données : \mathbb{A} : matrice diagonale de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ inversible.

\mathbf{b} : vecteur de \mathbb{R}^n .

Résultat : \mathbf{x} : vecteur de \mathbb{R}^n .

1: Fonction $\mathbf{x} \leftarrow \mathbf{RSLMATDIAG}(\mathbb{A}, \mathbf{b})$

2: Pour $i \leftarrow 1$ à n faire

3: $x(i) \leftarrow b(i)/A(i, i)$

4: Fin Pour

5: Fin Fonction

Système triangulaire inférieur

Soit $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ triangulaire inférieure inversible ($A_{i,j} = 0$ si $i < j$)

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \iff \begin{pmatrix} A_{1,1} & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & 0 \\ A_{n,1} & \dots & \dots & A_{n,n} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$

$$\mathbb{A} \text{ inversible} \iff$$

Système triangulaire inférieur

Soit $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ triangulaire inférieure inversible ($A_{i,j} = 0$ si $i < j$)

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \iff \begin{pmatrix} A_{1,1} & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & 0 \\ A_{n,1} & \dots & \dots & A_{n,n} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$

$$\mathbb{A} \text{ inversible} \iff A_{i,i} \neq 0, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$$

Système triangulaire inférieure

Soit $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ triangulaire inférieure inversible ($A_{i,j} = 0$ si $i < j$)

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \iff \begin{pmatrix} A_{1,1} & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & 0 \\ A_{n,1} & \dots & \dots & A_{n,n} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$

$$\mathbb{A} \text{ inversible} \iff A_{i,i} \neq 0, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$$

$$\text{Soit } i \in \llbracket 1, n \rrbracket, \quad (\mathbb{A}\mathbf{x})_i = b_i, \iff \sum_{j=1}^n A_{i,j}x_j = b_i.$$

$$b_i = \sum_{j=1}^{i-1} A_{i,j}x_j + A_{i,i}x_i + \sum_{j=i+1}^n \underbrace{A_{i,j}}_{=0} x_j = \sum_{j=1}^{i-1} A_{i,j}x_j + A_{i,i}x_i$$

$$x_i = \frac{1}{A_{i,i}} \left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} A_{i,j}x_j \right), \quad \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket. \quad (2)$$

$$x_i = \frac{1}{A_{i,i}} \left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} A_{i,j} x_j \right), \quad \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket.$$

Algorithme 2 \mathcal{R}_0

- 1: Résoudre $Ax = b$ en calculant successivement x_1, x_2, \dots, x_n .

Algorithme 2 \mathcal{R}_1

- 1: **Pour** $i \leftarrow 1$ à n faire
 2: $x_i \leftarrow \frac{1}{A_{i,i}} \left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} A_{i,j} x_j \right)$
 3: **Fin Pour**

$$x_i = \frac{1}{A_{i,i}} \left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} A_{i,j} x_j \right), \quad \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket.$$

Algorithme 2 \mathcal{R}_1

1: Pour $i \leftarrow 1$ à n faire

2: $x_i \leftarrow \frac{1}{A_{i,i}} \left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} A_{i,j} x_j \right)$

3: Fin Pour

Algorithme 2 \mathcal{R}_2

1: Pour $i \leftarrow 1$ à n faire

2: $S \leftarrow \sum_{j=1}^{i-1} A_{i,j} x_j$

3: $x_i \leftarrow (b_i - S)/A_{i,i}$

4: Fin Pour

$$x_i = \frac{1}{A_{i,i}} \left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} A_{i,j} x_j \right), \quad \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket.$$

Algorithme 2 \mathcal{R}_3

1: Pour $i \leftarrow 1$ à n faire

2: $S \leftarrow \sum_{j=1}^{i-1} A_{i,j} x_j$

3: $x_i \leftarrow (b_i - S)/A_{i,i}$

4: Fin Pour

Algorithme 2 \mathcal{R}_4

1: Pour $i \leftarrow 1$ à n faire

2: $S \leftarrow 0$

3: Pour $j \leftarrow 1$ à $i-1$ faire

4: $S \leftarrow S + A(i,j) * x(j)$

5: Fin Pour

6: $x_i \leftarrow (b_i - S)/A_{i,i}$

7: Fin Pour

$$x_i = \frac{1}{A_{i,i}} \left(b_i - \sum_{j=1}^{i-1} A_{i,j} x_j \right), \quad \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket.$$

Algorithme 2 Fonction **RSLTriINF** permettant de résoudre le système linéaire triangulaire inférieur inversible

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}.$$

Données : \mathbb{A} : matrice triangulaire de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ inférieure inversible.

\mathbf{b} : vecteur de \mathbb{K}^n .

Résultat : \mathbf{x} : vecteur de \mathbb{K}^n .

```

1: Fonction  $\mathbf{x} \leftarrow \text{RSLTriINF} (\mathbb{A}, \mathbf{b})$ 
2:   Pour  $i \leftarrow 1$  à  $n$  faire
3:      $S \leftarrow 0$ 
4:     Pour  $j \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
5:        $S \leftarrow S + A(i, j) * x(j)$ 
6:     Fin Pour
7:      $x(i) \leftarrow (b(i) - S) / A(i, i)$ 
8:   Fin Pour
9: Fin Fonction

```

Système triangulaire supérieur

Soit $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ triangulaire supérieure inversible ($A_{i,j} = 0$ si $i > j$)

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \iff \begin{pmatrix} A_{1,1} & \dots & \dots & A_{1,n} \\ 0 & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & A_{n,n} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix}$$



Exercice

Ecrire la fonction **RSLTriSup** permettant de résoudre le système triangulaire supérieure $\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$.

1 Conditionnement

2 Méthodes directes

• Matrices particulières

- Matrices diagonales
- Matrices triangulaires inférieures
- Matrices triangulaires supérieures

• Exercices et résultats préliminaires

• Méthode de Gauss-Jordan

- Ecriture algébrique

• Factorisation LU

- Résultats théoriques
- Utilisation pratique

• Factorisation LDL*

• Factorisation de Cholesky

- Résultats théoriques
- Résolution d'un système linéaire
- Algorithme : Factorisation positive de Cholesky

• Factorisation QR

- La transformation de Householder



Lemme 3.1:



Soit $(i, j) \in \llbracket 1, n \rrbracket^2$. On note $\mathbb{P}_n^{[i,j]} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ la matrice identité dont on a permuté les lignes i et j . Alors la matrice $\mathbb{P}_n^{[i,j]}$ est symétrique et orthogonale. Pour toute matrice $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$,

- 1 la matrice $\mathbb{P}_n^{[i,j]} \mathbb{A}$ est matrice \mathbb{A} dont on a permuté les **lignes** i et j ,
- 2 la matrice $\mathbb{A} \mathbb{P}_n^{[i,j]}$ est matrice \mathbb{A} dont on a permuté les **colonnes** i et j ,



Lemme 3.2:



Soit $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ avec $A_{1,1} \neq 0$. Il existe une matrice $\mathbb{E} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ triangulaire inférieure à diagonale unité telle que

$$\mathbb{E} \mathbb{A} \mathbf{e}_1 = A_{1,1} \mathbf{e}_1 \quad (3)$$

où \mathbf{e}_1 est le premier vecteur de la base canonique de \mathbb{C}^n .



Théorème 4: Décomposition de Schur



Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$. Il existe une matrice unitaire U et une matrice triangulaire supérieure T telles que

$$A = UTU^* \quad (4)$$

- 1 Conditionnement
- 2 Méthodes directes
 - Matrices particulières
 - Matrices diagonales
 - Matrices triangulaires inférieures
 - Matrices triangulaires supérieures
 - Exercices et résultats préliminaires
 - Méthode de Gauss-Jordan
 - Ecriture algébrique
 - Factorisation LU
 - Résultats théoriques
 - Utilisation pratique
 - Factorisation LDL*
 - Factorisation de Cholesky
 - Résultats théoriques
 - Résolution d'un système linéaire
 - Algorithme : Factorisation positive de Cholesky
 - Factorisation QR
 - La transformation de Householder

$$\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \iff \mathbf{U}\mathbf{x} = \mathbf{f}$$

où \mathbf{U} matrice triangulaire supérieure.

