

Résidus bégayants

Salim ROSTAM

Université Paris-Saclay

Vendredi 6 octobre 2017

Séminaire doctorants

LAMFA, Amiens

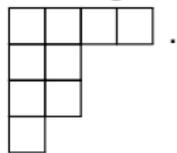
1 Un théorème de combinatoire

2 Outils pour la preuve

Définition

Une *partition* est une suite décroissante d'entiers naturels non nuls.

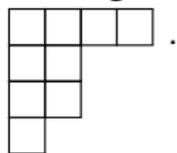
On peut représenter une partition via son *diagramme de Young*, noté $\mathcal{Y}(\lambda)$. La partition $(4, 2, 2, 1)$ est alors représentée par



Définition

Une *partition* est une suite décroissante d'entiers naturels non nuls.

On peut représenter une partition via son *diagramme de Young*, noté $\mathcal{Y}(\lambda)$. La partition $(4, 2, 2, 1)$ est alors représentée par



Définition

Une *bipartition* est un couple de partitions.

Exemple

Le couple $((5, 1), (2))$ est une bipartition, formée des partitions $(5, 1)$ et (2) .

Multiensemble des résidus

Soit η un entier naturel non nul et soit $e := 2\eta$.

Définition

Le *multiensemble des résidus* de la bipartition (λ, μ) est la partie de :

$$\begin{array}{|c|c|c|} \hline 0 & 1 & 2 \\ \hline -1 & 0 & 1 \\ \hline -2 & -1 & 0 \\ \hline \vdots & \vdots & \vdots \\ \hline \end{array} \dots \quad \begin{array}{|c|c|c|} \hline \eta & \eta+1 & \eta+2 \\ \hline \eta-1 & \eta & \eta+1 \\ \hline \eta-2 & \eta-1 & \eta \\ \hline \vdots & \vdots & \vdots \\ \hline \end{array} \dots \quad (\text{mod } e),$$

correspondant au diagramme de Young de (λ, μ) .

Multiensemble des résidus

Soit η un entier naturel non nul et soit $e := 2\eta$.

Définition

Le *multiensemble des résidus* de la bipartition (λ, μ) est la partie de :

$$\begin{array}{cccc} \boxed{0} & \boxed{1} & \boxed{2} & \dots \\ \boxed{-1} & \boxed{0} & \boxed{1} & \dots \\ \boxed{-2} & \boxed{-1} & \boxed{0} & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{array} \quad \begin{array}{cccc} \boxed{\eta} & \boxed{\eta+1} & \boxed{\eta+2} & \dots \\ \boxed{\eta-1} & \boxed{\eta} & \boxed{\eta+1} & \dots \\ \boxed{\eta-2} & \boxed{\eta-1} & \boxed{\eta} & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{array} \pmod{e},$$

correspondant au diagramme de Young de (λ, μ) .

Exemple

Le multiensemble des résidus de la bipartition $((5, 1), (2))$ est

donné pour $e = 4$ par $\boxed{0} \boxed{1} \boxed{2} \boxed{3} \boxed{0} \quad \boxed{2} \boxed{3} .$
 $\boxed{3}$

Multiplicités des résidus et décalage

Soit $e = 2\eta \in 2\mathbb{N}^*$. Si (λ, μ) est une bipartition, on note $\alpha(\lambda, \mu) \in \mathbb{N}^e$ le e -uplet des multiplicités du multiensemble des résidus.

Exemple

Le multiensemble des résidus de la bipartition $((4, 2), (1))$ pour $e = 6$ est $\begin{array}{|c|c|c|c|} \hline 0 & 1 & 2 & 3 \\ \hline 5 & 0 & & \\ \hline \end{array} \boxed{3}$, donc $\alpha((4, 2), (1)) = (2, 1, 1, 2, 0, 1)$.

Multiplicités des résidus et décalage

Soit $e = 2\eta \in 2\mathbb{N}^*$. Si (λ, μ) est une bipartition, on note $\alpha(\lambda, \mu) \in \mathbb{N}^e$ le e -uplet des multiplicités du multiensemble des résidus.

