



HAL
open science

Structures de déplacement pour les matrices p-Vandermonde confluentes et éliminations de Gauss avec pivotement partiel

Lamine Melkemi

► **To cite this version:**

Lamine Melkemi. Structures de déplacement pour les matrices p-Vandermonde confluentes et éliminations de Gauss avec pivotement partiel. [Research Report] LIP RR-1998-23, Laboratoire de l'informatique du parallélisme. 1998, 2+7p. hal-02102058

HAL Id: hal-02102058

<https://hal-lara.archives-ouvertes.fr/hal-02102058>

Submitted on 17 Apr 2019

HAL is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers.

L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.



Laboratoire de l'Informatique du Parallélisme

École Normale Supérieure de Lyon
Unité de recherche associée au CNRS n° 1398



***Structures de déplacement pour les
matrices p -Vandermonde confluentes et
éliminations de Gauss avec pivotement
partiel***

Lamine Melkemi

May 1998

Research Report N° 98-23



École Normale Supérieure de Lyon

46 Allée d'Italie, 69364 Lyon Cedex 07, France

Téléphone : +33(0)4.72.72.80.00

Télécopieur : +33(0)4.72.72.80.80

Adresse électronique : lip@ens-lyon.fr

Structures de déplacement pour les matrices p -Vandermonde confluentes et éliminations de Gauss avec pivotement partiel

Lamine Melkemi

May 1998

Abstract

In this paper, we show that the useful displacement structures constructed for polynomial Vandermonde matrices (see [8] in particular) can be naturally extended to confluent polynomial Vandermonde matrices. This result was made possible by virtue of the fact (recently established by the author in [10]) that confluent Vandermonde matrices belong favorably to the class of structured matrices. In the context of the displacement structure theory, it is well known that once an acceptable displacement structure is established for a matrix, one may naturally expect interesting applications regarding its numerical implementation.

Keywords: Confluent Vandermonde matrix, confluent polynomial Vandermonde matrix, displacement structure.

Résumé

Dans cet article, nous construisons des structures de déplacement utiles pour les matrices p -Vandermonde confluentes, généralisant ainsi les résultats connus dans le cas des matrices p -Vandermonde [8]. L'idée principale repose sur un résultat récent établi par l'auteur [10] affirmant que les matrices de Vandermonde confluentes font partie, tout comme les matrices de Vandermonde, de la classe des matrices structurées.

Mots-clés: matrice de Vandermonde confluyente, matrice p -Vandermonde confluyente, structure de déplacement.

1.Introduction. Soient $x_0, x_1, \dots, x_{n-1} \in \mathbb{R}$ n nombres réels deux à deux distincts, et soit

$$p = \{p_0(x), p_1(x), \dots, p_{m-1}(x)\}$$

une base de l'espace $\mathbb{R}_{m-1}[x]$ des polynômes de degré inférieur ou égal à $m-1$. Parmi ces bases, on distingue la base canonique qu'on note

$$c = \{1, x, x^2, \dots, x^{m-1}\}$$

Considérons alors la matrice suivante du type $m \times dn$:

$$(1.1) \quad V_p = [f(x_0) \ f'(x_0) \ \dots \ f^{(d-1)}(x_0) \ \dots \ f(x_{n-1}) \ f'(x_{n-1}) \ \dots \ f^{(d-1)}(x_{n-1})]$$

où $f(x)$ est la fonction vectorielle:

$$f(x) = (p_0(x), p_1(x), \dots, p_{m-1}(x))^T$$

et $f'(x), f^{(2)}(x), \dots, f^{(d-1)}(x)$ sont les dérivées successives de $f(x)$.

