

PARTIE I

Q1 a) Les valeurs propres de A sont strictement positives. Ainsi on a pas valeur propre de A et A est inversible.

d'équation $X \in \Pi_{n,1}(\mathbb{R})$ et $AX = B$ a alors une solution et une seule que nous noterons R .

b) A est symétrique et réelle. Il existe une base orthogonale (x_1, x_2, \dots, x_n) de $\Pi_{n,1}(\mathbb{R})$ constituée de vecteurs propres de A respectivement associés aux valeurs propres $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$.

Soit x un élément non nul de E . $\exists (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) \in \mathbb{R}^n$, $x = \sum_{i=1}^n \alpha_i x_i$

$$Ax = \sum_{i=1}^n \alpha_i Ax_i = \sum_{i=1}^n \alpha_i \lambda_i x_i$$

(x_1, x_2, \dots, x_n) est une base orthogonale

$$\phi(x) = {}^t x Ax = \langle Ax, x \rangle = \left\langle \sum_{i=1}^n \alpha_i \lambda_i x_i, \sum_{j=1}^n \alpha_j x_j \right\rangle \stackrel{\downarrow}{=} \sum_{i=1}^n \alpha_i \lambda_i \alpha_i = \sum_{i=1}^n \lambda_i \alpha_i^2$$

x n'est pas nul. $\exists i_0 \in \overline{1, n, \mathbb{N}}$, $\alpha_{i_0} \neq 0$. De plus: $\forall i \in \overline{1, n, \mathbb{N}}$, $\lambda_i > 0$.

Par conséquent: $\phi(x) = \sum_{i=1}^n \lambda_i \alpha_i^2 \geq \lambda_{i_0} \alpha_{i_0}^2 > 0$

$\forall x \in E, x \neq 0 \Rightarrow \phi(x) > 0$.

c) (x_1, x_2, \dots, x_n) est la base utilisée au-dessus.

Soit $x \in E$. $\exists (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n) \in \mathbb{R}^n$, $x = \sum_{i=1}^n \alpha_i x_i$. $\|x\|^2 = \sum_{i=1}^n \alpha_i^2$.

$\phi(x) = \langle Ax, x \rangle = \sum_{i=1}^n \lambda_i \alpha_i^2$. Posons $\lambda = \min_{1 \leq i \leq n} \lambda_i$ et $\mu = \max_{1 \leq i \leq n} \lambda_i$.

$\forall i \in \overline{1, n, \mathbb{N}}$, $\lambda \alpha_i^2 \leq \lambda_i \alpha_i^2 \leq \mu \alpha_i^2$; $\lambda \sum_{i=1}^n \alpha_i^2 \leq \sum_{i=1}^n \lambda_i \alpha_i^2 \leq \mu \sum_{i=1}^n \alpha_i^2$

Donc $\lambda \|x\|^2 \leq \phi(x) \leq \mu \|x\|^2$.

$\exists (\lambda, \mu) \in \mathbb{R}_+^{*2}$, $\forall x \in E$, $\lambda \|x\|^2 \leq \phi(x) \leq \mu \|x\|^2$.

d) Soit x un élément non nul de E .

Soit y un élément de E .

$\langle Ax, y \rangle = 0 \Leftrightarrow y$ est orthogonale à $Ax \Leftrightarrow y \in [\text{Vect}(Ax)]^\perp$

Ainsi l'ensemble des vecteurs de E , conjugués de x par rapport à ϕ est le sous-espace vectoriel $[\text{Vect}(Ax)]^\perp$.

x n'est pas nul et A est inversible donc AX n'est pas nul, ainsi $\text{Vect}(AX)$ est une droite vectorielle. Par conséquent : $\dim[\text{Vect}(AX)]^{\perp} = n-1$.

(Q2) $\forall x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in E = \mathbb{R}^n, F(x) = \langle x, Ax \rangle - 2 \langle B, x \rangle$

Supposons que $A = (a_{ij})$ et $B = (b_1, b_2, \dots, b_n)$

$$x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in E, F(x) = \sum_{i=1}^n x_i \left(\sum_{j=1}^n a_{ij} x_j \right) - 2 \sum_{i=1}^n b_i x_i = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} x_i x_j - 2 \sum_{i=1}^n b_i x_i$$

Transformer le double Σ .

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} x_i x_j &= \sum_{1 \leq i < j \leq n} a_{ij} x_i x_j + \sum_{i=1}^n a_{ii} x_i^2 + \sum_{1 \leq j < i \leq n} a_{ij} x_i x_j \\ &= \sum_{1 \leq i < j \leq n} a_{ij} x_i x_j + \sum_{i=1}^n a_{ii} x_i^2 + \sum_{1 \leq i < j \leq n} a_{ji} x_j x_i \stackrel{a_{ij}=a_{ji}}{=} \sum_{i=1}^n a_{ii} x_i^2 + 2 \sum_{1 \leq i < j \leq n} a_{ij} x_i x_j \end{aligned}$$

$\forall x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n, F(x) = \sum_{i=1}^n a_{ii} x_i^2 + 2 \sum_{1 \leq i < j \leq n} a_{ij} x_i x_j - 2 \sum_{i=1}^n b_i x_i$

* Andréa et
à savoir faire

F est une fonction polynôme, F est en particulier de classe \mathcal{C}^1 sur \mathbb{R}^n .

