

# Des Graphes et des Matrices

PAR PATRICK TELLER

Dans ce qui suit on considérera un graphe simple et sa matrice d'incidence « sommets-arêtes », dans laquelle les colonnes représentent les arêtes.

Ceci est un essai d'étude d'un graphe « sans méthodes de la théorie des graphes », avec des techniques d'Algèbre linéaire élémentaire.

Les propriétés que nous allons étudier concernent la recherche des cycles et la détermination des composantes connexes.

## 1 Définitions

Soit le graphe non orienté  $G=(V,E)$ , où  $V=\{v_1,\dots,v_n\}$  et  $E=\{e_1,\dots,e_m\}$ ; nous supposons que les sommets forment un ensemble ordonné et nous orienterons les arêtes de manière arbitraire, de telle sorte que pour tout  $k$  l'origine de l'arête  $e_k$ , notée  $\alpha(e_k)$ , soit inférieure à l'extrémité, notée  $\beta(e_k)$ .

On notera  $M$  la matrice d'incidence du graphe, les colonnes représentent les arêtes et les lignes correspondent aux sommets; nous désignerons les colonnes de  $M$  par  $M_1,\dots,M_m$  et pour tout  $k$

$M_k$  s'écrit  $\begin{pmatrix} 0 \\ \dots \\ 1 \\ \dots \\ -1 \\ 0 \\ \dots \\ 0 \end{pmatrix}$  avec un 1 à la ligne  $\alpha(M_k)$  et un -1 à la ligne  $\beta(M_k)$ ; un tel vecteur sera dit

élémentaire.

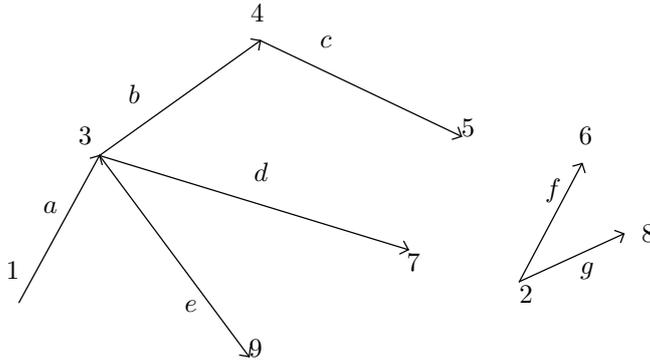
**Définition 1.** *L'ordre lexicographique pour les arêtes*

Soient les arêtes  $e$  et  $f$

On dira que  $f \preceq e$  lorsque  $\begin{cases} \alpha(e) < \alpha(f) \\ \text{ou} \\ \alpha(e) = \alpha(f) \text{ et } \beta(e) \leq \beta(f) \end{cases}$ .

**Exemple 2.** Le graphe suivant est représenté par la matrice

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$



Pour ce qui nous concerne (composantes connexes et cycles) nous confondrons graphe et matrice d'incidence.

**Définition 3.** *Arêtes, Chaines et Cycles*

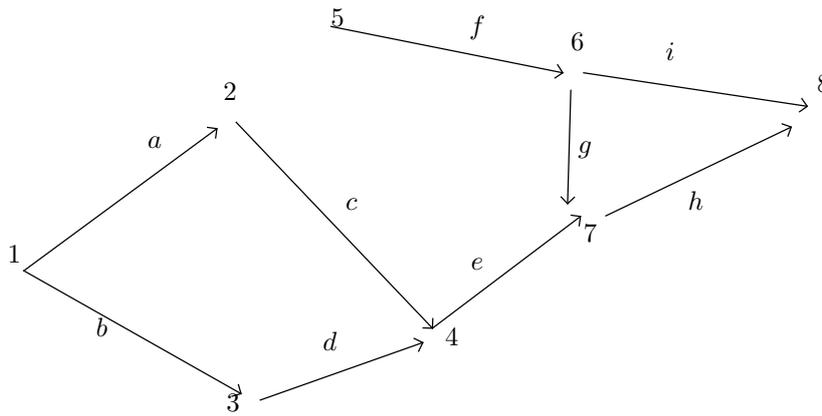
On appellera chaîne toute suite de sommets  $C=(v_{i_1}, \dots, v_{i_q})$  telle que pour chaque  $k \in \{1, \dots, q-1\}$   $(v_{k_i}, v_{k_{i+1}})$  ou  $(v_{k_{i+1}}, v_{k_i})$  appartient à  $E$ ;  $v_{i_1}$  sera appelé l'origine de la chaîne et  $v_{i_q}$  sera appelé son extrémité (notés respectivement  $\alpha(C)$  et  $\beta(C)$ ).