Définition 1.1. La matrice V_c donnée par (1.1) en remplaçant p par la base canonique c est appelée matrice de Vandermonde confluyente. En général, V_p est appelée matrice p -Vandermonde confluyente. \square

Dans cette note, on considère en particulier les bases p de $\mathbb{R}_{m-1}[x]$ vérifiant des relations récurrentes du type suivant:

$$(1.2) \quad p_0(x) = 1, \ p_i(x) = 0, \ i < 0, \ p_i(x) = \alpha x p_{i-1}(x) + \sum_{j=1}^{k-1} \gamma_j p_{i-j}(x)$$

Notre propos consiste alors à montrer que la matrice V_p pour une base p vérifiant (1.2) satisfait une structure de déplacement acceptable. C'est à dire qu'il existe deux 'simples' matrices (que nous précisons plus loin) L et U telles que:

$$LV_p - V_p U = e_m y^T$$

où $y \in \mathbb{R}^{dn}$ et $\{e_1, \dots, e_m\}$ désigne la base canonique de \mathbb{R}^m . On renvoie le lecteur à [6], [11], [1] et au récent article de synthèse [9] pour plus de détails concernant les structures de déplacement. Dans ce contexte, on invoque souvent la matrice de déplacement du type $m \times m$:

$$Z = \begin{bmatrix} 0 & \dots & \dots & 0 \\ 1 & 0 & \dots & 0 & 0 \\ 0 & \ddots & & \vdots & \vdots \\ \vdots & & \ddots & 0 & 0 \\ 0 & \dots & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Le résultat que nous établissons repose sur des techniques similaires à celles utilisées dans [7], et exploite un résultat dû à [10] qui montre qu'une structure de déplacement simple caractérisant bien les matrices de Vandermonde confluyentes peut être construite:

Théorème 1.1.([10]) Soit V_c la matrice de Vandermonde confluente donnée par (1.1) où p est remplacée par c . Alors

$$(1.3) \quad Z^T V_c - V_c D = e_m y^T$$

où Z est la matrice de déplacement d'ordre m et $D = \text{diag}(B_0, \dots, B_{n-1})$ avec

$$B_i = B(x_i) = \begin{bmatrix} x_i & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & x_i & 2 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & x_i & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & d-1 \\ 0 & 0 & \dots & \dots & x_i \end{bmatrix}.$$

Idées de la démonstration. Notons par W la matrice de Vandermonde par blocs suivante:

$$W = \begin{bmatrix} I_d & I_d & \dots & I_d \\ B_0 & B_1 & \dots & B_{n-1} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ B_0^{m-1} & B_1^{m-1} & \dots & B_{n-1}^{m-1} \end{bmatrix}$$

L'idée clé consiste à montrer que la matrice de Vandermonde confluente V_c est plongée dans W , c'est à dire qu'il existe une matrice de permutation P telle que $PW = \begin{bmatrix} V_c \\ X \end{bmatrix}$. Ceci découle de l'observation que la première ligne de la matrice $B^k(x)$ (rappelons que $B(x_i) = B_i$) est formée de x^k et de ses dérivées successives kx^{k-1}, \dots . Enfin le théorème s'ensuit en appliquant ce plongement à la structure de déplacement de W . \square

2. Structure de déplacement pour V_p . Soit p une base de $\mathbb{R}_{m-1}[x]$ vérifiant la relation récurrente (1.2), et soit $A = (a_{ij})_{0 \leq i, j < m}$ la matrice du type $m \times m$ définie comme suit:

$$p_i(x) = \sum_{j=0}^{m-1} a_{ij} x^j$$

Alors, il n'est pas difficile de montrer que:

$$(2.1) \quad V_p = AV_c$$

Par ailleurs, comme la base p satisfait la relation récurrente (1.2), il est légitime d'espérer que les éléments a_{ij} de A soient liés entre eux par une relation récurrente analogue. En effet, en identifiant les coefficients de x^j dans les deux membres de la relation présentée dans (1.2), on montre facilement que:

$$(2.2) \quad a_{ij} = \alpha a_{i-1, j-1} + \sum_{s=1}^{k-1} \gamma_s a_{i-s, j}$$