$\forall k \in \overline{1, n-1}, \forall x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n, \frac{\partial F}{\partial x_k}(x) = 2a_{kk} x_k + 2 \sum_{i=1}^{k-1} a_{ik} x_i + 2 \sum_{j=k+1}^n a_{kj} x_j - 2b_k$

$\forall k \in \overline{1, n-1}, \forall x = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n, \frac{\partial F}{\partial x_k}(x) = 2a_{kk} x_k + 2 \sum_{i=1}^{k-1} a_{ki} x_i + 2 \sum_{j=k+1}^n a_{kj} x_j - 2b_k$
 $a_{ik} = a_{ki} \quad \begin{matrix} \leftarrow \\ \leftarrow \end{matrix}$

$\forall k \in \overline{1, n-1}, \forall x = (x_1, x_2, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n, \frac{\partial F}{\partial x_k}(x) = 2 \left[\sum_{i=1}^n a_{ki} x_i - b_k \right]$

Ainsi $\forall x \in E, \text{grad } F(x) = 2(AX - B) = G(x)$

En particulier $\text{grad } F(R) = 2(AR - B) = 0 ; G(R) = 0$

Po * Pour bien comprendre il suffit d'écrire :

$$\sum_{1 \leq i < j \leq n} a_{ij} x_i x_j = \sum_{1 \leq i < k \leq n} a_{ij} x_i x_j + \sum_{i=1}^{k-1} a_{ik} x_i x_k + \sum_{\substack{1 \leq i < j \leq n \\ |i-j| > k}} a_{ij} x_i x_j$$

Q3) $(X, H) \in E^2$.

$$F(X+H) = \psi(X+H) - \langle B, X+H \rangle = (X+H)^T A (X+H) - \langle B, X \rangle - \langle B, H \rangle$$

$$F(X+H) = X^T A X + X^T A H + H^T A X + H^T A H - \langle B, X \rangle - \langle B, H \rangle. \text{ Notons que : } X^T A H = H^T A X = \langle A X, H \rangle.$$

$$F(X+H) = X^T A X - \langle B, X \rangle + \langle A X, H \rangle - \langle B, H \rangle + H^T A H = F(X) + \langle A X - B, H \rangle + \phi(H).$$

Ainsi : $\forall (X, H) \in E^2, F(X+H) = F(X) + \langle G(X), H \rangle + \phi(H)$.

$$\forall H \in E, F(R+H) = F(R) + \langle G(R), H \rangle + \phi(H) \stackrel{G(R)=0}{=} F(R) + \phi(H).$$

Or $\forall H \in E, \phi(H) \geq 0$; réciproquement : $\forall H \in E - \{0\}, \phi(H) > 0$.

Ainsi $\forall H \in E - \{0\}, F(R+H) = F(R) + \phi(H) > F(R)$. $\forall H \in E - \{0\}, F(R+H) > F(R)$.

F présente donc un minimum strict en R.

Q4) a) Soit $X \in E - \{R\}$. Soit $\beta \in \mathbb{R}$.

$$F(X - \beta G(X)) = F(X) + \langle G(X), -\beta G(X) \rangle + \phi(-\beta G(X))$$

$$F(X - \beta G(X)) = F(X) - \beta \|G(X)\|^2 + (-\beta)^2 \phi(G(X))$$

$$F(X - \beta G(X)) = \phi(G(X)) \beta^2 - \beta \|G(X)\|^2 + F(X).$$

$$G(X) = \langle A X - B \rangle \neq 0 \text{ car } X \neq R$$

donc $F(X - \beta G(X)) = \phi(G(X)) \left[\beta^2 - \frac{\|G(X)\|^2}{\phi(G(X))} + \frac{F(X)}{\phi(G(X))} \right]$.

$$F(X - \beta G(X)) = \phi(G(X)) \left[\left(\beta - \frac{\|G(X)\|^2}{2\phi(G(X))} \right)^2 + \frac{F(X)}{\phi(G(X))} - \frac{\|G(X)\|^4}{(2\phi(G(X)))^2} \right]. \text{ Notons que } \phi(G(X)) > 0.$$

Ainsi $F(X - \beta G(X))$ est minimum pour $\beta = \frac{\|G(X)\|^2}{2\phi(G(X))}$

pour $\beta = \frac{\|G(X)\|^2}{2\phi(G(X))}$, $F(X - \beta G(X)) = \phi(G(X)) \left[\frac{F(X)}{\phi(G(X))} - \frac{\|G(X)\|^4}{(2\phi(G(X)))^2} \right] = F(X) - \frac{\|G(X)\|^4}{4\phi(G(X))}$.