Opérations élémentaires sur les matrices :

- $\mathcal{L}_i \leftrightarrow \mathcal{L}_j$ permutation lignes i et j
- $\mathcal{L}_i \leftarrow \mathcal{L}_i + \alpha \mathcal{L}_j$ combinaison linéaire

A l'aide d'opérations élémentaires, on va transformer successivement en $n - 1$ étapes le système. A l'étape j , on va *s'arranger* pour annuler les termes sous-diagonaux de la colonne j de la matrice sans modifier les $j - 1$ premières colonnes.

$$\begin{array}{c} \xleftrightarrow{j-1} \\ \left(\begin{array}{cccc|cccc} \bullet & \bullet & \dots & \bullet & \bullet & \dots & \bullet \\ 0 & \diagdown & & \vdots & & & \vdots \\ \vdots & \diagdown & \diagdown & \vdots & & & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \bullet & \bullet & \dots & \bullet \\ \hline 0 & \dots & \dots & 0 & \bullet & \dots & \bullet \\ \vdots & & & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \bullet & \dots & \bullet \end{array} \right) x = \left(\begin{array}{c} \bullet \\ \vdots \\ \bullet \\ \hline \bullet \\ \vdots \\ \bullet \end{array} \right) \end{array}$$

Etape j



$$\begin{array}{c} \xleftrightarrow{j} \\ \left(\begin{array}{cccc|cccc} \bullet & \bullet & \dots & \bullet & \bullet & \dots & \bullet \\ 0 & \diagdown & & \vdots & & & \vdots \\ \vdots & \diagdown & \diagdown & \vdots & & & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \bullet & \bullet & \dots & \bullet \\ \hline 0 & \dots & \dots & 0 & \bullet & \dots & \bullet \\ \vdots & & & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & \dots & \dots & 0 & \bullet & \dots & \bullet \end{array} \right) x = \left(\begin{array}{c} \bullet \\ \vdots \\ \bullet \\ \hline \bullet \\ \vdots \\ \bullet \end{array} \right) \end{array}$$

Algorithme 3 Algorithme de Gauss-Jordan formel pour la résolution de $\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$

- 1: **Pour** $j \leftarrow 1$ à $n - 1$ **faire**
 - 2: Rechercher l'indice k de la ligne du pivot (sur la colonne j , $k \in \llbracket j, n \rrbracket$)
 - 3: Permuter les lignes j (\mathcal{L}_j) et k (\mathcal{L}_k) du système si besoin.
 - 4: **Pour** $i \leftarrow j + 1$ à n **faire**
 - 5: Eliminer en effectuant $\mathcal{L}_i \leftarrow \mathcal{L}_i - \frac{A_{i,j}}{A_{j,j}} \mathcal{L}_j$
 - 6: **Fin Pour**
 - 7: **Fin Pour**
 - 8: Résoudre le système triangulaire supérieur par la méthode de la remontée.
-

Algorithme 4 Algorithme de Gauss-Jordan avec fonctions pour la résolution de $\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$

Données : \mathbb{A} : matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ inversible.

\mathbf{b} : vecteur de \mathbb{K}^n .

Résultat : \mathbf{x} : vecteur de \mathbb{R}^n .

```
1: Fonction  $\mathbf{x} \leftarrow \text{RSLGAUSS}(\mathbb{A}, \mathbf{b})$ 
2:   Pour  $j \leftarrow 1$  à  $n - 1$  faire
3:      $k \leftarrow \boxed{\text{CHERCHEINDPIVOT}}(\mathbb{A}, j)$  ▷ à écrire
4:      $[\mathbb{A}, \mathbf{b}] \leftarrow \boxed{\text{PERMLIGNESYS}}(\mathbb{A}, \mathbf{b}, j, k)$  ▷ à écrire
5:     Pour  $i \leftarrow j + 1$  à  $n$  faire
6:        $[\mathbb{A}, \mathbf{b}] \leftarrow \boxed{\text{COMBLIGNESYS}}(\mathbb{A}, \mathbf{b}, j, i, -A(i, j)/A(j, j))$  ▷ à écrire
7:     Fin Pour
8:   Fin Pour
9:    $\mathbf{x} \leftarrow \text{RSLTRISUP}(\mathbb{A}, \mathbf{b})$  ▷ déjà écrite
10: Fin Fonction
```

Algorithme 5 Recherche d'un pivot pour l'algorithme de Gauss-Jordan.

Données : \mathbb{A} : matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.
 j : entier, $1 \leq j \leq n$.

Résultat : k : entier, indice ligne pivot

```
1: Fonction  $k \leftarrow \text{CHERCHEINDPIVOT} (\mathbb{A}, j)$ 
2:    $k \leftarrow j$ , pivot  $\leftarrow |\mathbb{A}(j, j)|$ 
3:   Pour  $i \leftarrow j + 1$  à  $n$  faire
4:     Si  $|\mathbb{A}(i, j)| > \text{pivot}$  alors
5:        $k \leftarrow i$ 
6:     pivot  $\leftarrow |\mathbb{A}(i, j)|$ 
7:   Fin Si
8:   Fin Pour
9: Fin Fonction
```

Algorithme 6 Permutte deux lignes d'une matrice et d'un vecteur.

Données : \mathbb{A} : matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.
 \mathbf{b} : vecteur de \mathbb{K}^n .
 j, k : entiers, $1 \leq j, k \leq n$.

Résultat : \mathbb{A} et \mathbf{b} modifiés.

```
1: Fonction  $[\mathbb{A}, \mathbf{b}] \leftarrow \text{PERMLIGNESYS} (\mathbb{A}, \mathbf{b}, j, k)$ 
2:   Pour  $l \leftarrow 1$  à  $n$  faire
3:      $t \leftarrow \mathbb{A}(j, l)$ 
4:      $\mathbb{A}(j, l) \leftarrow \mathbb{A}(k, l)$ 
5:      $\mathbb{A}(k, l) \leftarrow t$ 
6:   Fin Pour
7:    $t \leftarrow \mathbf{b}(j)$ ,  $\mathbf{b}(j) \leftarrow \mathbf{b}(k)$ ,  $\mathbf{b}(k) \leftarrow t$ 
8: Fin Fonction
```

Algorithme 7 Combinaison linéaire $\mathcal{L}_i \leftarrow \mathcal{L}_i + \alpha \mathcal{L}_j$ appliqué à une matrice et à un vecteur.

Données : \mathbb{A} : matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$.
 \mathbf{b} : vecteur de \mathbb{K}^n .
 j, i : entiers, $1 \leq j, i \leq n$.
 α : scalaire de \mathbb{K}

Résultat : \mathbb{A} et \mathbf{b} modifiés.

```
1: Fonction  $[\mathbb{A}, \mathbf{b}] \leftarrow \text{COMBLIGNESYS} (\mathbb{A}, \mathbf{b}, j, i, \alpha)$ 
2:   Pour  $k \leftarrow 1$  à  $n$  faire
3:      $\mathbb{A}(i, k) \leftarrow \mathbb{A}(i, k) + \alpha * \mathbb{A}(j, k)$ 
4:   Fin Pour
5:    $\mathbf{b}(i) \leftarrow \mathbf{b}(i) + \alpha \mathbf{b}(j)$ 
6: Fin Fonction
```



Exercice 4.1: Méthode de Gauss, écriture algébrique



Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ inversible.

Q. 1

Montrer qu'il existe une matrice $G \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ telle que $|\det(G)| = 1$ et $GAe_1 = \alpha e_1$ avec $\alpha \neq 0$ et e_1 premier vecteur de la base canonique de \mathbb{C}^n .

Q. 2

- ① *Montrer par récurrence sur l'ordre des matrices que pour toute matrice $A_n \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ inversible, il existe une matrice $S_n \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ telle que $|\det S_n| = 1$ et $S_n A_n = U_n$ avec U_n matrice triangulaire supérieure inversible.*
- ② *Soit $b \in \mathbb{C}^n$. En supposant connue la décomposition précédente $S_n A_n = U_n$, expliquer comment résoudre le système $A_n x = b$.*

Q. 3

Que peut-on dire si A est non inversible?

Indication : utiliser les Lemmes 3.1 et 3.2.

On a donc démontré le théorème suivant



Théorème 5

Soit A une matrice carrée, inversible ou non. Il existe (au moins) une matrice inversible G telle que GA soit triangulaire supérieure.

- 1 Conditionnement
- 2 Méthodes directes
 - Matrices particulières
 - Matrices diagonales
 - Matrices triangulaires inférieures
 - Matrices triangulaires supérieures
 - Exercices et résultats préliminaires
 - Méthode de Gauss-Jordan
 - Ecriture algébrique
 - Factorisation LU
 - Résultats théoriques
 - Utilisation pratique
 - Factorisation LDL*
 - Factorisation de Cholesky
 - Résultats théoriques
 - Résolution d'un système linéaire
 - Algorithme : Factorisation positive de Cholesky
 - Factorisation QR
 - La transformation de Householder



Exercice: Factorisation LU



Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ une matrice dont les sous-matrices principales d'ordre i , notées Δ_i , $i \in \llbracket 1, n \rrbracket$ (voir Définition B.48, page 188) sont inversibles. Montrer qu'il existe des matrices $E^{[k]} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$, $k \in \llbracket 1, n-1 \rrbracket$, triangulaires inférieures à diagonale unité telles que la matrice U définie par

$$U = E^{[n-1]} \dots E^{[1]} A$$

soit triangulaire supérieure avec $U_{i,i} = \det \Delta_i / (U_{1,1} \times \dots \times U_{i-1,i-1})$, $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$.



