

Résolution numérique des systèmes linéaires

1) Écriture matricielle d'un système linéaire:

On considère le système d'équations linéaires suivantes:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1m}x_m = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2m}x_m = b_2 \\ \vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nm}x_m = b_n \end{cases}$$

Le système a n équations et m inconnues.

$$(S) \Leftrightarrow AX = B \quad \text{ou}$$

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nm} \end{bmatrix} \quad X = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

On appelle:

A : Matrice associée au système (S)

B : Second membre du système (S)

X : Vecteur inconnues.

* Si A est une matrice carrée ($m=n$) on dit que le syst (S) est carré.

* Si $B = 0_{n \times 1}$ on dit que (S) est homogène.

* Si $m=n$ et $\det(A) \neq 0$ dit que le syst (S) est Cramer.

\rightarrow le syst Alors admet une seule solution donnée par les formules de Cramer:

$$x_i = \frac{\det(A_i)}{\det(A)} \quad i = 1, 2, 3, \dots, n.$$

Où A_i est la matrice A dans laquelle on a remplacé la $i^{\text{ème}}$ colonne par le second membre B .

Exemple 2

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 = 1 \\ 3x_1 + 4x_2 = 3 \end{cases}$$

$$\det A = \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{vmatrix} = 4 - 6 = -2$$

$$\begin{cases} x_1 = \frac{\det A_1}{\det A} = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{vmatrix}}{-2} = 1 \\ x_2 = \frac{\det A_2}{\det A} = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 3 & 3 \end{vmatrix}}{-2} = 0 \end{cases} \Rightarrow x = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Autre forme de la solution du syst de Cramer

$$AX = B \quad A^{-1}(AX) = A^{-1}B \Leftrightarrow A^{-1}A X = A^{-1}B \\ \Leftrightarrow IX = A^{-1}B$$

$$\boxed{AX = B \Leftrightarrow X = A^{-1}B}$$

2/ Méthode de Gauss

* Définitions

la méthode de Gauss consiste à éliminer tous les termes éléments en dessous de la diagonale d'une matrice augmentée

Matrice augmentée: est une matrice dont on fait ajouter les éléments de la matrice B à droite de la matrice A

$$[A] X = [B] \Rightarrow \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix}$$

la matrice augmentée de A s'écrit

$$\left[\begin{array}{ccc|c} a_{11} & a_{12} & a_{13} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & b_2 \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & b_3 \end{array} \right]$$

la méthode de Gauss consiste à mettre $a_{21} = a_{31} = a_{32} = 0$

Exemple:

$$\begin{cases} x_1 + 3x_2 + 3x_3 = 0 \\ 2x_1 + 2x_2 = 2 \\ 3x_1 + 2x_2 + 6x_3 = 11 \end{cases}$$

Solution:

Il faut écrire sous la forme : $[A]x = [B]$

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 & 3 \\ 2 & 2 & 0 \\ 3 & 2 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 11 \end{bmatrix}$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 3 & 0 \\ 2 & 2 & 0 & 2 \\ 3 & 2 & 6 & 11 \end{array} \right] \begin{matrix} L_1 \\ L_2 \\ L_3 \end{matrix} \text{ est la matrice augmentée de } A$$

donc on commence la méthode de Gauss

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 3 & 0 \\ 2 & 2 & 0 & 2 \\ 3 & 2 & 6 & 11 \end{array} \right] \begin{matrix} L_2 - 2L_1 \\ L_3 - 3L_1 \end{matrix} \rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 3 & 0 \\ 0 & -4 & -6 & 2 \\ 0 & -7 & -3 & 11 \end{array} \right] \begin{matrix} \\ L_3 - 7L_2 \end{matrix}$$

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 3 & 3 & 0 \\ 0 & -4 & -6 & 2 \\ 0 & 0 & 30 & 30 \end{array} \right] \text{ Alors } \begin{cases} 30x_3 = 30 \\ -4x_2 - 6x_3 = 2 \\ x_1 + 3x_2 + 3x_3 = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x_3 = 1 \\ x_2 = -2 \\ x_1 = 3 \end{cases} \rightarrow \vec{x} = \begin{pmatrix} 3 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

3/ Méthode de Gauss Jordan

* Définition: La méthode de Gauss Jordan est une correction de celle de Gauss, elle consiste à convertir la matrice A en une matrice unité et ainsi la solution est obtenue directement à partir de la diagonale.