Exemple

Le multiensemble des résidus de la bipartition $((4, 2), (1))$ pour $e = 6$ est $\begin{array}{|c|c|c|c|} \hline 0 & 1 & 2 & 3 \\ \hline 5 & 0 & & \\ \hline \end{array} \boxed{3}$, donc $\alpha((4, 2), (1)) = (2, 1, 1, 2, 0, 1)$.

Définition (Décalage)

Pour $\alpha = (\alpha_i) \in \mathbb{N}^e$, on définit $\sigma \cdot \alpha \in \mathbb{N}^e$ par $(\sigma \cdot \alpha)_i := \alpha_{\eta+i}$.

On a $\sigma \cdot \alpha = (\alpha_\eta, \alpha_{\eta+1}, \dots, \alpha_{e-1}, \alpha_0, \alpha_1, \dots, \alpha_{\eta-1})$.

Proposition

On a $\alpha(\mu, \lambda) = \sigma \cdot \alpha(\lambda, \mu)$. En particulier, si $\alpha := \alpha(\lambda, \lambda)$ alors $\sigma \cdot \alpha = \alpha$.

Proposition

On a $\alpha(\mu, \lambda) = \sigma \cdot \alpha(\lambda, \mu)$. En particulier, si $\alpha := \alpha(\lambda, \lambda)$ alors $\sigma \cdot \alpha = \alpha$.

Théorème (R.)

Soit (λ, μ) une bipartition et soit $\alpha := \alpha(\lambda, \mu) \in \mathbb{N}^e$. Si $\sigma \cdot \alpha = \alpha$ alors il existe une partition ν telle que $\alpha = \alpha(\nu, \nu)$.

Proposition

On a $\alpha(\mu, \lambda) = \sigma \cdot \alpha(\lambda, \mu)$. En particulier, si $\alpha := \alpha(\lambda, \lambda)$ alors $\sigma \cdot \alpha = \alpha$.

Théorème (R.)

Soit (λ, μ) une bipartition et soit $\alpha := \alpha(\lambda, \mu) \in \mathbb{N}^e$. Si $\sigma \cdot \alpha = \alpha$ alors il existe une partition ν telle que $\alpha = \alpha(\nu, \nu)$.

Exemple

On prend $e = 6$. Les multiensembles :

0	3	4	5						
5	2	3							
	1	2							
	0								

et

0	1	2	3			3	4	5	0
5						2			

coïncident (et $\alpha = (2, 1, 2, 2, 1, 2)$).

Démonstration par l'exemple

On a $\alpha(\square, \begin{array}{|c|c|c|} \hline \square & \square & \square \\ \hline \square & \square & \\ \hline \square & \square & \\ \hline \square & & \\ \hline \end{array}) = (2, 1, 2, 2, 1, 2)$.

0	1	2
5	0	
4	5	
3		

3	4	5
2	3	
1	2	
0		

$$\alpha = (3, 2, 3, 3, 2, 3)$$

Démonstration par l'exemple

On a $\alpha(\begin{array}{|c|c|c|} \hline \square & \square & \square \\ \hline \end{array}) = (2, 1, 2, 2, 1, 2)$.

0	1	2
5	0	
4	5	
3		

3	4	5
2	3	
1	2	
0		

↓

0	1	2
5	0	
4	5	
	5	

3	4	5
2	3	
1	2	
	2	

$$\alpha = (3, 2, 3, 3, 2, 3)$$

↓

$$\alpha = (2, 2, 3, 2, 2, 3)$$

Démonstration par l'exemple

On a $\alpha(\square, \begin{array}{|c|c|c|} \hline \square & \square & \square \\ \hline \end{array}) = (2, 1, 2, 2, 1, 2)$.

0	1	2
5	0	
4	5	
3		

3	4	5
2	3	
1	2	
0		

$$\alpha = (3, 2, 3, 3, 2, 3)$$



0	1	2
5	0	
4	5	
	5	

3	4	5
2	3	
1	2	
	2	

$$\alpha = (2, 2, 3, 2, 2, 3)$$



0	1	2
5	0	
4		
4		

3	4	5
2	3	
	3	
1		

$$\alpha = (2, 2, 2, 2, 2, 2)$$

Démonstration par l'exemple

On a $\alpha(\square, \begin{array}{|c|c|c|} \hline \square & \square & \square \\ \hline \end{array}) = (2, 1, 2, 2, 1, 2)$.