Ces relations sont à la base de notre résultat. En introduisant la matrice de déplacement Z et en observant qu'intuitivement, a_{ij} correspond à A , $a_{i-1, j-1}$ correspond à ZAZ^T et $a_{i-s, j}$ correspond à $Z^s A$ (par convention $Z^0 = I_m$), on

peut énoncer le lemme suivant où une structure de déplacement de A est construite:

Lemme 2.1. Supposons $\alpha \neq 0$. Il existe un vecteur $g \in \mathbb{R}^{dn}$ pour lequel la matrice A vérifie la structure de déplacement suivante:

$$(2.3) \quad \frac{1}{\alpha}(Z^T - \sum_{s=1}^{k-1} \gamma_s Z^{s-1})A - AZ^T = e_m g^T.$$

Démonstration. En examinant de près les relations (1.2) et (2.2), il n'est pas difficile de montrer que:

$$A = \alpha ZAZ^T + \sum_{s=1}^{k-1} \gamma_s Z^s A + e_1 e_1^T.$$

En multipliant alors les deux membres par Z^T et en observant que $Z^T e_1 = 0$ et $Z^T Z = I_m - e_m e_m^T$, on obtient:

$$Z^T A = \alpha(I_m - e_m e_m^T)AZ^T + \sum_{s=1}^{k-1} \gamma_s (I_m - e_m e_m^T)Z^{s-1} A$$

ce qui peut s'écrire encore de la manière suivante:

$$(Z^T - \sum_{s=1}^{k-1} \gamma_s Z^{s-1})A - \alpha AZ^T = e_m g'^T$$

où $g'^T = -\alpha e_m^T AZ^T - \sum_{s=1}^{k-1} \gamma_s e_m^T Z^{s-1} A$. Le lemme s'ensuit en divisant les deux membres par α et en posant $g = \frac{1}{\alpha} g'$. \square

Grâce à ce lemme, on est en mesure d'énoncer le résultat principal:

Théorème 2.2. Soit p une base de $\mathbb{R}_{m-1}[x]$ vérifiant la relation récurrente (1.2) avec $\alpha \neq 0$. Alors, la matrice V_p donnée par (1.1) vérifie la structure de déplacement suivante:

$$(2.4) \quad \frac{1}{\alpha}(Z^T - \sum_{s=1}^{k-1} \gamma_s Z^{s-1})V_p - V_p D = e_m z^T.$$

où $z = \alpha^{m-1} y + V_c^T g$. y et D étant introduits dans le théorème 1.1.

Démonstration. Au vu de la relation (1.2) vérifiée par la base p , on peut affirmer que $deg p_i(x) = i$, $0 \leq i < m$. En conséquence, la matrice A est triangulaire inférieure, et il est aisé de montrer que $a_{ii} = \alpha^i$. D'après le lemme précédent, on peut écrire

$$\frac{1}{\alpha}(Z^T - \sum_{s=1}^{k-1} \gamma_s Z^{s-1})V_p = (AZ^T + e_m g^T)V_c$$

(on a utilisé ici le fait que $V_p = AV_c$). En appliquant maintenant le théorème 1.1, on obtient:

$$\frac{1}{\alpha} \left(Z^T - \sum_{s=1}^{k-1} \gamma_s Z^{s-1} \right) V_p = A(V_c D + e_m y^T) + e_m g^T V_c$$

Le théorème découle directement du fait que A est triangulaire inférieure avec $a_{ii} = \alpha^i$, et par conséquent $Ae_m = \alpha^{m-1} e_m$. \square