Si $X \in E - \{R\}$, $F(X - \beta G(X))$ est minimum pour $\beta = \frac{\|G(X)\|^2}{2\phi(G(X))}$; ce minimum est $F(X) - \frac{\|G(X)\|^4}{4\phi(G(X))}$.

b) Ici $f = \frac{\|G(x)\|^2}{2\phi(G(x))}$ ($x \in E-101$). Posons $Y = X - f G(X)$.

$$\langle G(X), G(Y) \rangle = \langle G(X), 2(A(Y-B)) \rangle = \langle G(X), 2(A(Y-X) + (AX-B)) \rangle = \langle G(X), 2A(Y-X) + G(X) \rangle$$

$$\langle G(X), G(Y) \rangle = \langle G(X), 2A(-f G(X)) + G(X) \rangle = \langle G(X), G(X) \rangle - 2f \langle AG(X), G(X) \rangle$$

$$\langle G(X), G(Y) \rangle = \|G(X)\|^2 - 2f \phi(G(X)) = \|G(X)\|^2 - 2 \frac{\|G(X)\|^2}{2\phi(G(X))} \phi(G(X)) = 0.$$

Ainsi, si $x \in E-101$, si $f = \frac{\|G(x)\|^2}{2\phi(G(x))}$ et si $Y = X - f G(X)$ alors $\langle G(X), G(Y) \rangle = 0$.

(Q 5) a) soit $k \in \mathbb{N}$.

* Supposons $x_k \neq R$. Alors $x_{k+1} = x_k - f_k G(x_k)$ avec $f_k = \frac{\|G(x_k)\|^2}{2\phi(G(x_k))}$. D'ac d'après

Q 4 a) : $F(x_{k+1}) \leq F(x_k)$

* Supposons $x_k = R$. Alors $x_{k+1} = R$. Donc $F(x_{k+1}) = F(x_k)$ et ainsi $F(x_{k+1}) \leq F(x_k)$!

Finalement : $\forall k \in \mathbb{N}$, $F(x_{k+1}) \leq F(x_k)$; $(F(x_k))_{k \geq 0}$ est décroissante.

Rappelons que Q 3 nous a montré que : $\forall x \in E$, $F(x) \geq F(R)$.

Par conséquent : $(F(x_k))_{k \geq 0}$ est décroissante et minorée par $F(R)$; $(F(x_k))_{k \geq 0}$ converge.

$(F(x_{k+1}) - F(x_k))_{k \geq 0}$ est alors convergente comme différence de deux suites convergentes.

Remarque .. $\lim_{k \rightarrow \infty} (F(x_{k+1}) - F(x_k)) = 0$..

b) soit $k \in \mathbb{N}$. Supposons $x_k \neq R$. $x_{k+1} = x_k - f_k G(x_k)$ avec $f_k = \frac{\|G(x_k)\|^2}{2\phi(G(x_k))}$.

Ainsi d'après Q 4 a) $F(x_{k+1}) = F(x_k - f_k G(x_k)) = F(x_k) - \frac{\|G(x_k)\|^4}{4\phi(G(x_k))}$.

Donc $0 \leq \frac{\|G(x_k)\|^4}{4\phi(G(x_k))} = F(x_k) - F(x_{k+1})$

$$\left\{ \begin{array}{l} F(x_k) - F(x_{k+1}) \geq 0 \\ \text{Q 5 a)} \end{array} \right.$$

$$0 \leq \|G(x_k)\|^4 = 4\phi(G(x_k)) (F(x_k) - F(x_{k+1})) \leq 4\mu \|G(x_k)\|^2 (F(x_k) - F(x_{k+1}))$$

si $x_k \neq R$ donc $G(x_k) \neq 0$; $\|G(x_k)\| \neq 0$.

Nous pouvons alors écrire : $0 \leq \|G(x_k)\|^2 \leq 4\mu (F(x_k) - F(x_{k+1}))$.

Il ne reste plus qu'à remarquer que cet énoncé est en fait en cas si $x_k = R$
 En effet, si $x_k = R$: $x_{k+1} = R$. Ainsi $\|G(x_k)\|^2 = 0$ et $F(x_k) - F(x_{k+1}) = 0$.

Finalement: $\forall k \in \mathbb{N}$, $0 \leq \|G(x_k)\|^2 \leq 4\mu (F(x_k) - F(x_{k+1}))$.

Comme $\lim_{k \rightarrow +\infty} (F(x_k) - F(x_{k+1})) = 0$ il suit par conséquent: $\lim_{k \rightarrow +\infty} \|G(x_k)\|^2 = 0$

Ainsi $\lim_{k \rightarrow +\infty} \|G(x_k)\| = 0$ et $(G(x_k))_{k \geq 0}$ converge vers le vecteur nul.

$$\forall k \in \mathbb{N}, G(x_k) = 2(Ax_k - B); \forall k \in \mathbb{N}, Ax_k = \frac{1}{2} G(x_k) + B$$

$$\forall k \in \mathbb{N}, x_k = \frac{1}{2} A^{-1} G(x_k) + A^{-1} B = \frac{1}{2} A^{-1} G(x_k) + R$$

$\lim_{k \rightarrow +\infty} G(x_k) = 0$ donc $\lim_{k \rightarrow +\infty} (A^{-1} G(x_k)) = A^{-1} 0 = 0$. Ainsi $\lim_{k \rightarrow +\infty} x_k = R$.