0	1	2
5	0	
4	5	
3		

3	4	5
2	3	
1	2	
0		

$$\alpha = (3, 2, 3, 3, 2, 3)$$



0	1	2
5	0	
4	5	
	5	

3	4	5
2	3	
1	2	
	2	

$$\alpha = (2, 2, 3, 2, 2, 3)$$



0	1	2
5	0	
4	5	
	4	

3	4	5
2	3	
1	2	
	1	

$$\alpha = (2, 2, 2, 2, 2, 2)$$



0	1	2
5	0	

3	4	5
2	3	

$$\alpha = (2, 1, 2, 2, 1, 2)$$

Échec de démonstration par l'exemple

On a $\alpha(\begin{array}{|c|c|c|c|} \hline \square & \square & \square & \square \\ \hline \square & \square & \square & \\ \hline \end{array}) = (2, 1, 2, 2, 1, 2)$.

0	1	2
5	0	
4	5	
3		

3	4	5
2	3	
1	2	
0		

$$\alpha = (3, 2, 3, 3, 2, 3)$$

Échec de démonstration par l'exemple

On a $\alpha(\begin{array}{|c|c|c|} \hline \square & \square & \square \\ \hline \end{array}, \begin{array}{|c|c|c|c|} \hline \square & \square & \square & \square \\ \hline \square & \square & \square & \square \\ \hline \square & \square & \square & \square \\ \hline \square & \square & \square & \square \\ \hline \end{array}) = (2, 1, 2, 2, 1, 2)$.

0	1	2
5	0	
4	5	
3		

3	4	5
2	3	
1	2	
0		

$$\alpha = (3, 2, 3, 3, 2, 3)$$



0	1	2
5	0	
4	5	

3	4	5
2	3	
1	2	



$$\alpha = (2, 2, 3, 2, 2, 3)$$

Échec de démonstration par l'exemple

On a $\alpha(\begin{array}{|c|c|c|} \hline \square & \square & \square \\ \hline \end{array}) = (2, 1, 2, 2, 1, 2)$.

0	1	2
5	0	
4	5	
3		

3	4	5
2	3	
1	2	
0		

$$\alpha = (3, 2, 3, 3, 2, 3)$$



0	1	2
5	0	
4	5	

3	4	5
2	3	
1	2	

$$\alpha = (2, 2, 3, 2, 2, 3)$$



0	1
5	0
4	5

3	4
2	3
1	2

$$\alpha = (2, 2, 2, 2, 2, 2)$$

① Un théorème de combinatoire

② Outils pour la preuve

Définition

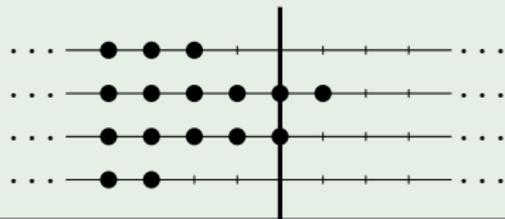
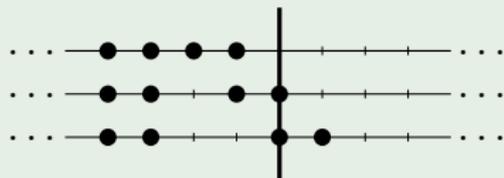
Le β -nombre associé à une partition $\lambda = (\lambda_1, \dots, \lambda_h)$ est la suite $(\beta(\lambda)_i)_{i \geq 1}$ définie par $\beta(\lambda)_i := \lambda_i - i$. En disposant les éléments de ce β -nombre sur un abaque à e fils, on obtient le e -abaque de λ .

Définition

Le β -nombre associé à une partition $\lambda = (\lambda_1, \dots, \lambda_h)$ est la suite $(\beta(\lambda)_i)_{i \geq 1}$ définie par $\beta(\lambda)_i := \lambda_i - i$. En disposant les éléments de ce β -nombre sur un abaque à e fils, on obtient le e -abaque de λ .

