

Algorithme de la résolution par le pivot de GAUSS d'un système 3x3

1 La méthode

1.1 Un exemple

Le but est d'éliminer successivement l'inconnue x puis y .

Prenons comme exemple le système 3 x 3 suivant en numérotant les lignes :

$$\begin{cases} 2x - y = 1 & L_1 \\ -x + 2y - z = 2 & L_2 \\ -y + 2z = 3 & L_3 \end{cases}$$

- On divise L_1 par 2 ce qui donne la ligne L'_1
- On fait la combinaison $L_2 - (-1)L'_1$ qui donne L'_2
- On fait la combinaison $L_3 - 0L'_1$ qui donne L'_3 inchangée

On obtient alors le système :

$$\begin{cases} x - \frac{1}{2}y + 0z = \frac{1}{2} & L'_1 \\ 0x + \frac{3}{2}y - z = \frac{5}{2} & L'_2 \\ 0x - y + 2z = 3 & L'_3 \end{cases}$$

- On divise L'_2 par $\frac{3}{2}$ ce qui donne la ligne L''_2
- On fait la combinaison $L'_1 - \left(-\frac{1}{2}\right)L''_2$ qui donne L''_1
- On fait la combinaison $L'_3 - (-1)L''_2$ qui donne L''_3

On obtient alors le système :

$$\begin{cases} x + 0y - \frac{1}{3}z = \frac{4}{3} & L''_1 \\ 0x + y - \frac{2}{3}z = \frac{5}{3} & L''_2 \\ 0x + 0y + \frac{4}{3}z = \frac{14}{3} & L''_3 \end{cases}$$

- On divise L_3'' par $\frac{4}{3}$ ce qui donne la ligne L_3'''
- On fait la combinaison $L_1'' - \left(-\frac{1}{3}\right) L_3'''$ qui donne L_1'''
- On fait la combinaison $L_2'' - \left(-\frac{2}{3}\right) L_3'''$ qui donne L_2'''

On obtient alors le système :

$$\begin{cases} x + 0y + 0z = \frac{5}{2} & L_1''' \\ 0x + y + 0z = 4 & L_2''' \\ 0x + 0y + z = \frac{7}{2} & L_3''' \end{cases}$$

On obtient alors comme solution $\left(\frac{5}{2}; 4; \frac{7}{2}\right)$

1.2 Un exercice

Par la même méthode, résoudre $\begin{cases} x + 2y + 3z = 4 & L_1 \\ 5x + 6y + 7z = 8 & L_2 \\ 9x + 10y + 9z = 8 & L_3 \end{cases}$

On trouve alors comme solution : $(0; -1; 2)$

1.3 Le cas général

Soit le système $\begin{cases} a_{11}x + a_{12}y + a_{13}z = b_1 \\ a_{21}x + a_{22}y + a_{23}z = b_2 \\ a_{31}x + a_{32}y + a_{33}z = b_3 \end{cases}$

On forme alors la matrice (3×4) suivante : $\mathbf{A} = \begin{matrix} & C_1 & C_2 & C_3 \\ L_1 & \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & b_1 \end{pmatrix} \\ L_2 & \begin{pmatrix} a_{21} & a_{22} & a_{23} & b_2 \end{pmatrix} \\ L_3 & \begin{pmatrix} a_{31} & a_{32} & a_{33} & b_3 \end{pmatrix} \end{matrix}$

On teste les coefficients de la colonne C_1 :

- Si $a_{11} \neq 0$ on divise la ligne L_1 par a_{11} sinon passe au suivant a_{21} ,
- si $a_{21} \neq 0$ on échange la ligne L_1 et L_2 et on divise la nouvelle ligne L_1 par a_{21} sinon on passe au suivant a_{31}
- si $a_{31} \neq 0$ on échange la ligne L_1 et L_3 et on divise la nouvelle ligne L_1 par a_{31} sinon tous les coefficients de la colonne C_1 sont nuls, le système n'admet pas de solution unique.