(Q6) de tout est sans malice... ou presque.

x_0 est arbitraire. Au pas de x_k à x_{k+1} de
 connaître x_k , on calcule $G(x_k)$. Si $G(x_k) = 0$ (il suffit de
 $\|G(x_k)\| < \epsilon$ où ϵ est donné par l'utilisateur) on s'arrête. Dans le cas contraire
 on calcule J_k et on pose $x_{k+1} = x_k - J_k G(x_k)$.

Δ 23-02-1999-18h36 - Je viens de toucher mon nouveau vétérinaire. Il faut que
 je m'y habitue!

Sans le programme qui suit j'ai volontairement réécrit le programme principal
 à une plus simple expression. D'où l'utilisation systématique de procédures
 (et d'une fonction)

```

program GradienConjugue;
(*essai avec 1 1 0 1 2 1 0 1 2*)
uses crt,printer;

const DimMax=10;epsilon=1e-7;
type Matrice=array[1..DimMax,1..DimMax] of real;
    Vecteur=array[1..DimMax] of real;

var k,n:integer;rho,test:real;a:Matrice;b,x,t,aux:vecteur;

(*****)

procedure Ecrit_Matrice(n:integer;A:matrice);
var i,j:integer;
begin
writeln;
for i:=1 to n do
begin
for j:=1 to n do write(A[i,j]:15:10);
writeln;
end;
end;

(*****)

Procedure EcritVecteur(n:integer;v:vecteur);
var i:integer;
begin
for i:=1 to n do writeln('La composante numéro ',i,' est : ',v[i]);
end;

(*****)

Procedure Entre_Matrice(n:integer;var a:Matrice);
var i,j:integer;

begin
for j:=1 to n do
for i:=1 to n do
begin
write('Donnez le coefficient de la ligne numéro ',i);
write(' et de la colonne numéro ',j,' : ');readln(a[i,j]);
end;
end;

(*****)

procedure Entre_vecteur(n:integer;var u:vecteur);

var i:integer;
begin
for i:=1 to n do
begin
write('Donnez la composante numéro ',i,' ');readln(u[i]);
end;
end;

(*****)

procedure MultMatVect(n:integer;a:Matrice;v:Vecteur;var res:Vecteur);

var i,j:integer;s:real;

```

```

begin
for i:=1 to n do
  begin
  s:=0;
  for j:=1 to n do s:=s+a[i,j]* v[j];
  res[i]:=s;
  end;
end;

(*****)
procedure MultScalVect(n:integer;v:vecteur;x:real;var res:vecteur);
var i:integer;
begin
for i:=1 to n do res[i]:=x*v[i];
end;

(*****)
function ProdScal(n:integer;u,v:vecteur):real;
var i:integer;s:real;
begin
s:=0;for i:=1 to n do s:=s+u[i]*v[i];
ProdScal:=s;
end;

(*****)
procedure AddVect(n:integer;u,v:vecteur;var res:vecteur);
var i:integer;
begin
for i:=1 to n do res[i]:=u[i]+v[i];
end;

(*****)
begin
clrscr;
write('Donnez la dimension n. n=');readln(n);
writeln;writeln('Introduction de la matrice');
Entre_Matrice(n,a);
writeln;writeln('Introduction du vecteur');
Entre_Vecteur(n,b);

for k:=1 to n do x[k]:=1;k:=0;

MultMatVect(n,a,x,t);          (*Calcul de AX*)
MultScalVect(n,t,2,t);        (*Calcul de 2AX*)
MultScalVect(n,b,-2,aux);     (*Calcul de -2B*)
AddVect(n,t,aux,t);          (*Calcul de G(X)=2AX-2B*)
test:=ProdScal(n,t,t);       (*Calcul de ||G(X)||^2*)

while sqrt(test)>=epsilon do
  begin
  MultMatVect(n,a,t,aux);      (*Calcul de AG(X)*)
  rho:=test/2/ProdScal(n,aux,t); (*Calcul de rho*)
  MultScalVect(n,t,-rho,t);   (*Calcul de -rho G(X)*)
  k:=k+1;
  AddVect(n,t,x,x);          (*Calcul de X-rho G(X)*)
  end;
end;

```

```

(*Début du calcul du nouveau terme*)

MultMatVect(n,a,x,t);          (*Calcul de AX*)
MultScalVect(n,t,2,t);        (*Calcul de 2AX*)
MultScalVect(n,b,-2,aux);     (*Calcul de -2B*)
AddVect(n,t,aux,t);          (*Calcul de G(X)=2AX-2B*)
test:=ProdScal(n,t,t);       (*Calcul de ||G(X)||²*)

end;

writeln;
writeln('La solution est sensiblement :');writeln;
EcritVecteur(n,x);writeln;
writeln;writeln('On a calculé ',k,' termes.');
```

```

writeln;
end.
```

