

TP n°0 : Résolution de systèmes linéaires

Pour débiter avec Scilab, consulter le guide et la documentation dans la partie ressource en algèbre linéaire sur www.iut-fbleau.fr.

Résolution de systèmes linéaires Un système linéaire

$$\begin{cases} e_1 : a_{11}x_1 + \dots + a_{1p}x_p = b_1 \\ e_2 : a_{21}x_1 + \dots + a_{2p}x_p = b_2 \\ \vdots \\ e_n : a_{n1}x_1 + \dots + a_{np}x_p = b_n \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \sum_{j=1}^{j=p} a_{ij}.x_j = b_i \\ i = 1, \dots, n \end{cases}$$

se représente par deux matrices A de taille $n \times p$ et b de taille $n \times 1$. Scilab possède plusieurs primitives pour les résoudre, comme `linsolve(A,b)`. (Cette fonction renvoie **une** solution de l'équation $Ax + b = 0$ ou la matrice vide []. Penser à taper `linsolve(A,-b)` pour le système associé à A et b) On utilisera cette fonction pour la suite.

1. Tester la fonction `linsolve` avec l'exercice 1 du TD 1.
2. Soit E un espace vectoriel, dans chacun des cas suivants on veut décomposer le vecteur y en combinaison linéaire de vecteurs de \mathcal{V} .
 - écrire le système linéaire correspondant.
 - résoudre ce système en utilisant `linsolve`.

(a) $E = \mathbb{R}^3, \mathcal{V} = \{a, b, c\}$ avec

$$a = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, c = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} \text{ et } y = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \\ -1 \end{pmatrix}$$

(b) $E = \mathbb{R}^4, \mathcal{V} = \{a, b, c, d\}$ avec

$$a = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix}, b = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}, c = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, d = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \\ 4 \end{pmatrix} \text{ et } y = \begin{pmatrix} 7 \\ 14 \\ -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

3. On cherche un polynôme qui passe par les points

x	-3	-1	2	4
y	1	-5	3	-5

- (a) Ecrire le système linéaire associé et le résoudre.
- (b) Afficher sur un même graphique le polynôme et les points d'interpolation.