Exemple

Le β -nombre associé à la partition $(6, 4, 4, 2, 2)$ est $(5, 2, 1, -2, -3, -6, -7, \dots)$. Des abaques sont :



Définition

Un *crochet* pour une partition λ est une partie de $\mathcal{Y}(\lambda)$ de la forme :

$$\{(i', j') \in \mathcal{Y}(\lambda) : i' = i \text{ ou } j' = j\}, \quad (i, j) \in \mathcal{Y}(\lambda).$$

Un *ruban* est la projection d'un *e-crochet* sur la frontière de $\mathcal{Y}(\lambda)$.

Définition

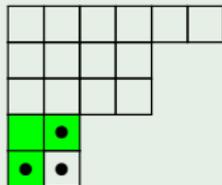
Un *crochet* pour une partition λ est une partie de $\mathcal{Y}(\lambda)$ de la forme :

$$\{(i', j') \in \mathcal{Y}(\lambda) : i' = i \text{ ou } j' = j\}, \quad (i, j) \in \mathcal{Y}(\lambda).$$

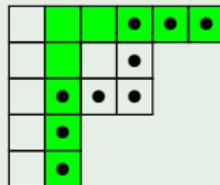
Un *ruban* est la projection d'un e -crochet sur la frontière de $\mathcal{Y}(\lambda)$.

Exemple

Des e -crochets et leur e -rubans pour la partition $(6, 4^2, 2^2)$ sont



(pour $e = 3$) et



(pour $e = 9$).

Crochets, rubans

Définition

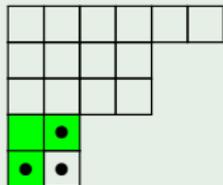
Un *crochet* pour une partition λ est une partie de $\mathcal{Y}(\lambda)$ de la forme :

$$\{(i', j') \in \mathcal{Y}(\lambda) : i' = i \text{ ou } j' = j\}, \quad (i, j) \in \mathcal{Y}(\lambda).$$

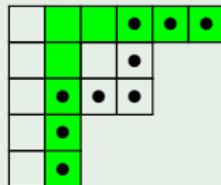
Un *ruban* est la projection d'un e -crochet sur la frontière de $\mathcal{Y}(\lambda)$.

Exemple

Des e -crochets et leur e -rubans pour la partition $(6, 4^2, 2^2)$ sont



(pour $e = 3$) et



(pour $e = 9$).

Remarque

Si r est un ruban alors $\mathcal{Y}(\lambda) \setminus r = \mathcal{Y}(\mu)$ où μ est une partition.

Définition

Soit $e \geq 2$. Une partition est un e -cœur si elle n'a pas de e -crochet (ou de façon équivalente, de e -ruban).

Définition

Soit $e \geq 2$. Une partition est un e -cœur si elle n'a pas de e -crochet (ou de façon équivalente, de e -ruban).

Théorème

Une partition est un e -cœur si et seulement si son e -abaque n'a pas de trou.

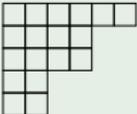
Définition

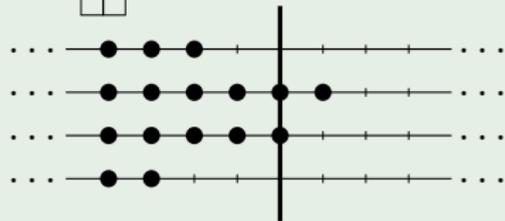
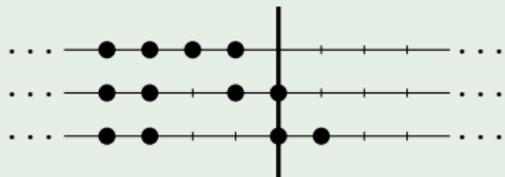
Soit $e \geq 2$. Une partition est un e -cœur si elle n'a pas de e -crochet (ou de façon équivalente, de e -ruban).

Théorème

Une partition est un e -cœur si et seulement si son e -abaque n'a pas de trou.