PARTIE II

$$\textcircled{Q1} \quad R_0 = 0 \Leftrightarrow AX_0 - B = 0 \Leftrightarrow X_0 = R$$

Donc $R_0 = 0$ si et seulement si le premier terme de la suite est la solution !

$$\textcircled{Q2} \quad R_0 \neq 0. \text{ Soit } D_0 = R_0 \neq 0; \quad \phi(D_0) > 0; \quad \langle AD_0, D_0 \rangle > 0; \text{ ainsi}$$

$$\alpha_0 = \frac{\langle R_0, D_0 \rangle}{\langle AD_0, D_0 \rangle} \text{ a un sens. } X_1 = X_0 - \alpha_0 D_0, \quad R_1 = AX_1 - B, \quad \beta_1 = \frac{\langle R_1, R_1 \rangle}{\langle R_0, R_0 \rangle}$$

et $D_1 = R_1 + \beta_0 D_0$ sont alors définis.

Si R_0 n'est pas nul : X_1, R_1 et D_1 existent.

$$\langle R_1, R_0 \rangle = \langle AX_1 - B, R_0 \rangle = \langle A(X_0 - \alpha_0 D_0) - B, R_0 \rangle = \langle \overbrace{AX_0 - B}^{R_0} - \alpha_0 AD_0, R_0 \rangle$$

$$\langle R_1, R_0 \rangle = \langle R_0 - \alpha_0 AD_0, R_0 \rangle = \langle R_0, R_0 \rangle - \alpha_0 \langle AD_0, R_0 \rangle \underset{R_0 = D_0}{=} \langle R_0, D_0 \rangle - \frac{\langle R_0, D_0 \rangle}{\langle AD_0, D_0 \rangle} \langle AD_0, D_0 \rangle$$

Ainsi $\langle R_1, R_0 \rangle = 0$.

$$\langle AD_1, D_0 \rangle \underset{\uparrow}{=} \langle D_1, AD_0 \rangle = \langle R_1 + \beta_0 D_0, AD_0 \rangle = \langle R_1, AD_0 \rangle + \beta_0 \langle D_0, AD_0 \rangle.$$

Aut, symétrique.

$$R_1 = AX_1 - B = A(X_0 - \alpha_0 D_0) - B = AX_0 - B - \alpha_0 AD_0 = R_0 - \alpha_0 AD_0; \quad AD_0 = \frac{1}{\alpha_0} (R_0 - R_1)$$

$$\text{Soit } \langle AD_1, D_0 \rangle = \langle R_1, \frac{1}{\alpha_0} (R_0 - R_1) \rangle + \beta_0 \frac{1}{\alpha_0} \langle R_0, D_0 \rangle \quad \text{car } \langle D_0, AD_0 \rangle = \frac{1}{\alpha_0} \langle R_0, D_0 \rangle$$

$$\langle AD_1, D_0 \rangle = \frac{1}{\alpha_0} \left[\langle R_1, R_0 \rangle - \langle R_1, R_1 \rangle + \frac{\langle R_1, R_1 \rangle}{\langle R_0, R_0 \rangle} \langle R_0, D_0 \rangle \right] = \frac{1}{\alpha_0} \left[\langle R_1, R_0 \rangle \right] \underset{\uparrow}{=} 0$$

= 0 car $R_0 = D_0$ voir plus haut.

Ainsi $\langle R_0, R_3 \rangle = 0$ et $\langle A D_3, D_0 \rangle = 0$.

(Q3) a) Montrons par récurrence que pour tout $i \in \llbracket 0, k \rrbracket$, D_0, D_3, \dots, D_i existent et $\text{Vect}(D_0, D_3, \dots, D_i) = \text{Vect}(R_0, R_3, \dots, R_i)$.

→ C'est clair pour $i=0$ car $D_0 = R_0$

→ Supposons la propriété vraie pour $i \in \llbracket 0, k-1 \rrbracket$ et montrons la pour $i+1$.

D_{i+1} est bien défini car β_i est défini puisque $\langle R_i, R_i \rangle = \|R_i\|^2 \neq 0$.

$D_{i+1} = R_{i+1} + \beta_i D_i \in \text{Vect}(R_0, R_3, \dots, R_i, R_{i+1})$ car $D_i \in \text{Vect}(R_0, R_3, \dots, R_i)$

$D_{i+1} \in \text{Vect}(R_0, R_3, \dots, R_i, R_{i+1})$ et $\text{Vect}(D_0, D_3, \dots, D_i) \stackrel{\text{H.R.}}{=} \text{Vect}(R_0, R_3, \dots, R_i)$; ainsi :

$\text{Vect}(D_0, D_3, \dots, D_i, D_{i+1}) \subset \text{Vect}(R_0, R_3, \dots, R_i, R_{i+1})$. Montrons alors que ces deux sous-espaces vectoriels sont égaux.

Observons que : $R_{i+1} = D_{i+1} - \beta_i D_i \in \text{Vect}(D_i, D_{i+1}) \subset \text{Vect}(D_0, D_3, \dots, D_i, D_{i+1})$.

