

MAT-19961 Calcul matriciel en génie

Solutions - Devoir 1

1.2.18)

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 4 \\ -2 & 3 & h \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & -1 & 4 \\ 0 & 1 & h+8 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & h+12 \\ 0 & 1 & h+8 \end{bmatrix}$$

Ce système a une solution $\forall h$.

1.3.26)

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 6 & 10 \\ -1 & 8 & 5 & 3 \\ 1 & -2 & 1 & 3 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 & 5 \\ -1 & 8 & 5 & 3 \\ 1 & -2 & 1 & 3 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 & 5 \\ 0 & 8 & 8 & 8 \\ 0 & -2 & -2 & -2 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 & 5 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & -2 & -2 & -2 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 & 5 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

C'est la forme échelon réduit. Ce système possède une infinité de solutions. Donc, $\mathbf{b} \in W$.

1.4.40)

>>A

A =

$$\begin{array}{cccc} 5 & -7 & -4 & 9 \\ 6 & -8 & -7 & 5 \\ 4 & -4 & -9 & -9 \\ -9 & 11 & 16 & 7 \end{array}$$

>>rref(A)

ans =

$$\begin{array}{cccc} 1.0000 & 0 & 0 & 1.3333 \\ 0 & 1.0000 & 0 & -1.6667 \\ 0 & 0 & 1.0000 & 2.3333 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{array}$$

Comme A ne possède que 3 colonnes pivot, ses colonnes n'engendrent pas \mathbf{R}^4 .

1.5.14)

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -7 & 0 \\ -2 & -3 & 9 & 4 \\ 0 & -2 & 10 & -8 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 & -8 \\ 0 & 1 & -5 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$x_1 + 3x_3 = -8$$

$$x_3 - 5x_3 = 4$$

x_3 est libre

$$x_1 = -8 - 3x_3$$

$$x_2 = 4 + 5x_3$$

$$x_3 = 0 + x_3$$

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -8 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix} + x_3 \begin{bmatrix} -3 \\ 5 \\ 1 \end{bmatrix}$$

La solution est une droite passant par $\begin{bmatrix} -8 \\ 4 \\ 0 \end{bmatrix}$ et parallèle à la solution du système de l'exercice 6.

1.6.42)

>>A

A =

$$\begin{array}{cccccc} 12 & 10 & -6 & -3 & 7 & 10 \\ -7 & -6 & 4 & 7 & -9 & 5 \\ 9 & 9 & -9 & -5 & 5 & -1 \\ -4 & -3 & 1 & 6 & -8 & 9 \\ 8 & 7 & -5 & -9 & 11 & -8 \end{array}$$

>>rref(A)

ans =

```

1     0     2     0     2     0
0     1    -3     0    -2     0
0     0     0     1    -1     0
0     0     0     0     0     1
0     0     0     0     0     0

```

On observe que les colonnes 1, 2, 4 et 6 sont les colonnes pivot. On construit donc B à partir de ces colonnes, parce qu'elles sont linéairement indépendantes.

```
>>B=A(:, [1 2 4 6])
```

```
B =
```

```

12     10     -3     10
-7     -6      7      5
 9      9     -5     -1
-4     -3      6      9
 8      7     -9     -8

```

```
>>rref(B)
```

```
ans =
```

```

 1     0     0     0
 0     1     0     0
 0     0     1     0
 0     0     0     1
 0     0     0     0

```

```
>>z=[0 0 0 0 0]'
```

```
z =
```

```

0
0
0
0
0

```

```
>>B\z
```

```
ans =
```

```
0  
0  
0  
0
```

1.6.44)

On prend la 5e colonne de B .

```
>>v=A(:,5)
```

```
v =
```

```
7  
-9  
5  
-8  
11
```

```
>>B\v
```

```
ans =
```

```
2.0000  
-2.0000  
-1.0000  
-0.0000
```

On peut aussi faire.

```
>>rref([B,v])
```

```
ans =
```

```
1    0    0    0    2  
0    1    0    0   -2  
0    0    1    0   -1  
0    0    0    1    0  
0    0    0    0    0
```

Chaque colonne de A qui n'est pas une colonne de B est dans l'ensemble engendré par les colonnes de B . En effet, la matrice originale A possède 4 colonnes pivot. Si on enlève à A une ou plus d'une colonne, la matrice résultante aura au plus 4 colonnes pivot. Si v est une colonne de A qui n'est pas dans B , alors la

réduction de la matrice augmentée $[B \mathbf{v}]$ démontre que seuls les quatre premières colonnes de $[B \mathbf{v}]$ sont des colonnes pivot, ce qui implique que l'équation $B\mathbf{x} = \mathbf{v}$ a une solution.

1.9.6)

$$\begin{aligned}5I_1 - 2I_2 &= 40 \\ -2I_1 + 7I_2 - 2I_3 &= 30 \\ -2I_2 + 9I_3 - 2I_4 &= 20 \\ -2I_3 - 2I_2 + 11I_4 &= 10\end{aligned}$$

R =

$$\begin{array}{cccc}5 & -2 & 0 & 0 \\ -2 & 7 & -2 & 0 \\ 0 & -2 & 9 & -2 \\ 0 & 0 & -2 & 11\end{array}$$

V =

$$\begin{array}{c}40 \\ 30 \\ 20 \\ 10\end{array}$$

>>R\V

ans =

$$\begin{array}{c}11.5596 \\ 8.8991 \\ 4.5872 \\ 1.7431\end{array}$$

1.9.10)

$$\mathbf{x}_0 = \begin{bmatrix} r_0 \\ s_0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 800000 \\ 500000 \end{bmatrix}$$

Après 1 an:

$$\text{Ville: } r_0 \begin{bmatrix} 0,94 \\ 0,06 \end{bmatrix}$$

$$\text{Banlieue: } s_0 \begin{bmatrix} 0,04 \\ 0,96 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{x}_1 &= \begin{bmatrix} r_1 \\ s_1 \end{bmatrix} = r_0 \begin{bmatrix} 0,94 \\ 0,06 \end{bmatrix} + s_0 \begin{bmatrix} 0,04 \\ 0,06 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 0,94 & 0,04 \\ 0,06 & 0,96 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_0 \\ s_0 \end{bmatrix} \\ &= A\mathbf{x}_0 \end{aligned}$$

Après 2 ans:

$$\mathbf{x}_2 = A\mathbf{x}_1 = A^2\mathbf{x}_0 = \begin{bmatrix} 746800 \\ 553200 \end{bmatrix}$$

Problème Matlab

Voici le script Matlab.

```
%dev1.m  
  
x=[0:0.01:5];  
y=exp(-0.5*x).*sin(10*x);  
plot(x,y)  
xlabel('x')  
ylabel('y')
```

Voici la figure obtenue.