Posons $u = \frac{1}{\alpha}(0, \dots, 0, \gamma_{k-1}, \dots, \gamma_2)^T \in \mathbb{R}^m$, et remarquons que:

$$(2.5) \quad C = \frac{1}{\alpha} \left(Z^T - \sum_{s=1}^{k-1} \gamma_s Z^{s-1} \right) + \frac{1}{\alpha} e_m e_1^T - \sum_{s=0}^{k-2} e_{s+1} u^T Z^s$$

est une matrice circulante si bien qu'on peut montrer facilement qu'il existe k vecteurs $w_1, \dots, w_k \in \mathbb{R}^{dn}$ pour lesquels la structure de déplacement (2.4) devient:

$$(2.6) \quad C V_p - V_p D = [e_1 \dots e_{k-1} e_m] [w_1 \dots w_k]^T$$

D'autre part, puisque C est circulante, on peut déterminer directement ses valeurs et vecteurs propres. Plus précisément, on a:

$$(2.7) \quad F C F^H = \Sigma = \text{diag}(\sigma_1, \dots, \sigma_m)$$

où $F = \frac{1}{\sqrt{n}} (e^{\frac{2\pi i}{m} k j})_{0 \leq k, j < m}$ est la transformée discrète normalisée de Fourier (TDFn), et $(\sigma_1, \dots, \sigma_m)^T$ est la TDFn de la première colonne de C . Ces observations donnent lieu au résultat suivant où une structure de déplacement pour $\hat{V}_p = F V_p$ est déduite:

Theorem 2.3. Soit Σ la matrice diagonale définie dans (2.7), et posons $\hat{V}_p = F V_p$, F étant la TDFn présentée dans (2.7). Alors

$$(2.8) \quad \Sigma \hat{V}_p - \hat{V}_p D = [f_1 \dots f_{k-1} f_m] [w_1 \dots w_k]^T$$

où $f_j = F e_j$.

Démonstration. Le théorème s'en déduit directement en pré-multipliant les deux membres de la structure (2.6) par F , et en observant que $F C V_p = \Sigma \hat{V}_p$. \square

3. Eliminations de Gauss rapides avec pivotement partiel. Dans cette section, l'objet est de présenter une méthode de triangularisation rapide appliquée à V_c et plus généralement à V_p , qu'on appelle éliminations de Gauss rapides avec pivotement partiel par analogie au procédé classique des éliminations de Gauss avec pivotement partiel (EGPP) utilisé pour résoudre les systèmes linéaires. On renvoie le lecteur à [3], entre autres, où la méthode EGPP est soigneusement décrite et analysée. En ce qui nous concerne, on rappelle juste la première étape de EGPP qui représente bien les étapes d'après. Soit à appliquer cette méthode à une matrice régulière M du type $m \times m$. Alors dans la première étape de EGPP, on procède en deux temps: la matrice M est d'abord multipliée par une matrice de permutation P de sorte que

$$\text{piv} = (PM)_{1,1} = \text{Max}\{(PM)_{i,1}; 1 \leq i \leq m\}.$$

Ensuite on multiplie PM par la matrice $J = I_m - \frac{1}{piv} g e_1^T$, où $g = PM e_1$ est la première colonne de PM . Alors, on vérifie facilement que:

$$(3.1) \quad JPM = \begin{bmatrix} piv & * \\ 0 & N \end{bmatrix}.$$

Enfin du point de vue algorithmique, le but est de calculer et de recouvrir la première ligne de PM . La seconde étape consiste à appliquer cette première étape à la matrice N ; et de cette façon même, on déduit les étapes 3, ..., m de la méthode EGPP. Il est bien connu que cette méthode utilise $O(n^3)$ multiplications; ce qui est toutefois un inconvénient une fois la méthode est appliquée à des matrices ayant des formes particulières. Dans ce qui suit, on procède à adapter les EGPP dans le cas où $M = V_c$.

Définition 3.1. La matrice N définie dans (3.1) est appelée le complément de Schur de la matrice PM . On note par $\mathcal{S}(R)$ le complément de Schur (s'il existe) de la matrice R . Ainsi $N = \mathcal{S}(PM)$. \square

Dans notre contexte, l'introduction de cette définition a un double intérêt. D'un côté, le complément de Schur est, comme on vient de le voir, la pierre de fondation dans le procédé des EGPP. De l'autre, on peut dire vaguement que l'opérateur \mathcal{S} du complément de Schur est en général invariant par les structures de déplacement "acceptables". Avant d'exploiter ces observations, nous tenons à faire remarquer d'abord que les EGPP rapides seront appliquées plutôt à la TDFn $\hat{V}_c = FV_c$ de V_c , qui, elle aussi, est dotée d'une structure de déplacement que nous présentons dans le résultat suivant:

Théorème 3.1. La TDFn $\hat{V}_c = FV_c$ de V_c satisfait la structure de déplacement suivante:

$$(3.2) \quad \Omega \hat{V}_c - \hat{V}_c D = f w^T$$

où $f = F e_m$, $w = y + V_c^T e_1$ et $\Omega = \text{diag}(1, e^{-\frac{2\pi i}{m}}, \dots, e^{-\frac{2\pi i}{m}(n-1)})$.

Démonstration. En ajoutant $e_m e_1^T V_c$ dans les deux membres de la structure (1.3), on obtient directement:

$$(Z^T + e_m e_1^T) V_c - V_c D = e_m (y^T + e_m e_1^T V_c)$$

on observe par ailleurs que $(Z^T + e_m e_1^T)$ est une matrice circulante et que $F(Z^T + e_m e_1^T)F^H = \Omega$ de sorte que si l'on multiplie cette structure par F , la relation (3.2) s'ensuit directement. \square

Il importe de remarquer dans ce résultat et dans le théorème 2.3, que l'opérateur de Sylvester est du même genre. Appliqué à une matrice, disons R (dans notre cas $R = V_c$ ou V_p), un tel opérateur est de la forme

$$(3.3) \quad \text{Sylv}_{\Delta, B}(R) = \Delta R - RB$$

où Δ est une matrice diagonale et B une matrice bidiagonale. Pour appliquer les EGPP rapides à \hat{V}_c , notons par \mathcal{CV} l'ensemble des matrices R du type $s \times s$

($s \in \mathbb{N}^*$) pour lesquelles il existe deux matrices diagonale et bidiagonale Δ , $B \in \mathbb{R}^{s \times s}$ respectivement et deux vecteurs $u, v \in \mathbb{R}^s$ tels que:

$$\text{Sylv}_{\Delta, B}(R) = uv^T$$

où $\text{Sylv}_{\Delta, B}$ est définie dans (3.3). On voit immédiatement que $\hat{V}_c \in \mathcal{CV}$.

L'approche rapide des EGPP appliquée à \hat{V}_c est rendue possible grâce aux deux résultats suivants dûs à [1].

Observation 3.2. Soit R une matrice du type $s \times s$ et appartenant à \mathcal{CV} . Alors pour toute matrice de permutation $P \in \mathbb{R}^{s \times s}$, on a $PR \in \mathcal{CV}$.

Démonstration. Elle découle directement du fait que si Δ est une matrice diagonale, alors $P\Delta P^T$ l'est aussi. \square

Théorème 3.3.([1], [2]) Soit R une matrice du type $s \times s$ ($s \geq 2$) appartenant à \mathcal{CV} ; c'est à dire que:

$$\Delta R - RB = uv^T$$

Ecrivons par blocs:

$$R = \begin{bmatrix} r_{11} & h^T \\ g & R' \end{bmatrix}, \quad \Delta = \begin{bmatrix} \delta & 0 \\ 0 & \Delta' \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} b_{11} & * \\ 0 & B' \end{bmatrix}$$

et supposons que $r_{11} \neq 0$ de sorte que le complément de Schur de R existe. Alors le complément de Schur $\mathcal{S}(R)$ de R appartient à \mathcal{CV} . De plus, on a:

$$\Delta' \mathcal{S}(R) - \mathcal{S}(R) B' = u' v'^T$$

avec

$$\begin{bmatrix} 0 \\ u' \end{bmatrix} = u - \frac{u_1}{r_{11}} \begin{bmatrix} r_{11} \\ g \end{bmatrix}, \quad [0 \quad v'^T] = v^T - \frac{v_1}{r_{11}} [r_{11} \quad h^T]$$

où u_1 et v_1 sont respectivement les premières composantes de u et de v . \square