$R_{i+1} \in \text{Vect}(D_0, D_3, \dots, D_i, D_{i+1})$ et $\text{Vect}(R_0, R_3, \dots, R_i) = \text{Vect}(D_0, D_3, \dots, D_i)$ d'où il vient alors

$\text{Vect}(R_0, R_3, \dots, R_i, R_{i+1}) \subset \text{Vect}(D_0, D_3, \dots, D_i, D_{i+1})$.

Ainsi $\text{Vect}(D_0, D_3, \dots, D_i, D_{i+1}) = \text{Vect}(R_0, R_3, \dots, R_i, R_{i+1})$ ce qui achève la récurrence.

Pour tout $i \in \llbracket 0, k \rrbracket$, D_0, D_3, \dots, D_i existent et $\text{Vect}(D_0, D_3, \dots, D_i) = \text{Vect}(R_0, R_3, \dots, R_i)$.

(R_0, R_3, \dots, R_k) est une famille de vecteurs non nuls deux à deux orthogonaux donc c'est une famille libre. (R_0, R_3, \dots, R_k) est donc une base de $V_k = \text{Vect}(R_0, R_3, \dots, R_k)$.

Ainsi $\dim V_k = k+1$. D_0, D_3, \dots, D_k est alors une famille génératrice de $k+1$ vecteurs du sous-espace vectoriel V_k qui est de dimension $k+1$. (D_0, D_3, \dots, D_k) est alors une base de V_k . (D_0, D_3, \dots, D_k) est une famille libre de E .

b) soit $(i, j) \in \llbracket 0, k \rrbracket^2$ tel que : $j > i$

R_j est orthogonal à R_0, R_3, \dots, R_i donc $R_j \in [\text{Vect}(R_0, R_3, \dots, R_i)]^\perp$

Ainsi $R_j \in [\text{Vect}(D_0, D_3, \dots, D_i)]^\perp$ et R_j est alors orthogonal à D_i .

$\forall (i, j) \in \llbracket 0, k \rrbracket^2, j > i \Rightarrow \langle D_i, R_j \rangle = 0$.

c) Montrons par récurrence que, pour tout $j \in \{1, \dots, k\}$: $\forall i \in \{0, \dots, j-1\}$, $\langle AD_i, D_j \rangle = 0$.

Si $k=0$ c'est clair. Supposons $k \geq 1$.

* $j=1$. Il s'agit simplement de montrer que $\langle AD_0, D_1 \rangle = 0$. C'est clair d'après q2.

* Supposons la propriété vraie pour $j \in \{1, \dots, k-1\}$ et montrons la pour $j+1$.

(H) $\forall i \in \{0, \dots, j-1\}$, $\langle AD_i, D_j \rangle = 0$ (C) $\forall i \in \{0, \dots, j\}$, $\langle AD_i, D_{j+1} \rangle = 0$.

• Soit $i \in \{0, \dots, j-1\}$.

$$\langle AD_i, D_{j+1} \rangle = \langle AD_i, R_{j+1} + \beta_j D_j \rangle = \langle AD_i, R_{j+1} \rangle + \beta_j \langle AD_i, D_j \rangle \stackrel{\text{H.R}}{=} \langle AD_i, R_{j+1} \rangle.$$

Montrons alors que $\langle AD_i, R_{j+1} \rangle = 0$.

$$R_{i+1} = AX_{i+1} - B = A(X_i - \alpha_i D_i) - B = (AX_i - B) - \alpha_i AD_i = R_i - \alpha_i AD_i; \quad \alpha_i AR_i = R_i - R_{i+1}$$

Supposons $\alpha_i = \frac{\langle R_i, D_i \rangle}{\langle AD_i, D_i \rangle} = 0$; $\langle R_i, D_i \rangle = 0$; R_i est orthogonal à D_i .

Or R_i est orthogonal à D_0, D_1, \dots, D_{i-1} d'après b. Ainsi R_i est orthogonal à D_0, D_1, \dots, D_i .

$$R_i \in [\text{vect}(D_0, D_1, \dots, D_i)]^\perp = [\text{vect}(R_0, R_1, \dots, R_i)]^\perp; \quad R_i \text{ est alors orthogonal à } R_i; \quad R_i = 0!$$

Ainsi $\alpha_i \neq 0$ et $AD_i = \frac{1}{\alpha_i} (R_i - R_{i+1})$.

$$\text{Dac } \langle AD_i, D_{j+1} \rangle = \langle AD_i, R_{j+1} \rangle = \frac{1}{\alpha_i} \langle R_i, R_{j+1} \rangle - \frac{1}{\alpha_i} \langle R_{i+1}, R_{j+1} \rangle \stackrel{i=j+1 \text{ et } i < j+1}{=} 0$$

• Supposons $i=j$ et montrons que $\langle AD_i, D_{j+1} \rangle = 0$.