Théorème 6: Factorisation LU



Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ une matrice dont les sous-matrices principales sont inversibles alors il existe une unique matrice $L \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ triangulaire inférieure (*lower triangular* en anglais) à diagonale unité et une unique matrice $U \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ triangulaire supérieure (*upper triangular* en anglais) inversible telles que

$$A = LU.$$

preuve :

- **Existence** : exercice précédant $U = E^{[n-1]} \dots E^{[1]} A$

$$L = \left(E^{[n-1]} \dots E^{[1]} \right)^{-1}$$

- **Unicité** : $A = L_1 U_1 = L_2 U_2 \dots$



Corollaire 6.1:



Si $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ est une matrice hermitienne définie positive alors elle admet une unique factorisation LU.

preuve : A hermitienne définie positive alors toutes ses sous-matrices principales sont définies positives et donc inversibles.

Remarque 6.2

Si la matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ est inversible mais que ses sous-matrices principales ne sont pas toutes inversibles, il est possible par des permutations préalables de lignes de la matrice de se ramener à une matrice telle que ses sous-matrices principales soient inversibles.



Théorème 7: Factorisation LU avec permutations



Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ une matrice inversible. Il existe une matrice P , produit de matrices de permutation, une matrice $L \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ triangulaire inférieure à diagonale unité et une matrice $U \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ triangulaire supérieure telles que

$$PA = LU. \quad (5)$$

Utilisation pratique de la factorisation LU

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ admettant une factorisation LU

Trouver $x \in \mathbb{K}^n$ tel que

$$Ax = b \iff LUx = b \quad (6)$$

est équivalent à

Utilisation pratique de la factorisation LU

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ admettant une factorisation LU

Trouver $\mathbf{x} \in \mathbb{K}^n$ tel que

$$A\mathbf{x} = \mathbf{b} \iff LU\mathbf{x} = \mathbf{b} \quad (6)$$

est équivalent à

Trouver $\mathbf{x} \in \mathbb{K}^n$ solution de

$$U\mathbf{x} = \mathbf{y} \quad (7)$$

avec $\mathbf{y} \in \mathbb{K}^n$ solution de

$$L\mathbf{y} = \mathbf{b}. \quad (8)$$

Algorithme 8 Fonction RSLFactLU permettant de résoudre, par une factorisation LU, le système linéaire

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$$

où \mathbb{A} une matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ définie positive et $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^n$.

Données : \mathbb{A} : matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ dont les sous-matrices principales sont inversibles définie positive,
 \mathbf{b} : vecteur de \mathbb{R}^n .

Résultat : \mathbf{x} : vecteur de \mathbb{R}^n .

- 1: **Fonction** $\mathbf{x} \leftarrow \text{RSLFactLU}(\mathbb{A}, \mathbf{b})$
- 2: $[\mathbb{L}, \mathbb{U}] \leftarrow \text{FactLU}(\mathbb{A})$ ▷ Factorisation LU
- 3: $\mathbf{y} \leftarrow \text{RSLTriInf}(\mathbb{L}, \mathbf{b})$ ▷ Résolution du système $\mathbb{L}\mathbf{y} = \mathbf{b}$
- 4: $\mathbf{x} \leftarrow \text{RSLTriSup}(\mathbb{U}, \mathbf{y})$ ▷ Résolution du système $\mathbb{U}\mathbf{x} = \mathbf{y}$
- 5: **Fin Fonction**

Il nous faut donc écrire la fonction **FactLU**

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ admettant une factorisation LU.

$$\begin{pmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} & \dots & A_{1,n} \\ A_{2,1} & A_{2,2} & \dots & A_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{n,1} & A_{n,2} & \dots & A_{n,n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ L_{2,1} & 1 & 0 & \dots & 0 \\ L_{3,1} & L_{3,2} & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ L_{n,1} & L_{n,2} & \dots & L_{n,n-1} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_{1,1} & U_{1,2} & \dots & \dots & U_{1,n} \\ 0 & U_{2,2} & \dots & \dots & U_{2,n} \\ 0 & 0 & U_{3,3} & & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & U_{n,n} \end{pmatrix}$$

On connaît A , on cherche L et U

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ admettant une factorisation LU .

$$\begin{pmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} & \dots & A_{1,n} \\ A_{2,1} & A_{2,2} & \dots & A_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{n,1} & A_{n,2} & \dots & A_{n,n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ L_{2,1} & 1 & 0 & \dots & 0 \\ L_{3,1} & L_{3,2} & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ L_{n,1} & L_{n,2} & \dots & L_{n,n-1} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_{1,1} & U_{1,2} & \dots & \dots & U_{1,n} \\ 0 & U_{2,2} & \dots & \dots & U_{2,n} \\ 0 & 0 & U_{3,3} & \dots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & U_{n,n} \end{pmatrix}$$

- Etape 1 :

- On connaît la **première ligne** de $L \implies$ on peut calculer la **première ligne** de U

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ admettant une factorisation LU .

$$\begin{pmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} & \dots & A_{1,n} \\ A_{2,1} & A_{2,2} & \dots & A_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{n,1} & A_{n,2} & \dots & A_{n,n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ L_{2,1} & 1 & 0 & \dots & 0 \\ L_{3,1} & L_{3,2} & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ L_{n,1} & L_{n,2} & \dots & L_{n,n-1} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_{1,1} & U_{1,2} & \dots & \dots & U_{1,n} \\ 0 & U_{2,2} & \dots & \dots & U_{2,n} \\ 0 & 0 & U_{3,3} & \dots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & U_{n,n} \end{pmatrix}$$

• Etape 1 :

- On connaît la **première ligne** de $L \implies$ on peut calculer la **première ligne** de U
- On connaît la **première colonne** de $U \implies$ on peut calculer la **première colonne** de L

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ admettant une factorisation LU.

$$\begin{pmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} & \dots & A_{1,n} \\ A_{2,1} & A_{2,2} & \dots & A_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{n,1} & A_{n,2} & \dots & A_{n,n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ L_{2,1} & 1 & 0 & \dots & 0 \\ L_{3,1} & L_{3,2} & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ L_{n,1} & L_{n,2} & \dots & L_{n,n-1} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_{1,1} & U_{1,2} & \dots & \dots & U_{1,n} \\ 0 & U_{2,2} & \dots & \dots & U_{2,n} \\ 0 & 0 & U_{3,3} & \dots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & U_{n,n} \end{pmatrix}$$

- Etape 1 :

- ▶ On connaît la **première ligne** de $L \implies$ on peut calculer la **première ligne** de U
- ▶ On connaît la **première colonne** de $U \implies$ on peut calculer la **première colonne** de L

- Etape 2 :

- ▶ On connaît la **deuxième ligne** de $L \implies$ on peut calculer la **deuxième ligne** de U car on connaît la première ligne de U

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ admettant une factorisation LU .

$$\begin{pmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} & \dots & A_{1,n} \\ A_{2,1} & A_{2,2} & \dots & A_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{n,1} & A_{n,2} & \dots & A_{n,n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ L_{2,1} & 1 & 0 & \dots & 0 \\ L_{3,1} & L_{3,2} & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ L_{n,1} & L_{n,2} & \dots & L_{n,n-1} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_{1,1} & U_{1,2} & \dots & \dots & U_{1,n} \\ 0 & U_{2,2} & \dots & \dots & U_{2,n} \\ 0 & 0 & U_{3,3} & \dots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & U_{n,n} \end{pmatrix}$$

- Etape 1 :

- ▶ On connaît la **première ligne** de $L \implies$ on peut calculer la **première ligne** de U
- ▶ On connaît la **première colonne** de $U \implies$ on peut calculer la **première colonne** de L

- Etape 2 :

- ▶ On connaît la **deuxième ligne** de $L \implies$ on peut calculer la **deuxième ligne** de U car on connaît la première ligne de U
- ▶ On connaît la **deuxième colonne** de $U \implies$ on peut calculer la **deuxième colonne** de L car on connaît la première colonne de L

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ admettant une factorisation LU.

$$\begin{pmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} & \dots & A_{1,n} \\ A_{2,1} & A_{2,2} & \dots & A_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{n,1} & A_{n,2} & \dots & A_{n,n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ L_{2,1} & 1 & 0 & \dots & 0 \\ L_{3,1} & L_{3,2} & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ L_{n,1} & L_{n,2} & \dots & L_{n,n-1} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_{1,1} & U_{1,2} & \dots & \dots & U_{1,n} \\ 0 & U_{2,2} & \dots & \dots & U_{2,n} \\ 0 & 0 & U_{3,3} & \dots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & U_{n,n} \end{pmatrix}$$

- Etape 1 :

- ▶ On connaît la **première ligne** de $L \implies$ on peut calculer la **première ligne** de U
- ▶ On connaît la **première colonne** de $U \implies$ on peut calculer la **première colonne** de L

- Etape 2 :

- ▶ On connaît la **deuxième ligne** de $L \implies$ on peut calculer la **deuxième ligne** de U car on connaît la première ligne de U
- ▶ On connaît la **deuxième colonne** de $U \implies$ on peut calculer la **deuxième colonne** de L car on connaît la première colonne de L

- ...

