

Licence de mathématiques - Module ALNU

TP numéro 6 - Méthodes de gradient pour la résolution des systèmes linéaires

Partie 1. Méthode du gradient à pas fixe

Soit $J : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ la fonctionnelle définie par

$$J(X) = \frac{1}{2} \langle AX, X \rangle - \langle B, X \rangle,$$

où $B = (1, 0, \dots, 0, 1)^T$ et A est la matrice carrée A tridiagonale, définie par

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 & \dots & 0 \\ -1 & 2 & -1 & \ddots & \vdots \\ 0 & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ \vdots & \ddots & -1 & 2 & -1 \\ 0 & \dots & 0 & -1 & 2 \end{bmatrix}.$$

- Rappeler l'algorithme de la méthode du gradient à pas fixe.
- On choisit $n = 20$. Tester la convergence de l'algorithme en fonction de la valeur du pas ρ . Vérifier que la meilleure valeur du pas est $\rho_c = \frac{2}{\lambda_{\min} + \lambda_{\max}}$ (où λ_{\min} et λ_{\max} sont respectivement la plus petite et la plus grande des valeurs propres de A).
- Vérifier que dans le cas $\rho = \rho_c$, la convergence est géométrique, de raison $\frac{\kappa-1}{\kappa+1}$, où κ est le conditionnement de A en norme 2.

Partie 2. Méthode du gradient à pas optimal

- Rappeler l'algorithme de la méthode du gradient à pas optimal.
- Appliquer cet algorithme à la minimisation de la fonctionnelle J définie ci-dessus.
- Vérifier que l'algorithme converge géométriquement, avec une raison égale à $\frac{\kappa-1}{\kappa+1}$.

Partie 3. Méthode du gradient conjugué

On définit l'algorithme de la méthode du gradient conjugué de la façon suivante :

$$\begin{aligned} \text{Initialisation :} \quad & x^{(0)} \text{ donné, } \varepsilon \text{ donné} \\ & r^{(0)} = b - A \cdot x^{(0)} && (\text{résidu initial}) \\ & p^{(0)} = r^{(0)} && (\text{direction de descente initiale}) \\ & \theta_0 = \langle p^{(0)}, r^{(0)} \rangle \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Itérations : } k \geq 0 \quad & \alpha_k = \theta_k / \langle A \cdot p^{(k)}, p^{(k)} \rangle && (\text{taux dans la direction de descente}) \\ & x^{(k+1)} = x^{(k)} + \alpha_k p^{(k)} && (\text{mise à jour de la solution}) \\ & r^{(k+1)} = r^{(k)} - \alpha_k A \cdot p^{(k)} && (\text{résidu à l'itération } k+1) \\ \text{Arrêt des itérations : } & \|r^{(k+1)}\| \leq \varepsilon? \\ & \theta_{k+1} = \|r^{(k+1)}\|^2 \\ & \beta_{k+1} = \theta_{k+1} / \theta_k \\ & p^{(k+1)} = r^{(k+1)} + \beta_{k+1} p^{(k)} && (\text{nouvelle direction de descente}) \end{aligned}$$

- Appliquer cet algorithme à la minimisation de la fonctionnelle J définie précédemment.
- En combien d'itérations converge la méthode ?