Exemple

Les abaques associés à la partition $\lambda :=$  sont :



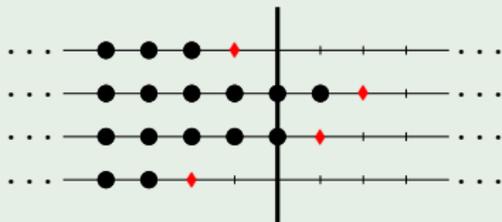
Ainsi λ est un 4-cœur (mais n'est pas un 3-cœur).

Paramétrisation

Au e -abaque d'un e -cœur λ , on considère les abscisses $\phi(\lambda) := x = (x_0, \dots, x_{e-1}) \in \mathbb{Z}^e$ des premiers trous.

Exemple

On représente les premiers trous du 4-abaque associé au 4-cœur $(6, 4^2, 2^2)$ par des \blacklozenge :



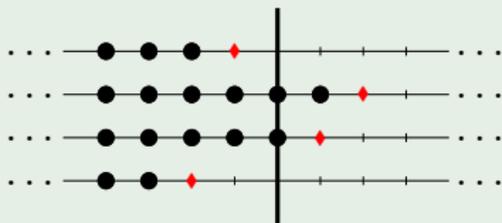
ainsi $x = (-1, 2, 1, -2)$.

Paramétrisation

Au e -abaque d'un e -cœur λ , on considère les abscisses $\phi(\lambda) := x = (x_0, \dots, x_{e-1}) \in \mathbb{Z}^e$ des premiers trous.

Exemple

On représente les premiers trous du 4-abaque associé au 4-cœur $(6, 4^2, 2^2)$ par des \blacklozenge :



ainsi $x = (-1, 2, 1, -2)$.

Proposition

On a $x_0 + \dots + x_{e-1} = 0$. Réciproquement, tout e -uplet d'entiers de somme nulle correspond à un e -cœur.

Utilité de la paramétrisation

Proposition

On a $\frac{1}{2}\|x\|^2 = \alpha_0$ et $x_i = \alpha_i - \alpha_{i+1}$ pour tout $i \in \{0, \dots, e-1\}$.

Exemple

Avec $\lambda = (6, 4^2, 2^2)$, on a $x = (-1, 2, 1, -2)$ et $\alpha = (5, 6, 4, 3)$:

0	1	2	3	0	1
3	0	1	2		
2	3	0	1		
1	2				
0	1				

($e = 4$).

Utilité de la paramétrisation

Proposition

On a $\frac{1}{2}\|x\|^2 = \alpha_0$ et $x_i = \alpha_i - \alpha_{i+1}$ pour tout $i \in \{0, \dots, e-1\}$.

Exemple

Avec $\lambda = (6, 4^2, 2^2)$, on a $x = (-1, 2, 1, -2)$ et $\alpha = (5, 6, 4, 3)$:

0	1	2	3	0	1
3	0	1	2		
2	3	0	1		
1	2				
0	1				

$(e = 4)$.

Corollaire

Si $x = \phi(\lambda)$ et $y = \phi(\mu)$ alors $\alpha_0(\lambda, \mu) = q(x, y)$, où :

$$q : \begin{array}{l} \mathbb{Q}_0^e \times \mathbb{Q}_0^e \longrightarrow \mathbb{Q} \\ (x, y) \longmapsto \frac{1}{2}\|x\|^2 + \frac{1}{2}\|y\|^2 - y_0 - \dots - y_{\eta-1} \end{array} .$$

Utilisation de la convexité

Soit (λ, μ) un e -bicœur, posons $x := \phi(\lambda)$ et $y := \phi(\mu)$. On suppose que $\alpha := \alpha(\lambda, \mu)$ vérifie $\sigma \cdot \alpha = \alpha$ et on veut montrer qu'il existe une partition ν telle que $\alpha(\nu, \nu) = \alpha$.

Utilisation de la convexité

Soit (λ, μ) un e -bicœur, posons $x := \phi(\lambda)$ et $y := \phi(\mu)$. On suppose que $\alpha := \alpha(\lambda, \mu)$ vérifie $\sigma \cdot \alpha = \alpha$ et on veut montrer qu'il existe une partition ν telle que $\alpha(\nu, \nu) = \alpha$.