Soit à montrer que: $\langle AD_j, D_{j+1} \rangle = 0$.

$$\langle AD_j, D_{j+1} \rangle = \langle AD_j, R_{j+1} + \beta_j D_j \rangle = \langle AD_j, R_{j+1} \rangle + \beta_j \langle AD_j, D_j \rangle. \quad \text{Or } AD_j = \frac{1}{\alpha_j} (R_j - R_{j+1})$$

$$\langle AD_j, D_{j+1} \rangle = \langle \frac{1}{\alpha_j} (R_j - R_{j+1}), R_{j+1} \rangle + \beta_j \langle AD_j, D_j \rangle$$

$$= \frac{1}{\alpha_j} [\langle R_j, R_{j+1} \rangle - \|R_{j+1}\|^2 + \beta_j \alpha_j \langle AD_j, D_j \rangle]$$

$$= \frac{1}{\alpha_j} \left[\underbrace{\langle R_j, R_{j+1} \rangle}_{=0} - \|R_{j+1}\|^2 + \frac{\langle R_{j+1}, R_{j+1} \rangle}{\langle R_j, R_j \rangle} \frac{\langle R_j, D_j \rangle}{\langle AD_j, D_j \rangle} \langle AD_j, D_j \rangle \right]$$

$$= \frac{1}{\alpha_j} \left[-\|R_{j+1}\|^2 + \frac{\|R_{j+1}\|^2}{\|R_j\|^2} \langle R_j, D_j \rangle \right]$$

$$\text{Or } \langle R_j, D_j \rangle = \langle R_j, R_j + \beta_{j-1} D_{j-1} \rangle = \|R_j\|^2 - \beta_{j-1} \langle R_j, D_{j-1} \rangle \stackrel{b_j}{=} \|R_j\|^2$$

Ainsi $\langle AD_j, D_{j+1} \rangle = \frac{1}{\alpha_j} \left[-\|R_{j+1}\|^2 + \frac{\|R_{j+1}\|^2}{\|R_j\|^2} \|R_j\|^2 \right] = 0$ et la récurrence s'achève.

Finalement: $\forall j \in \overline{1, k} \setminus \{i\}, \forall i \in \overline{0, j-1}, \langle AD_i, D_j \rangle = 0.$

Soit $(i, j) \in \overline{0, k} \setminus \{i\}$ tel que $i \neq j$.

1^{er} cas... $i < j$. Alors $j \in \overline{1, k} \setminus \{i\}$ et $i \in \overline{0, j-1}$ donc $\langle AD_i, D_j \rangle = 0$

2nd cas... $i > j$ Alors $\langle AD_i, D_j \rangle = \langle D_i, AD_j \rangle = \langle AD_j, D_i \rangle = 0$
 \uparrow
 $j < i + 1$ cas!

Finalement: $\forall (i, j) \in \overline{0, k} \setminus \{i\}, i \neq j \Rightarrow \langle AD_i, D_j \rangle = 0.$

d) Pour que R_{k+1} existe il suffit que α_k existe donc que $\langle AD_k, D_k \rangle \neq 0$.

Or $\langle AD_k, D_k \rangle = \varphi(D_k)$. D_k n'est pas nul car (D_0, D_1, \dots, D_k) est linéaire donc

$\varphi(D_k) > 0$, ainsi $\langle AD_k, D_k \rangle$ n'est pas nul et R_{k+1} existe.

notons que R_{k+1} est orthogonal à R_0, R_1, \dots, R_k

$$R_{k+1} = AX_{k+1} - B = A(X_k - \alpha_k D_k) - B = (AX_k - B) - \alpha_k AD_k = R_k - \alpha_k AD_k$$

AD_k est orthogonal à D_0, D_1, \dots, D_{k-1} donc à R_0, R_1, \dots, R_{k-1} car $\text{Vect}(D_0, \dots, D_{k-1}) = \text{Vect}(R_0, R_1, \dots, R_{k-1})$.

R_k est également orthogonal à R_0, R_1, \dots, R_{k-1} donc $R_{k+1} = R_k - \alpha_k AD_k$ est orthogonal à R_0, R_1, \dots, R_{k-1} .

notons pour finir que R_{k+1} est orthogonal à R_k .

$$\langle R_{k+1}, D_k \rangle = \langle R_k - \alpha_k AD_k, D_k \rangle = \|R_k\|^2 - \alpha_k \langle AD_k, D_k \rangle = \langle R_k, R_k \rangle - \langle R_k, D_k \rangle$$

$$\langle R_{k+1}, D_k \rangle = \langle R_k, R_k - D_k \rangle$$

$$\text{si } k=0 : \langle R_{k+1}, D_k \rangle = \langle R_k, R_k - D_k \rangle = 0 \text{ car } R_k - D_k = R_0 - D_0 = 0.$$

$$\text{si } k \neq 0 : \langle R_{k+1}, D_k \rangle = \langle R_k, R_k - D_k \rangle = \langle R_k, -\beta_{k-1} D_{k-1} \rangle = -\beta_{k-1} \langle R_k, D_{k-1} \rangle = 0$$

Donc R_{k+1} est orthogonal à D_k et à R_0, R_1, \dots, R_{k-1} ; ainsi R_{k+1} est

orthogonal à D_0, D_1, \dots, D_k car $\text{Vect}(R_0, R_1, \dots, R_{k-1}) = \text{Vect}(D_0, D_1, \dots, D_{k-1})$.