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ admettant une factorisation LU .

$$\begin{pmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} & \dots & A_{1,n} \\ A_{2,1} & A_{2,2} & \dots & A_{2,n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{n,1} & A_{n,2} & \dots & A_{n,n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ L_{2,1} & 1 & 0 & \dots & 0 \\ L_{3,1} & L_{3,2} & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ L_{n,1} & L_{n,2} & \dots & L_{n,n-1} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} U_{1,1} & U_{1,2} & \dots & \dots & U_{1,n} \\ 0 & U_{2,2} & \dots & \dots & U_{2,n} \\ 0 & 0 & U_{3,3} & \dots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 0 & U_{n,n} \end{pmatrix}$$

- **Etape i :**

On connaît les $i - 1$ premières colonnes de L et les $i - 1$ premières lignes de U .

Peut-on calculer la colonne i de L et la ligne i de U ?

Par récurrence, en supposant les $i - 1$ premières colonnes de \mathbb{L} et les $i - 1$ premières lignes de \mathbb{U} .

$$\mathbb{A} = \left(\begin{array}{cccc|cccc} \bullet & 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ \bullet & \ddots & & \vdots & \vdots & & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots & \vdots & & & \vdots \\ \bullet & \dots & \bullet & \bullet & 0 & \dots & \dots & 0 \\ \hline \bullet & \dots & \dots & \bullet & L_{i,i} & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & & & \vdots & \bullet & \ddots & & \vdots \\ \vdots & & & \vdots & \vdots & \ddots & & 0 \\ \bullet & \dots & \dots & \bullet & \bullet & \dots & \bullet & L_{n,n} \end{array} \right) \left(\begin{array}{cccc|cccc} \bullet & \bullet & \dots & \bullet & \bullet & \dots & \dots & \bullet \\ 0 & \ddots & & \vdots & \vdots & & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots & \vdots & & & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \bullet & \bullet & \dots & \dots & \bullet \\ \hline 0 & \dots & \dots & 0 & U_{i,i} & \bullet & \dots & \bullet \\ \vdots & & & \vdots & 0 & \ddots & & \vdots \\ \vdots & & & \vdots & \vdots & \ddots & & \bullet \\ 0 & \dots & \dots & 0 & 0 & \dots & 0 & U_{n,n} \end{array} \right)$$

Par récurrence, en supposant les $i - 1$ premières colonnes de \mathbb{L} et les $i - 1$ premières lignes de \mathbb{U} .

$$\mathbb{A} = \left(\begin{array}{c|cccc} \bullet & 0 & \dots & 0 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ \bullet & \ddots & & \ddots & \vdots & & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots & & & \vdots \\ \bullet & \dots & \bullet & \bullet & 0 & \dots & \dots & 0 \\ \hline \bullet & \dots & \dots & \bullet & L_{i,i} & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & & & \vdots & \bullet & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & & \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ \bullet & \dots & \dots & \bullet & \bullet & \dots & \bullet & L_{n,n} \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|cccc} \bullet & \bullet & \dots & \bullet & \bullet & \dots & \dots & \bullet \\ 0 & \ddots & & \ddots & \vdots & & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots & & & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \bullet & \bullet & \dots & \dots & \bullet \\ \hline 0 & \dots & \dots & 0 & U_{i,i} & \bullet & \dots & \bullet \\ \vdots & & & \vdots & 0 & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & & \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \bullet \\ 0 & \dots & \dots & 0 & 0 & \dots & 0 & U_{n,n} \end{array} \right)$$

$$\mathbb{A} = \left(\begin{array}{c|cccc}
 \begin{array}{c} \xleftarrow{i-1} \\ \bullet \quad 0 \quad \dots \quad 0 \\ \bullet \quad \ddots \quad \ddots \quad \vdots \\ \bullet \quad \ddots \quad \ddots \quad \vdots \\ \bullet \quad \dots \quad \bullet \quad \bullet \\ \bullet \quad \dots \quad \dots \quad \bullet \\ \vdots \quad \vdots \quad \vdots \quad \vdots \\ \bullet \quad \dots \quad \dots \quad \bullet \end{array} & 0 & \dots & \dots & 0 \\
 \hline
 L_{i,i} & 0 & \dots & \dots & 0 \\
 \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\
 \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\
 \bullet & \dots & \bullet & L_{n,n} &
 \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|cccc}
 \begin{array}{c} \text{Connus} \\ \bullet \quad \bullet \quad \dots \quad \bullet \\ 0 \quad \ddots \quad \ddots \quad \vdots \\ 0 \quad \dots \quad 0 \quad \bullet \end{array} & \bullet & \dots & \dots & \bullet \\
 \hline
 0 & \dots & \dots & 0 & U_{i,i} \quad \bullet \quad \dots \quad \bullet \\
 \vdots & \vdots & \vdots & 0 & \vdots \quad \ddots \quad \ddots \quad \vdots \\
 \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \quad \ddots \quad \ddots \quad \bullet \\
 0 & \dots & \dots & 0 & 0 \quad \dots \quad 0 \quad U_{n,n}
 \end{array} \right)$$

\mathbb{L}
 \mathbb{U}

Connus
 $i-1$

Par récurrence, on suppose connues les $i - 1$ premières colonnes de \mathbb{L} et les $i - 1$ premières lignes de \mathbb{U} .

Peut-on calculer la colonne i de \mathbb{L} et la ligne i de \mathbb{U} ?

$$\mathbb{A} = \left(\begin{array}{c|ccc}
 \begin{array}{ccc} \bullet & 0 & \dots & 0 \end{array} & 0 & \dots & 0 \\
 \begin{array}{ccc} \bullet & \ddots & \ddots & \vdots \end{array} & \vdots & & \vdots \\
 \begin{array}{ccc} \bullet & \ddots & \ddots & \vdots \end{array} & \vdots & & \vdots \\
 \begin{array}{ccc} \bullet & \dots & \bullet & \bullet \end{array} & 0 & \dots & 0 \\
 \hline
 \begin{array}{ccc} \bullet & \dots & \bullet \end{array} & \boxed{L_{i,i}} & 0 & 0 \\
 \vdots & \vdots & & \vdots \\
 \vdots & \bullet & \ddots & \vdots \\
 \vdots & \vdots & \ddots & 0 \\
 \vdots & \bullet & \dots & \bullet & L_{n,n}
 \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|ccc}
 \begin{array}{ccc} \bullet & \bullet & \dots & \bullet \end{array} & \bullet & \dots & \bullet \\
 \begin{array}{ccc} 0 & \ddots & \ddots & \vdots \end{array} & \vdots & & \vdots \\
 \begin{array}{ccc} \bullet & \ddots & \ddots & \vdots \end{array} & \vdots & & \vdots \\
 \begin{array}{ccc} 0 & \dots & 0 & \bullet \end{array} & \bullet & \dots & \bullet \\
 \hline
 \begin{array}{ccc} 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} & U_{i,i} & \bullet & \bullet \\
 \vdots & \vdots & 0 & \ddots & \vdots \\
 \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \bullet \\
 \begin{array}{ccc} 0 & \dots & 0 & 0 \end{array} & 0 & \dots & 0 & U_{n,n}
 \end{array} \right)$$

\mathbb{A} is partitioned into two blocks: \mathbb{L} (left) and \mathbb{U} (right).
 The \mathbb{L} block is a lower triangular matrix with 1s on the diagonal. The \mathbb{U} block is an upper triangular matrix.
 The i -th row of \mathbb{L} is highlighted in red, and the i -th column of \mathbb{U} is highlighted in blue.
 The element $L_{i,i}$ is circled in red, and a red arrow points to it with the text $L_{i,i} = 1$.
 The text \Rightarrow ligne i de \mathbb{L} connue (known) is written below the red box.

