Jean-Philippe Labbé Superviseur: Jérémie Rostand

1^{er} mai 2008





Frère Jacques



Laissez-moi vous conter une histoire...

Introduction



Frère Jacques



Ses écolières



Solution du problème

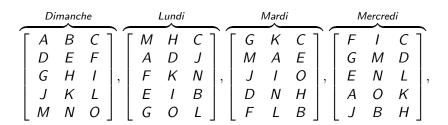
Réussite du Frère Jacques

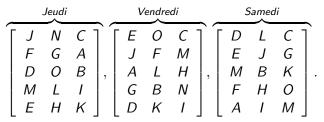
Problème (des écolières de Kirkman)

Quinze écolières marchent en rang de trois quotidiennement pour sept jours. On doit les disposer afin que deux jeunes filles marchent dans un même rang une et une seule fois durant les sept jours.

Les étudiantes se nomment Alice, Béatrice, Catherine, Dominique, Élise et ainsi de suite jusqu'à Olivia...

Réussite du Frère Jacques









Professeur Fati Guay

La demande du professeur Fati Guay



Professeur Fati Guay



Ses élèves

Définition d'un hypergraphe

Soient $V := \{p_1, p_2, ..., p_v\}$ et $\mathbf{B} := \{B_i\}_{i \in I}$.

Définition

Introduction

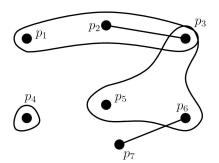
 $\mathcal{H} := (V, \mathbf{B})$ est appelé un hypergraphe d'ordre v = |V| s'il satisfait aux conditions

$$B_i \neq \emptyset \quad (\forall i \in I),$$

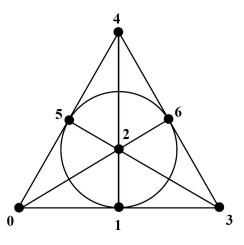
$$\bigcup_{i \in I} B_i = V.$$

Représentation d'un hypergraphe

Introduction



$$H:=\big(\{p_i\}_{1\leq i\leq 7}, \{\{p_1,p_2,p_3\}, \{p_3,p_5,p_6\}, \{p_2,p_3\}, \{p_6,p_7\}, \{p_4\}\}\big)$$



PG(2,2)

Un hypergraphe est:

simple ou multiple

PG(2,2)

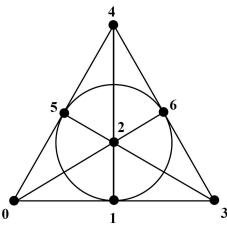


Un hypergraphe est:

- simple ou multiple
- 2 régulier si $d(p_i) = d(p_i)$ $\forall p_i, p_i \in V$

Propriétés

Introduction



PG(2,2)

Un hypergraphe est:

- simple ou multiple
- 2 régulier si $d(p_i) = d(p_i)$ $\forall p_i, p_i \in V$
- **3** uniforme si $|B_i| = |B_i|$ $\forall B_i, B_i \in \mathbf{B}$

Matrice d'incidence

A chaque hypergraphe \mathcal{H} , on peut associer une matrice d'incidence $M_{\mathcal{H}}(\mathbb{Z}_2)$.

Définition

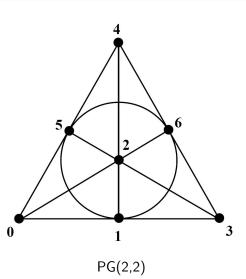
Introduction

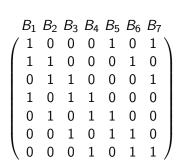
 $M_{\mathcal{H}}$ est une matrice $v \times b$, où b := |I| avec les coefficients :

$$m_{ij} := \begin{cases} 1 & \text{si } v_i \in B_j; \\ 0 & \text{si } v_i \notin B_j. \end{cases}$$

Matrice d'incidence

Introduction





Conclusion

Théorème

Introduction

Pour tout hypergraphe $\mathcal{H} = (V, \mathbf{B})$, nous avons

$$\sum_{p\in V} d(p) = \sum_{B\in \mathbf{B}} |B|.$$

Théorème

Introduction

Pour tout hypergraphe $\mathcal{H} = (V, \mathbf{B})$, nous avons

$$\sum_{p\in V} d(p) = \sum_{B\in \mathbf{B}} |B|.$$

Corollaires

1) Soit $\mathcal{H} = (V, \mathbf{B})$ un hypergraphe d'ordre v ayant b arêtes qui est r-régulier et k-uniforme. Alors

$$vr = bk$$
.

Pour tout hypergraphe $\mathcal{H} = (V, \mathbf{B})$, nous avons

$$\sum_{p\in V} d(p) = \sum_{B\in \mathbf{B}} |B|.$$

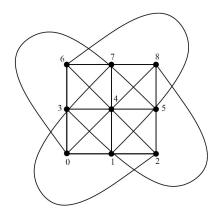
Corollaires

1) Soit $\mathcal{H} = (V, \mathbf{B})$ un hypergraphe d'ordre v ayant b arêtes qui est r-régulier et k-uniforme. Alors

$$vr = bk$$
.