On obtient alors la matrice $\mathbf{A} = \begin{matrix} & C_1 & C_2 & C_3 \\ L_1 & \begin{pmatrix} 1 & a'_{12} & a'_{13} & b'_1 \end{pmatrix} \\ L_2 & \begin{pmatrix} a_{21} & a_{22} & a_{23} & b_2 \end{pmatrix} \\ L_3 & \begin{pmatrix} a_{31} & a_{32} & a_{33} & b_3 \end{pmatrix} \end{matrix}$

On effectue alors sur les lignes L_2 et L_3 , les combinaisons linéaires suivante :

- $L_2 - a_{21}L_1$ sur la ligne L_2
- $L_3 - a_{31}L_1$ sur la ligne L_3

On obtient alors la matrice $\mathbf{A} = \begin{matrix} & C_1 & C_2 & C_3 \\ L_1 & \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & a'_{12} & a'_{13} & b'_1 \\ 0 & a'_{22} & a'_{23} & b'_2 \\ 0 & a'_{32} & a'_{33} & b'_3 \end{array} \right) \end{matrix}$

On effectue alors les mêmes opérations sur les colonnes C_2 et C_3 .

On obtient alors, si le système admet une solution unique, la matrice :

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & b'''_1 \\ 0 & 1 & 0 & b'''_2 \\ 0 & 0 & 1 & b'''_3 \end{pmatrix} \quad \text{la solution est alors } (b'''_1 ; b'''_2 ; b'''_3)$$

2 Algorithme

- On doit d'abord rentrer les coefficients du système dans la matrice $[A]$
- On effectue les tests sur les coefficients des colonne 1,2 et 3.
- On permute éventuellement les lignes L_I et L_J grâce à l'instruction sur la Ti :
"permutLigne($[A]$, I , J)"
- On effectue alors les combinaisons linéaires des deux autres lignes $L_K - a_{KJ}L_J$ grâce à l'instruction Ti
"*ligne+(- $[A](K, I)$, $[A]$, J , K)"
- On transforme alors la 4^e colonne en liste L_1 grâce à l'instruction Ti
"Matr► liste($[A]$, 4, L_1)"
- On affiche alors la liste L_1 qui correspond à la solution du système.

```

Variables :  $I, J, K$  entiers
               $[A]$  matrice,  $L_1$  liste
Entrées et initialisation
| Rentrer la matrice  $[A]$ 
Traitement
  pour  $J$  de 1 à 3 faire
     $J \rightarrow I$ 
    tant que  $a_{IJ} = 0$  faire
       $I + 1 \rightarrow I$ 
      si  $I = 4$  alors
        | Afficher "Pas de solution
        | unique"
        | stop
      fin
    fin
    Permuter  $L_I$  et  $L_J$ 
    Diviser la ligne  $J$  par  $a_{JJ}$ 
    pour  $K$  de 1 à 3 faire
      si  $K \neq J$  alors
        |  $L_K - a_{KJ}L_J \rightarrow L_K$ 
      fin
    fin
  fin
  Transformer la colonne 4 en liste  $L_1$ 
Sorties : Afficher  $L_1$ 

```

Remarque : On peut éventuellement avoir la solution du système en fraction en remplaçant la dernière ligne du programme par :

Disp $L_1(1)$ ►Frac, $L_1(2)$ ►Frac, $L_1(3)$ ►Frac

On teste le programme avec les deux exemples.

On peut éventuellement inverser la 1^{re} et la 3^e ligne au premier exemple pour tester si le programme permute bien les lignes :

$$\begin{cases} -y + 2z = 3 \\ 2x - y = 1 \\ -x + 2y - z = 2 \end{cases}$$

On trouve alors : { 2.5 4 3.5 }

On peut aussi tester le programme avec un système qui n'admet pas de solution unique, par exemple le système :

$$\begin{cases} x + 2y + 3z = 4 \\ x - y + z = 5 \\ 2x + y + 4z = 9 \end{cases}$$

On remarquera que l'on a ajouté l'instruction "stop", sinon le programme teste $a_{4j} = 0$ et se met alors en erreur de dimension car la matrice A n'a pas 4 lignes.

```
NORMAL FLOTT AUTO RÉEL RAD MP
PROGRAM: GAUSS
:For(J,1,3)
:J→I
:While [A](I,J)=0
:I+1→I
:If I=4
:Then
:Disp "PAS SOL UNIQUE"
:Stop
:End
:End
:permutLigne([A],I,J)→[A]
:*ligne(1/[A](J,J),[A],J)→
[A]
:For(K,1,3)
:If K≠J
:*ligne+(-[A](K,J),[A],J,K
)→[A]
:End
:End
:Matr▶liste([A],4,L1)
:Disp L1
```