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} \quad I = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

* Exemple: Résoudre le système d'équation suivant:

$$\begin{cases} x_1 + x_2 + 2x_3 = 5 \\ 3x_1 + 2x_2 + x_3 = 10 \\ 2x_1 - 3x_2 - 2x_3 = -10 \end{cases}$$

Solution:

$$\left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 2 & 5 \\ 3 & 2 & 1 & 10 \\ 2 & -3 & -2 & -10 \end{array} \right] \Rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 2 & 5 \\ 0 & 5 & -5 & -5 \\ 0 & -1 & -6 & -20 \end{array} \right] \begin{array}{l} L_2 = L_2 - 3L_1 \\ L_3 = L_3 - 2L_1 \end{array}$$

$$\Rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & -1 & 2 & 5 \\ 0 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & -1 & -6 & -20 \end{array} \right] \begin{array}{l} L_2 = L_2 / 5 \\ L_3 = L_3 + L_2 \end{array} \Rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 1 & 4 \\ 0 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & -7 & -21 \end{array} \right] \begin{array}{l} L_1 = L_1 + L_2 \\ L_3 = L_3 + L_3 \end{array}$$

$$\Rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 1 & 4 \\ 0 & 1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right] \begin{array}{l} L_1 = L_1 - L_3 \\ L_2 = L_2 + L_3 \end{array} \Rightarrow \left[\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \end{array} \right]$$

donc :

$$\begin{cases} x_1 = 1 \\ x_2 = 2 \\ x_3 = 3 \end{cases}$$

(7)

A) Méthode de Cholesky

Definition: Cette méthode consiste à décomposer la matrice A en un produit de deux matrices c.à.d :

$$[A] = [L][M]$$

$[L]$: Une matrice triangulaire inférieure avec tous les éléments $L_{11} = L_{22} = L_{33} = 1$

$[M]$: Une matrice triangulaire supérieure c.à.d : Soit $A = (3 \times 3)$

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ L_{21} & 1 & 0 \\ L_{31} & L_{32} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} M_{11} & M_{12} & M_{13} \\ 0 & M_{22} & M_{23} \\ 0 & 0 & M_{33} \end{bmatrix}$$

Et ainsi on trouve les éléments (L_{ij}) et (M_{ij})

la solution: Résoudre $[A]x = [B]$ revient à résoudre $[L][M]x = [B]$

pour trouver (x) on passe par deux étapes:

$$[L](Y) = [B] \Rightarrow \text{trouver } [Y]$$

$$[M](x) = [Y] \Rightarrow \text{trouver } [x]$$

Exemple: Résoudre le système suivant:

$$\begin{cases} x_1 + 2x_2 + x_3 - 1 = 0 \\ 2x_1 + x_2 + 3x_3 + 2 = 0 \\ x_1 + 2x_2 + 4x_3 + 3 = 0 \end{cases}$$

Solution:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 3 \\ 1 & 2 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ -3 \end{bmatrix}$$

on fait la décomposition de A sous la forme :

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ L_{21} & 1 & 0 \\ L_{31} & L_{32} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} M_{11} & M_{12} & M_{13} \\ 0 & M_{22} & M_{23} \\ 0 & 0 & M_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 1 & 3 \\ 1 & 2 & 4 \end{bmatrix}$$

