

Factorisation $A = QR$

$A = (\vec{v}_1 \ \vec{v}_2 \ \vec{v}_3)$, Q est obtenu en appliquant le procédé de Gram-Schmidt à $(\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3)$ et en normant les vecteurs obtenus :

$$\cdot \vec{u}_1 = \vec{v}_1, \quad \vec{q}_1 = \frac{1}{\|\vec{v}_1\|} \vec{v}_1 \quad W_1 = \text{span} \{ \vec{u}_1 \}$$

$$\text{donc } \vec{v}_1 = \|\vec{v}_1\| \vec{q}_1 \quad \text{avec } \|\vec{v}_1\| > 0$$

$$\cdot \vec{u}_2 = \vec{v}_2 - \text{proj}_{W_1}(\vec{v}_2) \Rightarrow \vec{v}_2 = \vec{u}_2 + \text{proj}_{W_1}(\vec{v}_2) \\ = \vec{u}_2 + \alpha \vec{u}_1$$

$$\text{car } \text{proj}_{W_1}(\vec{v}_2) \in \text{span} \{ \vec{u}_1 \}$$

$$\text{donc } \vec{v}_2 = \alpha \|\vec{v}_1\| \vec{q}_1 + \|\vec{u}_2\| \vec{q}_2$$

$$\text{car } \vec{q}_2 = \frac{1}{\|\vec{u}_2\|} \vec{u}_2$$

$$\text{On pose } W_2 = \text{span} \{ \vec{v}_1, \vec{v}_2 \}$$

$$\cdot \vec{u}_3 = \vec{v}_3 - \text{proj}_{W_2}(\vec{v}_3) \Rightarrow \vec{v}_3 = \vec{u}_3 + \text{proj}_{W_2}(\vec{v}_3)$$

$$= \beta \vec{v}_1 + \gamma \vec{v}_2 + \|\vec{u}_3\| \vec{q}_3$$

$$\text{car } \vec{q}_3 = \frac{1}{\|\vec{u}_3\|} \vec{u}_3$$

$$A = (\vec{v}_1 \ \vec{v}_2 \ \vec{v}_3) = (\vec{q}_1 \ \vec{q}_2 \ \vec{q}_3) \underbrace{\begin{pmatrix} \|\vec{v}_1\| & \alpha \|\vec{v}_1\| & \beta \\ 0 & \|\vec{u}_2\| & \gamma \\ 0 & 0 & \|\vec{u}_3\| \end{pmatrix}}_R$$

R est triangulaire sup. et les coeff. diagonaux sont > 0 .