2) Soit $G = (V, \mathbf{B})$ un graphe ayant b arêtes. Alors

$$\sum_{p\in V}d(p) = 2b.$$



$$\begin{split} & \textit{AG}(2,3) := (\mathbb{Z}_9, \{\{0,1,2\}, \{3,4,5\}, \{6,7,8\}, \{0,3,6\}, \{1,4,7\}, \\ \{2,5,8\}, \{2,3,7\}, \{1,3,8\}, \{1,5,6\}, \{0,5,7\}, \{0,4,8\}, \{2,4,6\}\}) \end{split}$$

Soient V et \mathbf{B} deux ensembles quelconques disjoints et $I \subseteq V \times \mathbf{B}$.

Définition

Introduction

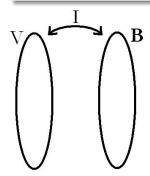
Une structure d'incidence est un triplet D = (V, B, I).

Soient V et **B** deux ensembles quelconques disjoints et $I \subseteq V \times \mathbf{B}$.

Définition

Introduction

Une structure d'incidence est un triplet D = (V, B, I).



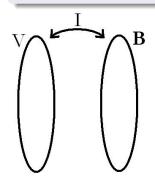
Solution du problème

Structure d'incidence

Soient V et **B** deux ensembles quelconques disjoints et $I \subseteq V \times \mathbf{B}$.

Définition

Une structure d'incidence est un triplet D = (V, B, I).



Exemples:

 $\mathbf{B} := \{ \text{droites dans } \mathbb{R}^2 \}$

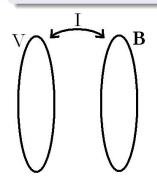
Structure d'incidence

Soient V et B deux ensembles quelconques disjoints et $I \subseteq V \times B$.

Définition

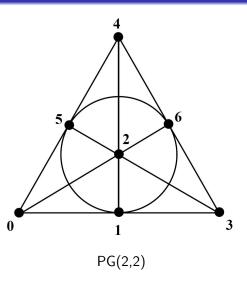
Introduction

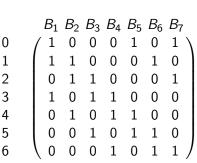
Une structure d'incidence est un triplet D = (V, B, I).



Exemples:

- $V := \{ \text{points dans } \mathbb{R}^2 \},$
 - $\mathbf{B} := \{ \text{droites dans } \mathbb{R}^2 \}$
- $V := \{\text{Étudiants du DMS}\},\$
 - $\mathbf{B} := \{ \mathsf{Cours} \; \mathsf{du} \; \mathsf{DMS} \}$





Définition d'un design

Définition

Une structure d'incidence **D** finie est appelée un design avec paramètres v, k, λ $(v, k, \lambda \in \mathbb{N})$ si elle satisfait les conditions suivantes :

- |V| = v;
- Toute paire de points sont joints par exactement λ blocs;
- |B| = k pour tout bloc B.

Dans ce cas, **D** est noté $S_{\lambda}(2, k; v)$.

Exemples: (Voir PG(2,2)=S(2,3;7)) et (Voir AG(2,3)=S(2,3;9))



Théorème sur les designs

Théorème

Introduction

Soient **D** un S(2, k; v) et $\lambda = 1$. Alors nous avons

$$d(p) = (v-1)/(k-1) =: r$$
 pour tout point p;

$$|B| = v(v-1)/k(k-1) =: b.$$

Théorème

Introduction

Soient **D** un S(2, k; v) et $\lambda = 1$. Alors nous avons

$$d(p) = (v-1)/(k-1) =: r$$
 pour tout point p;
 $|\mathbf{B}| = v(v-1)/k(k-1) =: b.$

Corollaire

Soient $v, k \in \mathbb{N}$. Alors les conditions suivantes sont nécessaires pour l'existence d'un S(2, k; v)

$$(v-1) \equiv 0 \pmod{k-1};$$

 $v(v-1) \equiv 0 \pmod{k(k-1)}.$

Définition

Introduction

Soient $\mathbf{D} = (V, \mathbf{B}, I)$ une structure d'incidence et $\mathbf{B} = \mathbf{B}_1 \cup \cdots \cup \mathbf{B}_m$ une partition de l'ensemble des blocs. Les sous-structures $\mathbf{D}|_{\mathbf{B}_1}$ forment une partition de \mathbf{D} .

Définition

Introduction

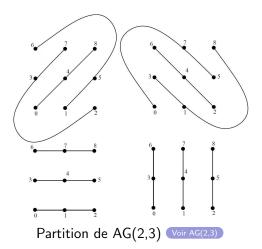
Soient $\mathbf{D} = (V, \mathbf{B}, I)$ une structure d'incidence et $\mathbf{B} = \mathbf{B}_1 \cup \cdots \cup \mathbf{B}_m$ une partition de l'ensemble des blocs. Les sous-structures $\mathbf{D}|_{\mathbf{B}_{:}}$ forment une partition de \mathbf{D} .