Soient deux chaînes  $C$  et  $D$  telles que l'origine de  $D$  est l'extrémité de  $C$ , la concaténation  $C@D$  est une chaîne; de même dans le cas de l'arête  $e=(v,w)$ , où  $v < w$ , nous noterons  $-e$  la chaîne  $(w,v)$ .

On notera la chaîne  $(v_{i_1}, \dots, v_{i_q}) \sum_{k=1}^{q-1} \varepsilon_k e_{i_k}$  où  $e_{i_k} = (\min(\{v_{i_k}, v_{i_{k+1}}\}), \max(\{v_{i_k}, v_{i_{k+1}}\}))$  et suivant les cas  $\varepsilon_k = 1$  ou  $-1$ .

On appellera cycle toute chaîne  $(v_{i_1}, \dots, v_{i_q})$  où  $v_{i_1} = v_{i_q}$ .

**Exemple 4.**



(1,2,4,3,1) est un cycle; (1,2,4,3) est une chaîne.

On appellera vecteur élémentaire tout vecteur (numérique) de la forme  $\begin{pmatrix} 0 \\ \dots \\ 0 \\ 1 \\ \dots \\ -1 \\ 0 \\ \dots \\ 0 \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{n1}(\mathbb{Z})$ , que l'on désignera par  $v_i - v_j$  (lorsque la  $i$ -ème coordonnée vaut 1 et la  $j$ -ème vaut -1), ou  $\begin{pmatrix} 0 \\ \dots \\ \dots \\ 0 \end{pmatrix}$ , noté 0.

**Définition 5.** *L'ordre lexicographique pour les vecteurs élémentaires*

On dira que  $v_i - v_j \preccurlyeq v_a - v_b$  lorsque  $\begin{cases} a < i \\ \text{ou} \\ a = i \text{ et } b \leq j \end{cases}$  et  $\forall v \neq 0, v > 0$

**Remarque 6.**

A toute arête correspond un vecteur élémentaire mais la réciproque est fautive: dans le cas de l'exemple 4  $v_2 - v_6$  est un vecteur élémentaire mais il ne représente pas une arête.

**Définition 7.** *Matrice de Type Incidence*

On appellera *Matrice de Type Incidence (MTI)* toute matrice rectangulaire à valeurs dans  $\{0,-1,1\}$  dont les colonnes non nulles sont des vecteurs élémentaires.

Une MTI sera dite *réduite* lorsque les origines de ses colonnes non nulles sont distinctes deux à deux (les colonnes non nulles sont alors linéairement indépendantes).

A une MTI on associera le graphe dont l'ensemble des colonnes non nulles est la matrice d'incidence.

**Définition 8.**

Soit deux vecteurs élémentaires de même origine  $X$  et  $Y$  on notera  $S(X,Y)=X-Y$  si  $(\beta(X)-\beta(Y))>0$ , sinon  $Y-X$ , c'est à dire celui parmi  $X-Y$  et  $Y-X$  qui est un vecteur élémentaire.

On remarquera que  $S(X,X)=0$  et que  $S(X,Y)=0 \iff X=Y$ .

**Exemple 9.**  $S\left(\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}\right)\right) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$  mais  $S\left(\left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}\right)\right) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ .

**Remarque 10.** Si  $X$  et  $Y$  sont deux vecteurs élémentaires de même origine ou de même extrémité la réunion des sommets de  $X$  et  $Y$  est égale à la réunion de  $X$  et de  $S(X,Y)$ ; par suite remplacer  $Y$  par  $S(X,Y)$  ne modifie pas  $V$ .