$$\mathbb{A} = \left(\begin{array}{c|ccc} \begin{array}{ccc} \bullet & 0 & \dots & 0 \\ \bullet & \ddots & \ddots & \vdots \\ \bullet & \ddots & \ddots & \vdots \\ \bullet & \dots & \bullet & \bullet \end{array} & 0 & \dots & 0 \\ \hline \bullet & \dots & \dots & \bullet \\ \hline \begin{array}{ccc} \vdots & & \\ \vdots & & \\ \vdots & & \\ \bullet & \dots & \dots & \bullet \end{array} & \begin{array}{ccc} \vdots & \bullet & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ \bullet & \dots & \bullet & L_{n,n} \end{array} \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|ccc} \begin{array}{ccc} \bullet & \bullet & \dots & \bullet \\ 0 & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \bullet \end{array} & \begin{array}{c} \bullet \\ \vdots \\ \bullet \end{array} & \begin{array}{ccc} \dots & \dots & \bullet \end{array} \\ \hline \begin{array}{ccc} 0 & \dots & \dots & 0 \end{array} & \begin{array}{c} U_{i,i} \\ 0 \\ 0 \end{array} & \begin{array}{ccc} \bullet & \dots & \bullet \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 \end{array} & U_{n,n} \end{array} \right)$$

$\overbrace{\hspace{10em}}^{i-1}$ $\overbrace{\hspace{10em}}^{\text{Connus}}$ $\overbrace{\hspace{10em}}^{i-1}$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{\text{Connus}}$ $\underbrace{\hspace{10em}}_{\text{On connaît la colonne } i \text{ de } \mathbb{U}}$

$$A = \left(\begin{array}{c|ccc} \overbrace{\begin{matrix} \bullet & 0 & \dots & 0 \\ \bullet & \ddots & \ddots & \\ \vdots & \ddots & \ddots & \\ \bullet & \bullet & \bullet & 0 \end{matrix}}^{i-1} & \begin{matrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{matrix} & \dots & \dots & 0 \\ \hline \begin{matrix} \bullet & \dots & \dots & \bullet \end{matrix} & L_{i,i} & 0 & \dots & 0 \\ \hline \begin{matrix} \vdots \\ \vdots \\ \vdots \\ \bullet \end{matrix} & \begin{matrix} \bullet \\ \vdots \\ \vdots \\ \bullet \end{matrix} & \begin{matrix} \ddots & \ddots & \ddots \\ \ddots & \ddots & 0 \end{matrix} & & L_{n,n} \end{array} \right) \left(\begin{array}{c|ccc} \overbrace{\begin{matrix} \bullet & \bullet & \dots & \bullet \\ 0 & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \\ 0 & \dots & 0 & \bullet \end{matrix}}^{i-1} & \begin{matrix} \bullet \\ \vdots \\ 0 \end{matrix} & \dots & \dots & \bullet \\ \hline \begin{matrix} 0 & \dots & \dots & 0 \end{matrix} & U_{i,i} & \bullet & \dots & \bullet \\ \hline \begin{matrix} \vdots \\ \vdots \\ \vdots \\ 0 \end{matrix} & \begin{matrix} 0 \\ \vdots \\ \vdots \\ 0 \end{matrix} & \begin{matrix} \ddots & \ddots & \ddots \\ \ddots & \ddots & \ddots & \ddots \end{matrix} & & U_{n,n} \end{array} \right)$$

Connus
Connus

On peut calculer la colonne i de \mathcal{U} \Leftrightarrow On connaît la colonne i de \mathcal{U}

On cherche $L_{j,i} \forall j \in \llbracket i+1, n \rrbracket$, ($L_{i,i} = 1$)

$$A_{j,i} \stackrel{\text{def}}{=} \sum_{k=1}^n L_{j,k} U_{k,i} = \sum_{k=1}^{i-1} \overbrace{L_{j,k} U_{k,i}}^{\text{connus}} + L_{j,i} \overbrace{U_{i,i}}^{\text{connu}} + \sum_{k=i+1}^n L_{j,k} \overbrace{U_{k,i}}^{=0}$$

$$L_{j,i} = \left(A_{j,i} - \sum_{k=1}^{i-1} L_{j,k} U_{k,i} \right) / U_{i,i}, \quad \forall j \in \llbracket i+1, n \rrbracket.$$

Algorithme 9 \mathcal{R}_0

1: Calculer les matrices \mathbb{L} et \mathbb{U}

Algorithme 9 \mathcal{R}_1

1: **Pour** $i \leftarrow 1$ à n **faire**
2: Calculer la ligne i de \mathbb{U} .
3: Calculer la colonne i de \mathbb{L} .
4: **Fin Pour**

Algorithme 9 \mathcal{R}_1

- 1: **Pour** $i \leftarrow 1$ à n **faire**
- 2: Calculer la ligne i de \mathbf{U} .
- 3: Calculer la colonne i de \mathbf{L} .
- 4: **Fin Pour**

Algorithme 9 \mathcal{R}_2

- 1: **Pour** $i \leftarrow 1$ à n **faire**
- 2: **Pour** $j \leftarrow 1$ à $i - 1$ **faire**
- 3: $U(i, j) \leftarrow 0$
- 4: **Fin Pour**
- 5: **Pour** $j \leftarrow i$ à n **faire**
- 6: $U_{i,j} \leftarrow A_{i,j} - \sum_{k=1}^{i-1} L_{i,k} U_{k,j}$
- 7: **Fin Pour**
- 8: **Pour** $j \leftarrow 1$ à $i - 1$ **faire**
- 9: $L_{j,i} \leftarrow 0$
- 10: **Fin Pour**
- 11: $L_{i,i} \leftarrow 1$
- 12: **Pour** $j \leftarrow i + 1$ à n **faire**
- 13: $L_{j,i} \leftarrow \frac{1}{U_{i,i}} \left(A_{j,i} - \sum_{k=1}^{i-1} L_{j,k} U_{k,i} \right)$
- 14: **Fin Pour**
- 15: **Fin Pour**

Algorithme 9 \mathcal{R}_2

```

1: Pour  $i \leftarrow 1$  à  $n$  faire
2:   Pour  $j \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
3:      $U(i, j) \leftarrow 0$ 
4:   Fin Pour
5:   Pour  $j \leftarrow i$  à  $n$  faire
6:      $U_{i,j} \leftarrow A_{i,j} - \sum_{k=1}^{i-1} L_{i,k} U_{k,j}$ 
7:   Fin Pour
8:   Pour  $j \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
9:      $L_{j,i} \leftarrow 0$ 
10:  Fin Pour
11:   $L_{i,i} \leftarrow 1$ 
12:  Pour  $j \leftarrow i + 1$  à  $n$  faire
13:     $L_{j,i} \leftarrow \frac{1}{U_{i,i}} \left( A_{j,i} - \sum_{k=1}^{i-1} L_{j,k} U_{k,i} \right)$ 
14:  Fin Pour
15: Fin Pour
  
```

Algorithme 9 \mathcal{R}_3

```

1: Pour  $i \leftarrow 1$  à  $n$  faire
2:   Pour  $j \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
3:      $U(i, j) \leftarrow 0$ 
4:   Fin Pour
5:   Pour  $j \leftarrow i$  à  $n$  faire
6:      $S_1 \leftarrow \sum_{k=1}^{i-1} L_{i,k} U_{k,j}$ 
7:      $U_{i,j} \leftarrow A_{i,j} - S_1$ 
8:   Fin Pour
9:   Pour  $j \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
10:     $L_{j,i} \leftarrow 0$ 
11:  Fin Pour
12:   $L_{i,i} \leftarrow 1$ 
13:  Pour  $j \leftarrow i + 1$  à  $n$  faire
14:     $S_2 \leftarrow \sum_{k=1}^{i-1} L_{j,k} U_{k,i}$ 
15:     $L_{j,i} \leftarrow \frac{1}{U_{i,i}} (A_{j,i} - S_2)$ 
16:  Fin Pour
17: Fin Pour
  
```

Algorithme 9 \mathcal{R}_3

```

1: Pour  $i \leftarrow 1$  à  $n$  faire
2:   Pour  $j \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
3:      $U(i, j) \leftarrow 0$ 
4:   Fin Pour
5:   Pour  $j \leftarrow i$  à  $n$  faire
6:      $S_1 \leftarrow \sum_{k=1}^{i-1} L_{i,k} U_{k,j}$ 
7:      $U_{i,j} \leftarrow A_{i,j} - S_1$ 
8:   Fin Pour
9:   Pour  $j \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
10:     $L_{j,i} \leftarrow 0$ 
11:   Fin Pour
12:    $L_{i,i} \leftarrow 1$ 
13:   Pour  $j \leftarrow i + 1$  à  $n$  faire
14:     $S_2 \leftarrow \sum_{k=1}^{i-1} L_{j,k} U_{k,i}$ 
15:     $L_{j,i} \leftarrow \frac{1}{U_{i,i}} (A_{j,i} - S_2)$ 
16:   Fin Pour
17: Fin Pour