Considérons de nouveau la première étape des EGPP où l'on avait principalement obtenu la relation (3.1). Dans le cas où $M = V_c$ (ou plus généralement $M \in \mathcal{CV}$) alors on observe d'abord que $PM \in \mathcal{CV}$ d'après l'observation 3.2; ensuite compte tenu du théorème 3.3, $N \in \mathcal{CV}$ puisque $N = \mathcal{S}(PM)$. D'autant plus, le théorème 3.3 fournit les formules permettant de construire la structure de N . Pour que la description de la première étape des EGPP rapides soit aussi complète que possible, nous n'avons qu'à calculer la première ligne de $\mathcal{S}(PM)$ en vu de recouvrir la matrice triangulaire supérieure; ce qui peut se faire facilement en utilisant $O(n)$ opérations seulement.

4.Conclusion. Dans cet article, nous avons montré que les matrices p -Vandermonde confluentes satisfont des structures de déplacement acceptables comparablement à celles construites pour les matrices de Toeplitz ou de Cauchy [6], [4]. Dans ce contexte, on sait qu'une fois une telle structure est établie, différentes applications numériques intéressantes en découlent directement. Par

exemple, comme on vient de le préciser à la troisième section, grâce aux structures de déplacement (2.8) et (3.2) (où il importe de voir que Σ et Ω sont diagonales), on peut appliquer, avec succès, aux matrices \hat{V}_c et \hat{V}_p par conséquent V_c et V_p la méthode rapide de Gauss avec pivotement partiel développée par Gohberg et al [1]. Contrairement à la méthode classique de Gauss avec pivotement qui exige $O(n^3)$ opérations, la complexité de la méthode rapide dans [1] est de $O((dn)^2)$ pour V_c et $O(k(dn)^2)$ pour V_p .

De fait, de telles structures ont été déjà développées dans la littérature dans le cas non confluent (voir [5], [7], [8]). Grâce au théorème 1.1 où une structure de déplacement pour les matrices de Vandermonde confluentes est conçue [10], nous avons montré, dans cette note, que les structures déjà construites pour les matrices p-Vandermonde [8] peuvent être naturellement étendues au cas confluent.

References

- [1] I. Gohberg, T. Kailath and V.Olshevsky Fast Gaussian elimination with partial pivoting for matrices with displacement structure *Math. Comput.* 64(1995) pp.1557-1576
- [2] G.H. Golub and V. Olshevsky Pivoting for structured matrices with applications *preprint*, 1997
- [3] G.H. Golub and C.F. VanLoan Matrix Computations John Hopkins U.P.Baltimore. Third edition 1996
- [4] G. Heinig and K. Rost Algebraic methods for Toeplitz-like matrices and operators *Operator Theory, vol.13, Birkhauser, Basel*, 1984
- [5] G. Heinig, W. Hoppe and K. Rost Structured matrices in interpolation and approximation problems *Wissenschaftl.Zeitsschrift der TU Karl-Marx-Stadt* 31, 2(1989) pp. 196-202
- [6] T. Kailath, S.Y. Kung and M. Morf Displacement ranks of matrices and linear equations *J.Math.Anal.Appl.* 68(1979) pp.395-407
- [7] T. Kailath and V. Olshevsky Displacement structure approach to Chebyshev-Vandermonde and related matrices *Integral Equations and Operator Theory* 22(1995) pp. 65-92
- [8] T. Kailath and V. Olshevsky Displacement structure approach to polynomial Vandermonde and related matrices *Lin.Alg.Appli.* 261(1997) pp.49-90
- [9] T. Kailath and A.H. Sayed Displacement structure: theory and applications *SIAM review* 73(1995) pp. 297-386
- [10] L. Melkemi Displacement structure for confluent Vandermonde matrices and applications *Soumis à SIAM J.Matrix Anal.Appli.*
- [11] V. Pan On computations with structured matrices *Math.Comp.* 55(1990) pp.179-190