**Définition 11.** *Incidence d'une chaîne*

Soit la chaîne  $C = \sum_{i=1}^m \varepsilon_i e_i$  où les  $\varepsilon_i \in \mathbb{Z}\{-1, 1, 0\}$  on appelle incidence de  $C$  le vecteur  $M \begin{pmatrix} \varepsilon_1 \\ \dots \\ \dots \\ \varepsilon_m \end{pmatrix}$

**Proposition 12.**

Avec les notations ci-dessus les cycles de  $G$  sont les chaînes d'incidence nulle.

**Définition 13.** *Cycles élémentaires*

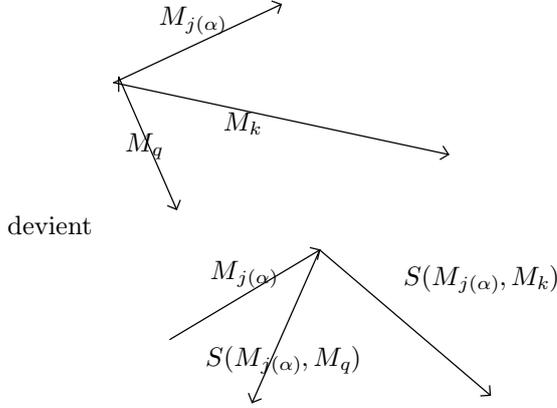
On appellera *socle du cycle*  $(v_{i_1}, \dots, v_{i_{q-1}}, v_{i_1})$  la liste  $[v_{i_1}, \dots, v_{i_{q-1}}]$  (définie à une translation modulo  $q-1$  près).e

Lorsque le socle est injectif le cycle sera dit *élémentaire*.

## 2 La réduction de la matrice d'incidence

**Définition 14.** *Redéploiement élémentaire d'un graphe*

Soit  $\alpha$  un sommet et  $M_{j(\alpha)}$  la colonne de  $M$  la plus grande au sens de  $\preceq$  parmi les colonnes d'origine  $\alpha$ , on appellera redéploiement élémentaire du graphe  $M$  le remplacement de toutes les autres colonnes  $M_k$  de même origine que  $M_{j(\alpha)}$  par les colonnes  $S(M_{j(\alpha)}, M_k)$ .



**Proposition 15.** *Algorithme : séparer les origines*

Soit la matrice d'incidence  $M$  et  $(e_1, \dots, e_m)$  la liste des arêtes, dans l'ordre des colonnes de  $M$ ; on pose  $M' = M$  et  $P = I$ .

Soit  $i:1$

tant que  $i \leq n$

$A: \{M_k, \alpha(M_k) = i\}$ , si  $A \neq \emptyset$ , soit  $M_{j_0} = \max(A)$ , pour tout  $N$  de  $A - M_{j_0}$ ,  $N: N - M_{j_0}$  ( $= S(N, M_{j_0})$ ),  $P: P - P_{j_0}$

$i: i+1$ .

Il est immédiat qu'à chaque itération on obtient une MTI, et après un nombre fini d'itérations on aboutit à une MTI réduite  $M'$ ; à chaque itération s'effectue un redéploiement élémentaire de telle sorte qu'à la fin l'ensemble des sommets de  $M'$  est celui de  $M$ , mais les arêtes de  $M'$  ont des origines distinctes deux à deux, donnant à l'ensemble des sommets une structure d'ensemble partiellement ordonné, filtrant à droite.

De l'égalité  $M' = MP$  on déduit pour chaque colonne  $M'_j$  de  $M'$  que  $\sum_{i=1}^m P_{ij} M_i = M'_j$ , qui est un vecteur élémentaire (nul ou pas).

**Proposition 16.** *L'algorithme et les cycles; la matrice  $P$*

Si on définit pour chaque colonne  $M'_j$  de la matrice finale  $M'$  l'ensemble  $S(j) = \{k, M'_k > M'_j\}$  et  $E(j) = \{\sum_{k \in S(j)} \eta_k M_k, \forall \eta_k \in \{0, 1\}\}$  alors (à l'issue de l'exécution) chaque colonne de  $M'$  vérifie

l'égalité  $M'_j = \min\{M_j - Q, Q \in E(j)\}$ . \*

Cette remarque va nous permettre d'étudier les coefficients apparaissant dans la matrice P.