Définition

Soit **D** une structure d'incidence d'ordre v. Si chaque sous-structure d'une partition $\mathbf{B}_1 \cup \cdots \cup \mathbf{B}_m$ de \mathbf{D} est un S(1, k; v)(ou classe de parallèles), alors la partition est appelée une résolution.

Partition et résolubilité d'un design

Introduction





Conclusion

Le frère Jacques explique...



Introduction

« Finalement, tu recherches un S(2, k = 4; v = 16) résoluble! »





Critère nécessaire et suffisant

Théorème

Un S(2,4;v) résoluble existe si et seulement si

$$v \equiv 4 \pmod{12}$$
.

Théorème

Introduction

Un S(2,4;v) résoluble existe si et seulement si

$$v \equiv 4 \pmod{12}$$
.

Clairement $v \equiv 0 \pmod{k}$ et cette condition nous donne la nécessité.



Critère nécessaire et suffisant

Théorème

Introduction

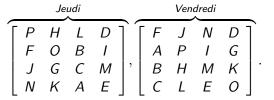
Un S(2,4;v) résoluble existe si et seulement si

$$v \equiv 4 \pmod{12}$$
.

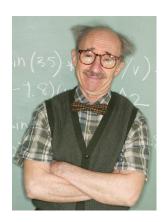
Clairement $v \equiv 0 \pmod{k}$ et cette condition nous donne la nécessité.

En 1972, Hanani, Ray-Chaudhuri et Wilson ont démontré la suffisance de ce critère.

Fati Guay enseigne 5 jours par semaine à 16 élèves : André, Bianca, Claude, Dominique, ..., Pascale. Voici les rangs qu'il recherche :







Professeur Fati Guay



Ses élèves disciplinés



Questions

Introduction

Problème des écolières de Kirkman

Construction des designs

PG 🛑

AG 🛑

Résoluble 🛑

Applications de PG(2,2)

Carrés latins

Matrice de Hadamard 🛑



Problème des écolières de Kirkman :

- Posé en 1847.
- 2 7 solutions différentes (isomorphisme près)
- 3 RS(2,3;v) existe $\Leftrightarrow v \equiv 3 \pmod{6}$ (1971)

- Construction des designs :
 - Graphes existants
 - 4 Algèbre
 - Induction (parfois...)

Lemme

Si q=4t+1 est une puissance d'un nombre premier, alors il existe un S(2,4,3q+1) résoluble (constructible). [$V=\mathbb{Z}_3\times GF(q)\cup (*)$]

Plans projectifs : —

Définition

Une structure d'incidence $\mathbf{D} = (V, \mathbf{B}, I)$ est appelée un plan projectif si et seulement si elle satisfait les axiomes suivants :

- Toute paire de points distincts sont rejoints par exactement une ligne.
- Toute paire de lignes distinctes se croisent en un unique point.
- Il existe un quadrangle, c'est-à-dire quatre points tels qu'il n'y a pas trois points de ceux-ci qui sont colinéaires.



Questions

Plans affins:



Définition

Une structure d'incidence D = (V, B, I) est un plan affin si et seulement si elle satisfait les axiomes suivants :

- Toute paire de points distincts sont rejoints par exactement une ligne.
- Étant donné un point p et une ligne G non incidente à p, il y a exactement une ligne H tel que plH qui n'est pas adjacente à G
- La structure possède un triangle, c'est-à-dire trois points non colinéaires.

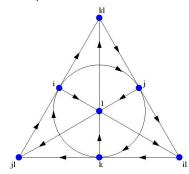
Quelques designs résolubles :

$RS_{\lambda}(2, k; v)$	#
RS(2, 3; 9)	1
RS(2, 4; 16)	1
<i>RS</i> (2, 5; 25)	1
<i>RS</i> (2, 3; 15)	7
$RS_2(2,3;9)$	9
RS(2, 4; 28)	≥7
RS(2, 4; 40)	≥2

Questions

Introduction

Applications de PG(2,2): Multiplication des octonions



Loterie de Transylvanie Trois nombres choisis au hasard de 1 à 14.

Solution: Deux plan projectif (1 à 7 et 8 à 14)

- **1** 21/26 d'avoir 2/3 sur 1 billet
- 2 4/26 d'avoir 2/3 sur 3 billets différents
- **1**/26 d'avoir 3/3



Proposition (-)

Un design transversal TD[k; s] existe \Leftrightarrow il existe k-2 carrés latins mutuellement orthogonaux d'ordre s

Exemple:

	BMW	Mercedes	Porsche	Audi
Avant-gauche	Michelin	Goodyear	Conti	Pirelli
Avant-droit	Goodyear	Conti	Pirelli	Michelin
Arrière-gauche	Conti	Pirelli	Michelin	Goodyear
Arrière-droit	Pirelli	Michelin	Goodyear	Conti

Lien avec les matrices d'Hadamard

Proposition

Un design symétrique $S_{n-1}(2,2n-1;4n-1)$ existe \Leftrightarrow il existe une matrice d'Hadamard d'ordre 4n.