```

Algorithme 9 \mathcal{R}_4

```

1: Pour  $i \leftarrow 1$  à  $n$  faire
2:   Pour  $j \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
3:      $U(i, j) \leftarrow 0$ 
4:   Fin Pour
5:   Pour  $j \leftarrow i$  à  $n$  faire
6:      $S_1 \leftarrow 0$ 
7:     Pour  $k \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
8:        $S_1 \leftarrow S_1 + L_{i,k} * U_{k,j}$ 
9:     Fin Pour
10:     $U_{i,j} \leftarrow A_{i,j} - S_1$ 
11:   Fin Pour
12:   Pour  $j \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
13:     $L_{j,i} \leftarrow 0$ 
14:   Fin Pour
15:    $L_{i,i} \leftarrow 1$ 
16:   Pour  $j \leftarrow i + 1$  à  $n$  faire
17:     $S_2 \leftarrow 0$ 
18:    Pour  $k \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
19:       $S_2 \leftarrow S_2 + L_{j,k} * U_{k,i}$ 
20:    Fin Pour
21:     $L_{j,i} \leftarrow \frac{1}{U_{i,i}} (A_{j,i} - S_2)$ 
22:   Fin Pour
23: Fin Pour

```

Algorithme 9 Fonction **FACTLU** permet de calculer les matrices \mathbb{L} et \mathbb{U} dites matrice de factorisation LU associée à la matrice \mathbb{A} , telle que

$$\mathbb{A} = \mathbb{L}\mathbb{U}$$

Données : \mathbb{A} : matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ dont les sous-matrices principales sont inversibles.

Résultat : \mathbb{L} : matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ triangulaire inférieure
avec $L_{i,i} = 1, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$

\mathbb{U} : matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{K})$ triangulaire supérieure.

```
1: Fonction  $[\mathbb{L}, \mathbb{U}] \leftarrow \text{FACTLU}(\mathbb{A})$ 
2:    $\mathbb{U} \leftarrow \mathbb{O}_n$  ▷  $\mathbb{O}_n$  matrice nulle  $n \times n$ 
3:    $\mathbb{L} \leftarrow \mathbb{I}_n$  ▷  $\mathbb{I}_n$  matrice identité  $n \times n$ 
4:   Pour  $i \leftarrow 1$  à  $n$  faire
5:     Pour  $j \leftarrow i$  à  $n$  faire ▷ Calcul de la ligne  $i$  de  $\mathbb{U}$ 
6:        $S_1 \leftarrow 0$ 
7:       Pour  $k \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
8:          $S_1 \leftarrow S_1 + L(i, k) * U(k, j)$ 
9:       Fin Pour
10:       $U(i, j) \leftarrow A(i, j) - S_1$ 
11:    Fin Pour
12:    Pour  $j \leftarrow i + 1$  à  $n$  faire ▷ Calcul de la colonne  $i$  de  $\mathbb{L}$ 
13:       $S_2 \leftarrow 0$ 
14:      Pour  $k \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
15:         $S_2 \leftarrow S_2 + L(j, k) * U(k, i)$ 
16:      Fin Pour
17:       $L(j, i) \leftarrow (A_{j,i} - S_2) / U(i, i)$ 
18:    Fin Pour
19:  Fin Pour
20: Fin Fonction
```

- 1 Conditionnement
- 2 Méthodes directes
 - Matrices particulières
 - Matrices diagonales
 - Matrices triangulaires inférieures
 - Matrices triangulaires supérieures
 - Exercices et résultats préliminaires
 - Méthode de Gauss-Jordan
 - Ecriture algébrique
 - Factorisation LU
 - Résultats théoriques
 - Utilisation pratique
 - **Factorisation LDL***
 - Factorisation de Cholesky
 - Résultats théoriques
 - Résolution d'un système linéaire
 - Algorithme : Factorisation positive de Cholesky
 - Factorisation QR
 - La transformation de Householder

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ **hermitienne inversible** admettant une factorisation LU. On pose

$$D = \text{diag } U \text{ et } R = D^{-1}U.$$

R est alors triangulaire supérieure à diagonale unité. On a alors

$$A = LU = LDD^{-1}U = LDR.$$

$$A \text{ hermitienne } A^* = A \implies A = R^*(D^*L^*) = L(DR)$$

Par unicité de la factorisation LU :

$$R^* = L \text{ et } D^*L^* = DR \implies R^* = L \text{ et } D^* = D$$



Théorème 8: Factorisation $\mathbb{L}\mathbb{D}\mathbb{L}^*$



Soit $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ une matrice hermitienne inversible admettant une factorisation $\mathbb{L}\mathbb{U}$. Alors \mathbb{A} s'écrit sous la forme

$$\mathbb{A} = \mathbb{L}\mathbb{D}\mathbb{L}^* \quad (9)$$

où $\mathbb{D} = \text{diag } \mathbb{U}$ est une matrice à coefficients réels.



Corollaire 8.1:



Une matrice $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ admet une factorisation $\mathbb{L}\mathbb{D}\mathbb{L}^*$ avec $\mathbb{L} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ matrice triangulaire inférieure à diagonale unité et $\mathbb{D} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ matrice diagonale à coefficients diagonaux strictement positifs **si et seulement si** la matrice \mathbb{A} est hermitienne définie positive.

- 1 Conditionnement
- 2 Méthodes directes
 - Matrices particulières
 - Matrices diagonales
 - Matrices triangulaires inférieures
 - Matrices triangulaires supérieures
 - Exercices et résultats préliminaires
 - Méthode de Gauss-Jordan
 - Ecriture algébrique
 - Factorisation LU
 - Résultats théoriques
 - Utilisation pratique
 - Factorisation LDL*
 - **Factorisation de Cholesky**
 - Résultats théoriques
 - Résolution d'un système linéaire
 - Algorithme : Factorisation positive de Cholesky
 - Factorisation QR
 - La transformation de Householder

♥ Definition

Une **factorisation régulière de Cholesky** d'une matrice $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ est une factorisation $\mathbb{A} = \mathbb{B}\mathbb{B}^*$ où \mathbb{B} est une matrice triangulaire inférieure inversible.

Si les coefficients diagonaux de \mathbb{B} sont positifs, on parle alors d'une **factorisation positive de Cholesky**.



Théorème: Factorisation de Cholesky



La matrice $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ admet une factorisation régulière de Cholesky **si et seulement si** la matrice \mathbb{A} est hermitienne définie positive. Dans ce cas, elle admet une unique factorisation positive.

Soit $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ hermitienne définie positive et $\mathbf{b} \in \mathbb{C}^n$. On note \mathbb{B} la matrice de factorisation positive de Cholesky de \mathbb{A} .

Trouver $\mathbf{x} \in \mathbb{C}^n$ tel que

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \quad (\Longleftrightarrow \quad \mathbb{B}\mathbb{B}^*\mathbf{x} = \mathbf{b}) \quad (10)$$

est équivalent à

Soit $\mathbb{A} \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ hermitienne définie positive et $\mathbf{b} \in \mathbb{C}^n$. On note \mathbb{B} la matrice de factorisation positive de Cholesky de \mathbb{A} .

Trouver $\mathbf{x} \in \mathbb{C}^n$ tel que

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b} \quad (\Longleftrightarrow \quad \mathbb{B}\mathbb{B}^*\mathbf{x} = \mathbf{b}) \quad (10)$$

est équivalent à

Trouver $\mathbf{x} \in \mathbb{C}^n$ solution de

$$\mathbb{B}^*\mathbf{x} = \mathbf{y} \quad (11)$$

avec $\mathbf{y} \in \mathbb{C}^n$ solution de

$$\mathbb{B}\mathbf{y} = \mathbf{b}. \quad (12)$$

Algorithme de résolution de systèmes linéaire par Cholesky

Algorithme 10 Fonction **RSLCHOLESKY** permettant de résoudre, par une factorisation de Cholesky positive, le système linéaire

$$\mathbb{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$$

où \mathbb{A} une matrice hermitienne de $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ définie positive et $\mathbf{b} \in \mathbb{C}^n$.

Données : \mathbb{A} : matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ hermitienne définie positive,
 \mathbf{b} : vecteur de \mathbb{C}^n .

Résultat : \mathbf{x} : vecteur de \mathbb{C}^n .