Ainsi $R_{k+1} \in [\text{Vect}(D_0, D_1, \dots, D_k)]^\perp = [\text{Vect}(R_0, R_1, \dots, R_k)]^\perp$; R_{k+1} est orthogonal à R_k .

Finalement R_{k+1} existe et R_{k+1} est orthogonal à R_0, R_1, \dots, R_k .

Q4 a) si I est vide : $R_0 = 0$ et d'après Q1 $\lambda_0 = R$

b) si $i \in I$, (R_0, R_1, \dots, R_i) est linéaire car les vecteurs de cette famille sont non nul et deux à deux orthogonaux ; par conséquent $i+1 \leq n$, $i \leq n-1$.

Dans cette question I est alors une partie non vide et majorée de \mathbb{N} donc I possède un plus grand élément k . $k \leq n-1$.

d'après Q3 d) R_{k+1} existe et est orthogonal à R_0, R_1, \dots, R_k .

si R_{k+1} n'est pas nul alors $k+1 \in I$!! ceci est impossible ($k = \max I$) donc

$R_{k+1} = 0$. On a alors $0 = R_{k+1} = AX_{k+1} - B$; $AX_{k+1} = B$; $\lambda_{k+1} = R$.

Ainsi $R_{k+1} = 0$ et $\lambda_{k+1} = R$ si $I \neq \emptyset$ et si $k = \max I$.

⊂ Dans les deux cas ($I = \emptyset$ et $I \neq \emptyset$) on obtient la solution en un plus n itérations.

Q5 Ici on calcule R_0, R_1, \dots, R_k jusqu'à obtenir $R_k = 0$ (ie $\|R_k\| < \epsilon$) et la solution est alors $\lambda_k \dots$ ou presque.

Pour changer nous n'utilisons que des procédures permettant de lire ou d'écrire une matrice et un vecteur ... et la fonction produit scalaire.

Pour simplifier on peut remarquer que $\|R_{k+1}\| = \|R_k - \langle R_k, D \rangle D$ et $\langle R_k, D \rangle = \|R_k\|^2$

```

program GradientConjugue;
(*essai avec 1 1 0 1 2 1 0 1 2*)
uses crt,printer;

const DimMax=10;epsilon=1e-9;
type Matrice=array[1..DimMax,1..DimMax] of real;
   Vecteur=array[1..DimMax] of real;

var k,n,j,i:integer;epsi,norme,alpha,s,beta:real;
    a:Matrice;b,x,r,d,t:vecteur;

(*****)

procedure Ecrit_Matrice(n:integer;A:matrice);
var i,j:integer;
begin
writeln;
for i:=1 to n do
begin
for j:=1 to n do write(A[i,j]:15:10);
writeln;
end;
end;

(*****)

Procedure Ecrivecteur(n:integer;v:vecteur);
var i:integer;
begin
for i:=1 to n do writeln('La composante numéro ',i,' est : ',v[i]);
end;

(*****)

Procedure Entre_Matrice(n:integer;var a:Matrice);
var i,j:integer;

begin
for j:=1 to n do
for i:=1 to n do
begin
write('Donnez le coefficient de la ligne numéro ',i);
write(' et de la colonne numéro ',j,' : ');readln(a[i,j]);
end;
end;

(*****)

procedure Entre_vecteur(n:integer;var u:vecteur);

var i:integer;
begin
for i:=1 to n do
begin
write('Donnez la composante numéro ',i,' ');readln(u[i]);
end;
end;

(*****)

function ProdScal(n:integer;u,v:vecteur):real;

```

```

var i:integer;s:real;
begin
s:=0;for i:=1 to n do s:=s+u[i]*v[i];
ProdScal:=s;
end;

```

```

(*****

```

```

begin
clrscr;
write('Donnez la dimension n. n=');readln(n);
writeln;writeln('Introduction de la matrice');
Entre_Matrice(n,a);
writeln;writeln('Introduction du vecteur');
Entre_Vecteur(n,b);

```

```

for k:=1 to n do x[k]:=0;

```

```

for i:=1 to n do

```

```

begin
s:=a[i,1]*x[1];
for j:=2 to n do s:=s+a[i,j]*x[j];
r[i]:=s-b[i];
end;

```

```

d:=r;k:=0;norme:=ProdScal(n,r,r);

```

```

while (k<n) and (sqrt(norme)>epsilon) do

```

```

begin
k:=k+1;
for i:=1 to n do
begin
s:=a[i,1]*d[1];
for j:=2 to n do s:=s+a[i,j]*d[j];
t[i]:=s;
end;
alpha:=norme/ProdScal(n,t,d);
for i:=1 to n do
begin
r[i]:=r[i]-alpha*t[i];
x[i]:=x[i]-alpha*d[i];
end;
s:=ProdScal(n,r,r);beta:=s/norme;norme:=s;
for i:=1 to n do d[i]:=r[i]+beta*d[i];
end;

```

```

writeln;writeln('Solution');
EcritVecteur(n,x);
end.

```