Lemme

Il suffit de trouver un e -cœur ν tel que :

$$\begin{cases} \alpha_0(\nu, \nu) \leq \alpha_0, \\ \alpha_i(\nu, \nu) - \alpha_{i+1}(\nu, \nu) = \alpha_i - \alpha_{i+1}, \end{cases} \quad \text{pour tout } i.$$

Utilisation de la convexité

Soit (λ, μ) un e -bicœur, posons $x := \phi(\lambda)$ et $y := \phi(\mu)$. On suppose que $\alpha := \alpha(\lambda, \mu)$ vérifie $\sigma \cdot \alpha = \alpha$ et on veut montrer qu'il existe une partition ν telle que $\alpha(\nu, \nu) = \alpha$.

Lemme

Il suffit de trouver un e -cœur ν tel que :

$$\begin{cases} \alpha_0(\nu, \nu) \leq \alpha_0, \\ \alpha_i(\nu, \nu) - \alpha_{i+1}(\nu, \nu) = \alpha_i - \alpha_{i+1}, \quad \text{pour tout } i. \end{cases}$$

Autrement dit, il suffit de trouver $z \in \mathbb{Z}_0^e$ tel que :

$$\begin{cases} q(z, z) \leq q(x, y), \\ z_i + z_{i+\eta} = x_i + y_{i+\eta}, \quad \text{pour tout } i. \end{cases} \quad (E)$$

Utilisation de la convexité

Soit (λ, μ) un e -bicœur, posons $x := \phi(\lambda)$ et $y := \phi(\mu)$. On suppose que $\alpha := \alpha(\lambda, \mu)$ vérifie $\sigma \cdot \alpha = \alpha$ et on veut montrer qu'il existe une partition ν telle que $\alpha(\nu, \nu) = \alpha$.

Lemme

Il suffit de trouver un e -cœur ν tel que :

$$\begin{cases} \alpha_0(\nu, \nu) \leq \alpha_0, \\ \alpha_i(\nu, \nu) - \alpha_{i+1}(\nu, \nu) = \alpha_i - \alpha_{i+1}, \quad \text{pour tout } i. \end{cases}$$

Autrement dit, il suffit de trouver $z \in \mathbb{Z}_0^e$ tel que :

$$\begin{cases} q(z, z) \leq q(x, y), \\ z_i + z_{i+\eta} = x_i + y_{i+\eta}, \quad \text{pour tout } i. \end{cases} \quad (E)$$

Par convexité et symétrie de q , l'élément $z := \frac{x+y}{2}$ vérifie (E) mais on peut avoir $z \notin \mathbb{Z}_0^e$ (en général $z \in \frac{1}{2}\mathbb{Z}_0^e$).

Forte convexité et approximation

La fonction q est convexe mais c'est aussi le cas de $q - \frac{1}{2}\|\cdot\|^2$.

Ainsi :

$$q(z, z) \leq q(x, y) - \frac{1}{4}\|x - y\|^2.$$

Forte convexité et approximation

La fonction q est convexe mais c'est aussi le cas de $q - \frac{1}{2}\|\cdot\|^2$.

Ainsi :

$$q(z, z) \leq q(x, y) - \frac{1}{4}\|x - y\|^2.$$

Théorème

On peut trouver un élément $\tilde{z} \in \mathbb{Z}_0^e$ vérifiant :

$$q(\tilde{z}, \tilde{z}) \leq q(z, z) + \frac{1}{4}\|x - y\|^2,$$

ainsi que pour tout i :

$$\begin{aligned} z_i + z_{i+\eta} &= \tilde{z}_i + \tilde{z}_{i+\eta}, \\ (|z_i - \tilde{z}_i| < 1). \end{aligned}$$

On conclut que \tilde{z} vérifie (E), en particulier $q(\tilde{z}, \tilde{z}) \leq q(x, y)$.