- 1: **Fonction** $\mathbf{x} \leftarrow \text{RSLCHOLESKY}(\mathbb{A}, \mathbf{b})$
- 2: $\mathbb{B} \leftarrow \text{CHOLESKY}(\mathbb{A})$ ▷ Factorisation positive de Cholesky
- 3: $\mathbf{y} \leftarrow \text{RSLTRIINF}(\mathbb{B}, \mathbf{b})$ ▷ Résolution du système $\mathbb{B}\mathbf{y} = \mathbf{b}$
- 4: $\mathbb{U} \leftarrow \text{MATADJOINTE}(\mathbb{B})$ ▷ Calcul de la matrice adjointe de \mathbb{B}
- 5: $\mathbf{x} \leftarrow \text{RSLTRISUP}(\mathbb{U}, \mathbf{y})$ ▷ Résolution du système $\mathbb{B}^*\mathbf{x} = \mathbf{y}$
- 6: **Fin Fonction**

Il nous faut donc écrire la fonction **CHOLESKY**

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ hermitienne définie positive. il existe une unique matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ triangulaire inférieure avec $B_{i,i} \in \mathbb{R}^{+*}$, $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$, telle que

$$A = BB^*$$

c'est à dire

$$\begin{pmatrix} A_{1,1} & \dots & A_{1,n} \\ \vdots & \ddots & \dots \\ A_{n,1} & \dots & A_{n,n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} B_{1,1} & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & 0 \\ B_{n,1} & \dots & \dots & B_{n,n} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \overline{B_{1,1}} & \dots & \dots & \overline{B_{n,1}} \\ 0 & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \overline{B_{n,n}} \end{pmatrix}.$$

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ hermitienne définie positive. il existe une unique matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ triangulaire inférieure avec $B_{i,i} \in \mathbb{R}^{+*}$, $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$, telle que

$$A = BB^*$$

c'est à dire

$$\begin{pmatrix} A_{1,1} & \dots & A_{1,n} \\ \vdots & \ddots & \dots \\ A_{n,1} & \dots & A_{n,n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} B_{1,1} & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & 0 \\ B_{n,1} & \dots & \dots & B_{n,n} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \overline{B_{1,1}} & \dots & \dots & \overline{B_{n,1}} \\ 0 & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \overline{B_{n,n}} \end{pmatrix}.$$

- Calcul de $B_{1,1}$ (la 1ère ligne de B est donc déterminée)
 \implies calcul 1ère colonne de B .

Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ hermitienne définie positive. il existe une unique matrice $B \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ triangulaire inférieure avec $B_{i,i} \in \mathbb{R}^{+*}$, $\forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$, telle que

$$A = BB^*$$

c'est à dire

$$\begin{pmatrix} A_{1,1} & \dots & A_{1,n} \\ \vdots & \ddots & \dots \\ A_{n,1} & \dots & A_{n,n} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} B_{1,1} & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & 0 \\ B_{n,1} & \dots & \dots & B_{n,n} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \overline{B_{1,1}} & \dots & \dots & \overline{B_{n,1}} \\ 0 & \ddots & & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & \dots & 0 & \overline{B_{n,n}} \end{pmatrix}.$$

- Calcul de $B_{1,1}$ (la 1ère ligne de B est donc déterminée)
 \implies calcul 1ère colonne de B .
- Puis calcul de $B_{2,2}$ (la 2ème ligne de B est donc déterminée)
 \implies calcul 2ème colonne de B .
- Etc...

Soit $i \in \llbracket 1, n \rrbracket$. On suppose connues les $i - 1$ premières colonnes de \mathbb{B} .

Peut-on calculer la colonne i de \mathbb{B} ?

$$\mathbb{A} = \mathbb{B}\mathbb{B}^* \implies A_{i,i} = \sum_{k=1}^n B_{i,k}(\mathbb{B}^*)_{k,i} = \sum_{k=1}^n B_{i,k} \overline{B_{i,k}}$$

Or \mathbb{B} triangulaire inférieure (i.e. $B_{i,j} = 0$ si $j > i$)

$$A_{i,i} = \sum_{k=1}^{i-1} |B_{i,k}|^2 + |B_{i,i}|^2$$

et donc

$$B_{i,i} = \left(A_{i,i} - \sum_{j=1}^{i-1} |B_{i,j}|^2 \right)^{1/2}.$$

Il reste à déterminer $B_{j,i}$, $\forall j \in \llbracket i+1, n \rrbracket$.

$$A_{j,i} = \sum_{k=1}^n B_{j,k}(\mathbb{B}^*)_{k,i} = \sum_{k=1}^n B_{j,k} \overline{B_{i,k}}, \quad \forall j \in \llbracket i+1, n \rrbracket$$

Comme \mathbb{L} est triangulaire inférieure on obtient

$$A_{j,i} = \sum_{k=1}^i B_{j,k} \overline{B_{i,k}} = \sum_{k=1}^{i-1} B_{j,k} \overline{B_{i,k}} + B_{j,i} \overline{B_{i,i}}, \quad \forall j \in \llbracket i+1, n \rrbracket$$

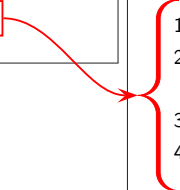
Or $B_{i,i} > 0$ connu et les $i-1$ premières colonnes de \mathbb{B} aussi.

$$\begin{aligned} B_{j,i} &= \frac{1}{\overline{B_{i,i}}} \left(A_{j,i} - \sum_{k=1}^{i-1} B_{j,k} \overline{B_{i,k}} \right), \quad \forall j \in \llbracket i+1, n \rrbracket \\ B_{j,i} &= 0, \quad \forall j \in \llbracket 1, i-1 \rrbracket. \end{aligned}$$

Algorithme 11 \mathcal{R}_0

1: Calculer la matrice \mathbb{B}

Algorithme 11 \mathcal{R}_1

- 
- 1: **Pour** $i \leftarrow 1$ à n **faire**
 - 2: Calculer $B_{i,i}$, connaissant les $i-1$ premières colonnes de \mathbb{B} .
 - 3: Calculer la $i^{\text{ème}}$ colonne de \mathbb{B} .
 - 4: **Fin Pour**

Algorithme 11 \mathcal{R}_1

- 1: **Pour** $i \leftarrow 1$ à n **faire**
- 2: Calculer $B_{i,i}$, connaissant les
 $i - 1$ premières colonnes de \mathbb{B} .
- 3: Calculer la $i^{\text{ème}}$ colonne de \mathbb{B} .
- 4: **Fin Pour**

Algorithme 11 \mathcal{R}_2

- 1: **Pour** $i \leftarrow 1$ à n **faire**
- 2: $B_{i,i} \leftarrow \left(A_{i,i} - \sum_{j=1}^{i-1} |B_{i,j}|^2 \right)^{1/2}$
- 3: **Pour** $j \leftarrow 1$ à $i - 1$ **faire**
- 4: $B_{j,i} \leftarrow 0$
- 5: **Fin Pour**
- 6: **Pour** $j \leftarrow i + 1$ à n **faire**
- 7: $B_{j,i} \leftarrow \frac{1}{B_{i,i}} \left(A_{j,i} - \sum_{k=1}^{i-1} B_{j,k} \overline{B_{i,k}} \right)$
- 8: **Fin Pour**
- 9: **Fin Pour**

Algorithme 11 \mathcal{R}_2

```

1: Pour  $i \leftarrow 1$  à  $n$  faire
2:  $B_{i,i} \leftarrow \left( A_{i,i} - \sum_{j=1}^{i-1} |B_{i,j}|^2 \right)^{1/2}$ 
3:   Pour  $j \leftarrow 1$  à  $i-1$  faire
4:      $B_{j,i} \leftarrow 0$ 
5:   Fin Pour
6:   Pour  $j \leftarrow i+1$  à  $n$  faire
7:      $B_{j,i} \leftarrow \frac{1}{B_{i,i}} \left( A_{j,i} - \sum_{k=1}^{i-1} B_{j,k} \overline{B_{i,k}} \right)$ 
8:   Fin Pour
9: Fin Pour
  
```

Algorithme 11 \mathcal{R}_3

```

1: Pour  $i \leftarrow 1$  à  $n$  faire
2:    $S_1 \leftarrow \sum_{j=1}^{i-1} |B_{i,j}|^2$ 
3:    $B_{i,i} \leftarrow (A_{i,i} - S_1)^{1/2}$ 
4:   Pour  $j \leftarrow 1$  à  $i-1$  faire
5:      $B_{j,i} \leftarrow 0$ 
6:   Fin Pour
7:   Pour  $j \leftarrow i+1$  à  $n$  faire
8:      $S_2 \leftarrow \sum_{k=1}^{i-1} B_{j,k} \overline{B_{i,k}}$ 
9:      $B_{j,i} \leftarrow \frac{1}{B_{i,i}} (A_{j,i} - S_2)$ 
10:  Fin Pour
11: Fin Pour
  
```

Algorithme 11 \mathcal{R}_3

```

1: Pour  $i \leftarrow 1$  à  $n$  faire
2:    $S_1 \leftarrow \sum_{j=1}^{i-1} |B_{i,j}|^2$ 
3:    $B_{i,i} \leftarrow (A_{i,i} - S_1)^{1/2}$ 
4:   Pour  $j \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
5:      $B_{j,i} \leftarrow 0$ 
6:   Fin Pour
7:   Pour  $j \leftarrow i + 1$  à  $n$  faire
8:      $S_2 \leftarrow \sum_{k=1}^{i-1} B_{j,k} \overline{B_{i,k}}$ 
9:      $B_{j,i} \leftarrow \frac{1}{B_{i,i}} (A_{j,i} - S_2)$ 
10:  Fin Pour
11: Fin Pour
  