On a trouvé :

$$\begin{cases} M_{11} = 1, M_{12} = 2, M_{13} = 1 \end{cases}$$

$$L_{21} M_{11} = 2 \Rightarrow L_{21} = 2$$

$$L_{21} M_{12} + M_{22} = 1 \Rightarrow M_{22} = -3$$

$$L_{21} M_{13} + M_{23} = 3 \Rightarrow M_{23} = 1$$

$$L_{31} M_{11} = 1 \Rightarrow L_{31} = 1$$

$$L_{31} M_{12} + L_{32} M_{22} + M_{33} = 4 \Rightarrow M_{33} = 3$$

(5)

$$L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}, M = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & -3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

Au lieu de résoudre $[A]X = [B]$

$$\star [L][Y] = [B] \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ -3 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} y_1 = 1 \\ y_2 = -4 \\ y_3 = -4 \end{cases}$$

$$\star [M][X] = [Y] \Rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & -3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -4 \\ -4 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} x_3 = -1,333 \\ x_2 = 1,777 \\ x_1 = -1,222 \end{cases}$$

Méthode itératives pour la solution de sys d'équation linéaires:

a) la Méthode de Jacobi

Cette méthode consiste à résoudre un système d'équation linéaires de (n) équation avec (n) inconnue.

Soit le système suivant:

$$\begin{cases} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2 \\ \vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n = b_n \end{cases}$$

Procédure: on fait sortir les x_i ($i=1$ à n) des équations correspondantes, tel que:

$$x_1 = \frac{1}{a_{11}} [b_1 - (a_{12}x_2 + a_{13}x_3 + \dots + a_{1n}x_n)]$$

$$x_2 = \frac{1}{a_{22}} [b_2 - (a_{21}x_1 + a_{23}x_3 + \dots + a_{2n}x_n)]$$

$$\vdots$$

$$x_n = \frac{1}{a_{nn}} [b_n - (a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{n,n-1}x_{n-1})]$$

D'un le système d'équation peut se mettre sous la formule générale suivante:

$$x_i^{k+1} = \frac{1}{a_{ii}} [b_i - \sum_{j=1, j \neq i}^n a_{ij} x_j^k]$$

Initialisation: (itération zéro, $k=0$)

$$\text{Pour } k=0 \quad x_1^{(0)} = 0 \quad (x_1^{(0)} = x_2^{(0)} = \dots = x_n^{(0)} = 0)$$

(6)

Calcul itérative

| Itération k = | x_1 | x_2 | x_3 | x_4 |
|---------------|-------|-------|-------|-------|
| 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |
| 1 | x | x | x | x |
| 2 | x | x | x | x |
| 3 | x | x | x | x |
| 4 | x | x | x | x |
| ⋮ | ⋮ | ⋮ | ⋮ | ⋮ |

Condition d'arrêt: on ne s'arrête que si :

$$i = 1 \text{ à } n, |x_i^{k+1} - x_i^k| < \epsilon \quad \epsilon = \text{donné}$$

Exemple: Résoudre le système suivants par la méthode de Jacobi avec $\epsilon = 0,005$.

$$\begin{cases} 8x_1 + x_2 - x_3 = 8 \\ x_1 - 7x_2 + 2x_3 = -4 \\ 2x_1 + x_2 + 9x_3 = 12 \end{cases}$$

Solution:

$$\begin{cases} x_1 = \frac{1}{8} (8 - x_2 + x_3) \\ x_2 = \frac{1}{7} (4 + x_1 + 2x_3) \\ x_3 = \frac{1}{9} (12 - 2x_1 - x_2) \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_1^{k+1} = 1 - 0,125 x_2^k + 0,125 x_3^k \\ x_2^{k+1} = 0,571 + 0,142 x_1^k + 0,285 x_3^k \\ x_3^{k+1} = 1,333 - 0,222 x_1^k + 0,111 x_2^k \end{cases}$$

pour $k=1$ $x_1^{(1)} = x_2^{(1)} = x_3^{(1)} = 0$

pour $k=2$

$$\begin{cases} x_1^{(2)} = 1 - 0,125 \times 0 + 0,125 \times 0 = 1 \\ x_2^{(2)} = 0,571 - 0,142(0) + 0,285(0) = 0,571 \\ x_3^{(2)} = 1,333 - 0,222(0) + 0,111(0) = 1,333 \end{cases} \quad \textcircled{F}$$