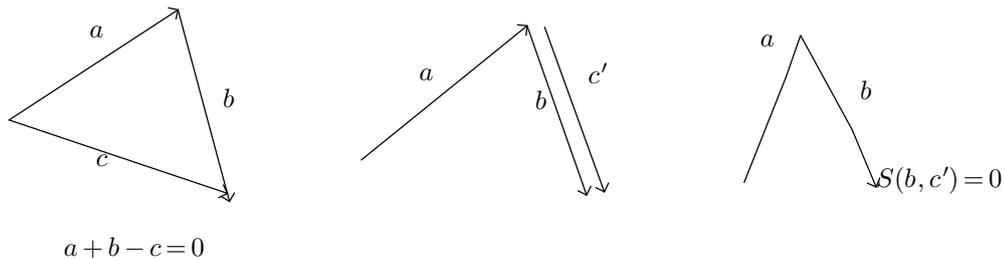
Soit un cycle élémentaire de M:  $\sum_{k=1}^r \varepsilon_{jk} e_{jk} = 0$ , où  $M'_{j_1} > \dots > M'_{j_r}$ , alors  $M_{j_r} = -\sum_{k=1}^{r-1} \frac{\varepsilon_{jk}}{\varepsilon_{j_r}} M_{j_k}$ ; on déduit de (\*) que  $M'_{j_r} = 0$  (\*\*) et par suite  $P_{j_r} = E_{j_r} + \sum_{k=1}^{r-1} \frac{\varepsilon_{jk}}{\varepsilon_{j_r}} E_{j_k}$  où  $E_i$  désigne le i-ème vecteur de la base canonique; en particulier la colonne  $P_j$  est à coefficients dans  $\{-1, 1, 0\}$ .

Considérons une arête  $M_j$  n'appartenant pas à un cycle: algébriquement la colonne  $P_j$  telle que  $M'_j = MP_j$  est définie «à un cycle près», cependant comme  $S(j) = \{k, M'_k > M'_j\}$  et comme dans chaque cycle il y a une arête  $M_k$  telle que  $M'_k = 0$  et donc ne peut appartenir à  $S(j)$ , il découle de (\*) qu'il ne peut y avoir de «cycle» comptabilisé, c'est à dire d'arête comptée plusieurs fois dans l'expression de  $M'_j$  et donc  $P_j$  ne contient que des coefficients appartenant à  $\{-1, 1, 0\}$ .

$M'$  étant réduite et engendrée par opérations élémentaires sur les colonnes à partir de M, ses colonnes non nulles sont linéairement indépendantes et engendrent  $\text{Im}(M)$ , donc le nombre de ses colonnes nulles est la dimension du noyau  $\text{Ker}(M)$ ; les colonnes correspondant dans P appartiennent à  $\text{Ker}(M)$  et, comme P est le produit de matrices représentant des opérations élémentaires, elle est inversible d'où finalement ces colonnes, indépendantes, constituent une base de  $\text{Ker}(M)$ .

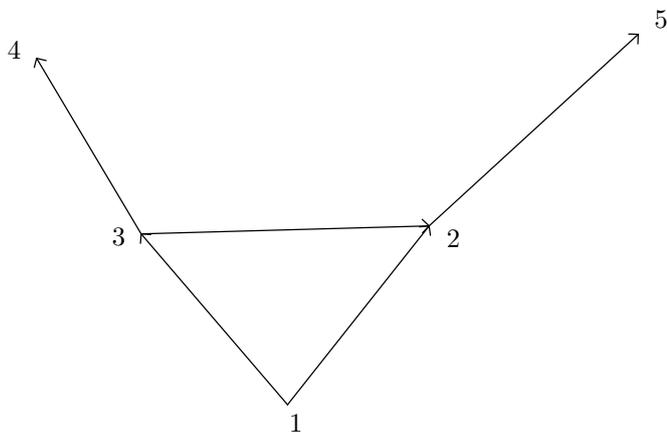
Plus haut nous avons vu que les cycles sont les chaînes d'incidence nulle; la discussion ci-dessus montre que les colonnes  $P_j$  telles que  $MP_j = 0$  décrivent les cycles élémentaires.