```

Algorithme 11 \mathcal{R}_4

```

1: Pour  $i \leftarrow 1$  à  $n$  faire
2:    $S_1 \leftarrow 0$ 
3:   Pour  $j \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
4:      $S_1 \leftarrow S_1 + |B_{i,j}|^2$ 
5:   Fin Pour
6:    $B_{i,i} \leftarrow (A_{i,i} - S_1)^{1/2}$ 
7:   Pour  $j \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
8:      $B_{j,i} \leftarrow 0$ 
9:   Fin Pour
10:  Pour  $j \leftarrow i + 1$  à  $n$  faire
11:     $S_2 \leftarrow 0$ 
12:    Pour  $k \leftarrow 1$  à  $i - 1$  faire
13:       $S_2 \leftarrow S_2 + B_{j,k} \overline{B_{i,k}}$ 
14:    Fin Pour
15:     $B_{j,i} \leftarrow \frac{1}{B_{i,i}} (A_{j,i} - S_2)$ 
16:  Fin Pour
17: Fin Pour
  
```

Algorithme 11 Fonction **CHOLESKY** permettant de calculer la matrice \mathbb{B} , dite matrice de factorisation positive de Cholesky associée à la matrice \mathbb{A} , telle que

$$\mathbb{A} = \mathbb{B}\mathbb{B}^*.$$

Données : \mathbb{A} : matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ hermitienne définie positive.

Résultat : \mathbb{B} : matrice de $\mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ triangulaire inférieure
avec $B(i, i) > 0, \forall i \in \llbracket 1, n \rrbracket$

```
1: Fonction B ← CHOLESKY ( A )
2:   Pour i ← 1 à n faire
3:     S1 ← 0
4:     Pour j ← 1 à i - 1 faire
5:       S1 ← S1 + |B(i, j)|2
6:     Fin Pour
7:     B(i, i) ← SQRT(A(i, i) - S1)
8:     Pour j ← 1 à i - 1 faire
9:       B(j, i) ← 0
10:    Fin Pour
11:    Pour j ← i + 1 à n faire
12:      S2 ← 0
13:      Pour k ← 1 à i - 1 faire
14:        S2 ← S2 + B(j, k) *  $\overline{B(i, k)}$ 
15:      Fin Pour
16:      B(j, i) ← (A(j, i) - S2)/B(i, i).
17:    Fin Pour
18:  Fin Pour
19: Fin Fonction
```



Exercice 8.1

Proposer une méthode permettant de tester la fonction **CHOLESKY** .

- 1 Conditionnement
- 2 Méthodes directes
 - Matrices particulières
 - Matrices diagonales
 - Matrices triangulaires inférieures
 - Matrices triangulaires supérieures
 - Exercices et résultats préliminaires
 - Méthode de Gauss-Jordan
 - Ecriture algébrique
 - Factorisation LU
 - Résultats théoriques
 - Utilisation pratique
 - Factorisation LDL*
 - Factorisation de Cholesky
 - Résultats théoriques
 - Résolution d'un système linéaire
 - Algorithme : Factorisation positive de Cholesky
 - **Factorisation QR**
 - La transformation de Householder

♥ Definition: Matrice élémentaire de Householder

Soit $\mathbf{u} \in \mathbb{C}^n$ tel que $\|\mathbf{u}\|_2 = 1$. On appelle **matrice élémentaire de Householder** la matrice $\mathbb{H}(\mathbf{u}) \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ définie par

$$\mathbb{H}(\mathbf{u}) = \mathbb{I} - 2\mathbf{u}\mathbf{u}^*. \quad (13)$$

📖 Propriété:



Toute matrice élémentaire de Householder est hermitienne et unitaire.



Propriété:



Soient $\mathbf{x} \in \mathbb{K}^n$ et $\mathbf{u} \in \mathbb{K}^n$, $\|\mathbf{u}\|_2 = 1$. On note $\mathbf{x}_{\parallel} = \text{proj}_{\mathbf{u}}(\mathbf{x}) \stackrel{\text{def}}{=} \langle \mathbf{u}, \mathbf{x} \rangle \mathbf{u}$ et $\mathbf{x}_{\perp} = \mathbf{x} - \mathbf{x}_{\parallel}$. On a alors

$$\mathbb{H}(\mathbf{u})(\mathbf{x}_{\perp} + \mathbf{x}_{\parallel}) = \mathbf{x}_{\perp} - \mathbf{x}_{\parallel}. \quad (14)$$

et

$$\mathbb{H}(\mathbf{u})\mathbf{x} = \mathbf{x}, \quad \text{si } \langle \mathbf{x}, \mathbf{u} \rangle = 0. \quad (15)$$



Théorème:



Soient \mathbf{a}, \mathbf{b} deux vecteurs non colinéaires de \mathbb{C}^n avec $\|\mathbf{b}\|_2 = 1$. Soit $\alpha \in \mathbb{C}$ tel que $|\alpha| = \|\mathbf{a}\|_2$ et $\arg \alpha = -\arg \langle \mathbf{a}, \mathbf{b} \rangle \in [\pi]$. On a alors

$$\mathbb{H}\left(\frac{\mathbf{a} - \alpha \mathbf{b}}{\|\mathbf{a} - \alpha \mathbf{b}\|_2}\right) \mathbf{a} = \alpha \mathbf{b}. \quad (16)$$



Exercice:



Soient \mathbf{a} et \mathbf{b} deux vecteurs non nuls et non colinéaires de \mathbb{C}^n avec $\|\mathbf{b}\|_2 = 1$.

Q. 1

Ecrire la fonction algorithmique **HOUSEHOLDER** permettant de retourner une matrice de Householder \mathbf{H} et $\alpha \in \mathbb{C}$ tels que $\mathbf{H}(\mathbf{u})\mathbf{a} = \alpha\mathbf{b}$. Le choix du α est fait par le paramètre δ (0 ou 1) de telle sorte que $\arg \alpha = -\arg(\langle \mathbf{a}, \mathbf{b} \rangle) + \delta\pi$ avec $|\alpha| = \|\mathbf{a}\|_2$. Des fonctions comme **DOT**(\mathbf{a}, \mathbf{b}) (produit scalaire de deux vecteurs), **NORM**(\mathbf{a}) (norme d'un vecteur), **ARG**(z) (argument d'un nombre complexe), **MATPROD**(\mathbb{A}, \mathbb{B}) (produit de deux matrices), **CTRANSPOSE**(\mathbb{A}) (adjoint d'une matrice), ... pourront être utilisées

Q. 2

Proposer un programme permettant de tester cette fonction. On pourra utiliser la fonction **VECRAND**(n) retournant un vecteur aléatoire de \mathbb{C}^n , les parties réelles et imaginaires de chacune de ses composantes étant dans $]0, 1[$ (loi uniforme).

Q. 3

Proposer un programme permettant de vérifier que $\delta = 1$ est le "meilleur" choix.



Corollaire 8.2:



Soit $\mathbf{a} \in \mathbb{C}^n$ avec $a_1 \neq 0$ et $\exists j \in \llbracket 2, n \rrbracket$ tel que $a_j \neq 0$. Soient $\theta = \arg a_1$ et

$$\mathbf{u}_{\pm} = \frac{\mathbf{a} \pm \|\mathbf{a}\|_2 e^{i\theta} \mathbf{e}_1}{\|\mathbf{a} \pm \|\mathbf{a}\|_2 e^{i\theta} \mathbf{e}_1\|}$$

Alors

$$\mathbb{H}(\mathbf{u}_{\pm})\mathbf{a} = \mp \|\mathbf{a}\|_2 e^{i\theta} \mathbf{e}_1 \quad (17)$$

où \mathbf{e}_1 désigne le premier vecteur de la base canonique de \mathbb{C}^n .



Théorème 9:



Soit $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ une matrice. Il existe une matrice unitaire $Q \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ produit d'au plus $n - 1$ matrices de Householder et une matrice triangulaire supérieure $R \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$ telles que

$$A = QR. \quad (18)$$

Si A est réelle alors Q et R sont aussi réelles et l'on peut choisir Q de telle sorte que les coefficients diagonaux de R soient positifs. De plus, si A est inversible alors la factorisation est unique.



Exercice 9.1: Algorithmique



Q. 1

*Ecrire une fonction **FACTQR** permettant de calculer la factorisation QR d'une matrice $A \in \mathcal{M}_n(\mathbb{C})$.*

*On pourra utiliser la fonction **HOUSEHOLDER** (voir Exercice 56, page 82).*

Q. 2

Ecrire un programme permettant de tester cette fonction.