Comment approximer

L'existence d'une bonne approximation \tilde{z} repose sur l'existence d'une certaine matrice binaire. Prenons l'exemple de la matrice suivante :

$$V := \frac{1}{2} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 0 & 0 & 1 & 2 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 2 & 1 \end{array} \right) = \begin{pmatrix} v^{(1)} \\ v^{(2)} \end{pmatrix} = \left(V^{[1]} \mid V^{[2]} \right),$$

qui vérifie $|v^{(i)}| \in \mathbb{N}$ et $|V^{[i]}| \in \mathbb{N}$.

Comment approximer

L'existence d'une bonne approximation \tilde{z} repose sur l'existence d'une certaine matrice binaire. Prenons l'exemple de la matrice suivante :

$$V := \frac{1}{2} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 0 & 0 & 1 & 2 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 2 & 1 \end{array} \right) = \begin{pmatrix} v^{(1)} \\ v^{(2)} \end{pmatrix} = \left(V^{[1]} \mid V^{[2]} \right),$$

qui vérifie $|v^{(i)}| \in \mathbb{N}$ et $|V^{[j]}| \in \mathbb{N}$. On veut écrire V sous la forme

$$V = \frac{1}{2}(E_1 + E_2), \text{ où les matrices } E_i = \begin{pmatrix} e_i^{(1)} \\ e_i^{(2)} \end{pmatrix} = \left(E_i^{[1]} \mid E_i^{[2]} \right)$$

vérifient $|v^{(i)}| = |e_1^{(i)}| = |e_2^{(i)}|$ et $|V^{[j]}| = |E_1^{[j]}| = |E_2^{[j]}|$.

Comment approximer

L'existence d'une bonne approximation \tilde{z} repose sur l'existence d'une certaine matrice binaire. Prenons l'exemple de la matrice suivante :

$$V := \frac{1}{2} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 0 & 0 & 1 & 2 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 2 & 1 \end{array} \right) = \begin{pmatrix} v^{(1)} \\ v^{(2)} \end{pmatrix} = \left(V^{[1]} \mid V^{[2]} \right),$$

qui vérifie $|v^{(i)}| \in \mathbb{N}$ et $|V^{[i]}| \in \mathbb{N}$. On veut écrire V sous la forme

$$V = \frac{1}{2}(E_1 + E_2), \text{ où les matrices } E_i = \begin{pmatrix} e_i^{(1)} \\ e_i^{(2)} \end{pmatrix} = \left(E_i^{[1]} \mid E_i^{[2]} \right)$$

vérifient $|v^{(i)}| = |e_1^{(i)}| = |e_2^{(i)}|$ et $|V^{[i]}| = |E_1^{[i]}| = |E_2^{[i]}|$. On prend :

$$E_1 := \left(\begin{array}{ccc|ccc} 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ \mathbf{1} & 0 & 1 & 0 & 1 & \mathbf{0} \end{array} \right)$$

$$E_2 := \left(\begin{array}{ccc|ccc} 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ \mathbf{0} & 1 & 0 & 0 & 1 & \mathbf{1} \end{array} \right).$$

Comment approximer

L'existence d'une bonne approximation \tilde{z} repose sur l'existence d'une certaine matrice binaire. Prenons l'exemple de la matrice suivante :

$$V := \frac{1}{2} \left(\begin{array}{ccc|ccc} 0 & 0 & 1 & 2 & 1 & 2 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 2 & 1 \end{array} \right) = \begin{pmatrix} v^{(1)} \\ v^{(2)} \end{pmatrix} = \left(V^{[1]} \mid V^{[2]} \right),$$

qui vérifie $|v^{(i)}| \in \mathbb{N}$ et $|V^{[j]}| \in \mathbb{N}$. On veut écrire V sous la forme

$$V = \frac{1}{2}(E_1 + E_2), \text{ où les matrices } E_i = \begin{pmatrix} e_i^{(1)} \\ e_i^{(2)} \end{pmatrix} = \left(E_i^{[1]} \mid E_i^{[2]} \right)$$

vérifient $|v^{(i)}| = |e_1^{(i)}| = |e_2^{(i)}|$ et $|V^{[j]}| = |E_1^{[j]}| = |E_2^{[j]}|$. On prend :

$$E_1 := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & | & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & | & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$
$$E_2 := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & | & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & | & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Merci de votre attention !

Merci de votre attention !