

MAT-19961 CALCUL MATRICIEL EN GÉNIE

Examen partiel #3

Examen à livre fermé. La calculatrice est interdite.
Justifier tous vos calculs et raisonnements.

Signature

**ATTENDRE MON SIGNAL
AVANT DE TOURNER LA
PAGE**

1. Soit la matrice $A = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 4 \end{bmatrix}$ et $B = \{\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2\}$, avec $\mathbf{b}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ et $\mathbf{b}_2 = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \end{bmatrix}$. On définit la trans-

formation linéaire $T: \mathbf{R}^2 \rightarrow \mathbf{R}^2$ telle que $T(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$.

a) (5 points) Vérifier que \mathbf{b}_1 est bien un vecteur propre de A mais que A n'est pas diagonalisable.

b) (5 points) Trouver la matrice B (i.e "B-matrix") de la transformation T .

2. Soit le système dynamique $\mathbf{x}_{k+1} = A\mathbf{x}_k$, avec

$$A = \begin{bmatrix} -2,5 & 1,5 \\ -9 & 5 \end{bmatrix} \text{ et } \mathbf{x}_0 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

- a) (10 points) Obtenir une solution pour ce système dynamique. Calculer ce qui se passe lorsque k tend vers l'infini. Dire si l'origine est un point d'attraction, de répulsion ou de selle. Donner également la direction de plus grande attraction et/ou la direction de plus grande répulsion. Justifier vos réponses.

2. a) (suite)

b) (5 points) On suppose maintenant un système continu $\mathbf{X}'(t) = A\mathbf{X}(t)$, avec la même matrice A et la même condition initiale qu'en a) (i.e. $\mathbf{X}(0) = \mathbf{x}_0$). En utilisant les résultats des calculs de a), donner la solution de ce système continu.

3. (15 points) Soit les vecteurs

$$\mathbf{y} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}, \mathbf{b}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix}, \mathbf{b}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Calculer la distance entre \mathbf{y} et le sous-espace engendré par \mathbf{b}_1 et \mathbf{b}_2 .

3. (suite)

4. On désire calculer la décomposition QR de la matrice

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 3 \\ 1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \end{bmatrix}.$$

a) (10 points) Calculer la matrice Q .

b) (5 points) Calculer la matrice R .

5. (10 points) En utilisant les coordonnées homogènes, trouver la matrice 3×3 qui produit la transformation 2D composée: rotation de 90° dans le sens anti-horaire autour du point $(2, 5)$.

6. On peut évaluer approximativement la dérivée d'une fonction au temps t par la formule

$$f'(t) = \frac{f(t) - f(t - \Delta)}{\Delta}$$

où Δ est considéré comme étant très petit.

a) (5 points) Écrire un programme Matlab pour calculer la dérivée d'une fonction quelconque sur un intervalle quelconque en vous inspirant de la formule ci-haut.

b) (5 points) Écrire un programme Matlab vous permettant de vérifier votre programme de dérivée sur des fonctions dont vous connaissez la dérivée. Donner un exemple d'utilisation.

6. b) (suite)

7. (5 points) Une matrice A 8×8 possède 4 valeurs propres distinctes. Un des espaces propres est à une dimension et un autre est à 4 dimensions. Est-il possible que A ne soit pas diagonalisable? Justifier votre réponse.

8. (5 points) On désire montrer que si U est une matrice orthogonale, alors toute valeur propre réelle de U doit être soit 1, soit -1. Compléter la preuve en justifiant les étapes ci-dessous.

Si $U\mathbf{x} = \lambda\mathbf{x}$ pour un $\mathbf{x} \neq \mathbf{0}$ alors

$$\|\mathbf{x}\| = \|U\mathbf{x}\| \quad (\text{a})$$

$$= \|\lambda\mathbf{x}\| \quad (\text{b})$$

$$= |\lambda|\|\mathbf{x}\| \quad (\text{c})$$

Ce qui implique que $|\lambda| = 1$. (d)

a)

b)

c)

d)

9. (5 points) Une matrice de *Householder* est une matrice de la forme $Q = I - 2\mathbf{u}\mathbf{u}^T$, où \mathbf{u} est un vecteur unitaire (i.e. de longueur 1). Les matrices de Householder sont utiles en infographie et pour triangulariser des matrices. Montrer que Q est une matrice orthogonale. Indice: calculer $Q^T Q$.

9. (suite)

BONNE CHANCE ET JOYEUSES FÊTES!

Tota 1	/90
1	
2	
3	
4	
5	
6	
7	
8	
9	