| Itération k | x_1 | x_2 | x_3 |
|-------------|-------|-------|-------|
| 1 | 1 | 0,571 | 1,333 |
| 2 | 1,095 | 1,095 | 1,048 |
| 3 | 0,955 | 1,016 | 0,969 |
| 4 | 0,993 | 0,990 | 1 |
| 5 | 1,002 | 0,998 | 1,004 |
| 6 | 1,001 | 1,001 | 1,001 |

$$\begin{aligned} x_1^{(6)} &= x_2^{(6)} \\ &= x_3^{(6)} = 1,001 \\ &\approx 1 \\ &\text{valeur exacte} \end{aligned}$$

bl la Méthode de Gauss-Seidel:

Définition: la méthode de Gauss-Seidel est une modification de la méthode de Jacobi.

$$k=0. \quad x_1^{(0)} = x_2^{(0)} = \dots = x_5^{(0)} = 0$$
$$k=1$$

$$\begin{cases} x_1^{k+1} = 1 - 3x_2^k + x_3^k \\ x_2^{k+1} = 2 + 3x_1^{k+1} - x_3^k \\ x_3^{k+1} = 5 - x_2^{k+1} + x_1^{k+1} \end{cases}$$

* Elle consiste à injecter toutes les nouvelles valeurs x_i^{k+1} trouvées dans la même itération.

* C.-à-d. chaque nouvelle valeur x_i^{k+1} trouvée dans la même itération écrase l'ancienne valeur x_i^k .

Condition de convergence:

On démontre que si A est une matrice à diagonale strictement dominante (condition suffisante), la méthode de Jacobi et de Gauss-Seidel sont convergentes c.-à-d.:

$$\sum_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n |a_{ij}| < |a_{ii}| \quad \forall i = \overline{1, n}$$

Critère d'arrêt: $|x^{(n)} - x^{(n-1)}| \leq \epsilon$

Exemple: Résoudre le système d'équations linéaires suivantes:

$$\epsilon = 0,005$$

$$\begin{cases} 8x_1 + x_2 + x_3 = 8 \\ x_1 - 7x_2 + 2x_3 = -4 \\ 2x_1 + x_2 + 9x_3 = 12 \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_1^{k+1} = 1 - 0,125x_2^k + 0,125x_3^k \\ x_2^{k+1} = 0,5714 + 0,142x_1^k + 0,285x_3^k \\ x_3^{k+1} = 1,733 - 0,222x_1^k + 0,111x_2^k \end{cases}$$

(8)

$$x_1 = x_2 = x_3 = 0$$

k=1

$$\left. \begin{aligned} x_1 &= 1 \\ x_2 &= 0,571 + 0,142(1) + 0,285(0) \\ x_3 &= 1,323 + 0,222(1) - 0,111(0,714) = 1,072 \end{aligned} \right\}$$

k=2

$$\left. \begin{aligned} x_1 &= 1 - 0,125(1,714) + 0,125(1,032) = 1,099 \\ x_2 &= 0,571 + 0,142(1,099) + 0,285(1,072) = 1,012 \\ x_3 &= 1,323 + 0,222(1,072) - 0,111(1,012) = 0,997 \end{aligned} \right\}$$

| k | x_1 | x_2 | x_3 |
|---|--------|--------|-------|
| 1 | 1 | 0,714 | 1,032 |
| 2 | 1,039 | 1,012 | 0,997 |
| 3 | 0,997 | 0,996 | 1,001 |
| 4 | 1,0006 | 0,9998 | 1,001 |

Test d'arrêt :

$$\left. \begin{aligned} |1,0006 - 0,9971| &= 0,0035 < \epsilon \\ |0,9998 - 0,9961| &= 0,0037 < \epsilon \\ |1,001 - 1,001| &= 0 < \epsilon \end{aligned} \right\}$$