**Exemple 17.**



$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & -1 \end{pmatrix} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & -1 \end{pmatrix} \longrightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

**Exemple 18.**



$$M'_k = (1, 2) + (2, 3) + (3, 4)$$

$$M'_j = (1, 3) - (2, 3) + (2, 5)$$

Comme le redéploiement a résolu le cycle  $(1,2,3,1)$  avant les arêtes relatives aux sommets 4 et 5, au moment du redéploiement qui les concerne  $M'_k = (1,3) + (3,4)$  et  $M'_j = (1, 2) + (2, 5)$  et  $M'_j - M'_k = (1,2) + (2,5) - (1,3) - (3,4)$ ; les coefficients de la colonne concernée dans P sont dans  $\{-1,1,0\}$ .

La remarque 10 assure que les composantes connexes de  $M'$  sont les mêmes que celles de  $M$ .

**Exemple 19.**

Maxima 5.41.0 <http://maxima.sourceforge.net>  
 using Lisp GNU Common Lisp (GCL) GCL 2.6.12  
 Distributed under the GNU Public License. See the file COPYING.  
 Dedicated to the memory of William Schelter.  
 The function `bug_report()` provides bug reporting information.

```
(%i1) m:transpose(matrix([1,-1,0,0,0,0],[1,0,0,-1,0,0],[1,0,-1,0,0,0],[0,
0,1,-1,0,0],[0,0,1,0,0,-1],[0,1,0,0,0,-1],[0,1,-1,0,0,0],[0,0,0,0,1,-
1]));p:ident(8);
```

$$(%o1) \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$(\%o2) \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

(%i3) for k:1 thru 6 do (m[k,2]:m[k,2]-m[k,1],m[k,3]:m[k,3]-m[k,1],p[k,3]:p[k,3]-p[k,1],p[k,2]:p[k,2]-p[k,1]);m;p;

(%o3) done

$$(\%o4) \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$(\%o5) \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

(%i6) for k:1 thru 6 do (m[k,2]:m[k,2]-m[k,3],m[k,6]:m[k,6]-m[k,3],m[k,7]:m[k,7]-m[k,3],p[k,2]:p[k,2]-p[k,3],p[k,6]:p[k,6]-p[k,3],p[k,7]:p[k,7]-p[k,3]);m;p;

(%o6) done

$$(\%o7) \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$(\%o8) \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 & 0 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

(%i73) for k:1 thru 6 do (m[k,4]:m[k,4]-m[k,2],p[k,4]:p[k,4]-p[k,2],m[k,5]:m[k,5]-m[k,2],p[k,5]:p[k,5]-p[k,2],m[k,6]:m[k,6]-m[k,2],p[k,6]:p[k,6]-p[k,2]);m;p;

(%o73) done

$$(\%o74) \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{matrix}
 (\%o75) & \begin{pmatrix}
 1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\
 0 & 1 & 0 & -1 & -1 & -1 & 0 & 0 \\
 0 & -1 & 1 & 1 & 1 & 0 & -1 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1
 \end{pmatrix}
 \end{matrix}$$

(%i76) for k:1 thru 6 do (m[k,6]:m[k,6]-m[k,5],p[k,6]:p[k,6]-p[k,5]);m;p;

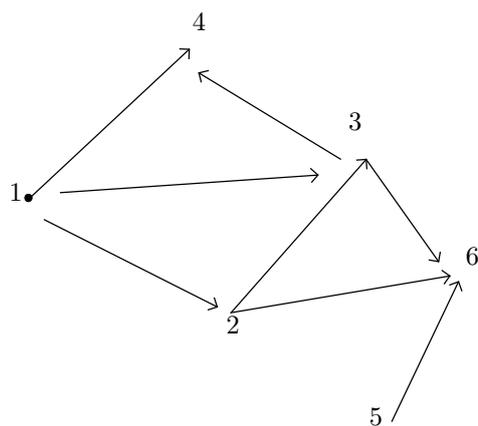
(%o76) done

$$\begin{matrix}
 (\%o77) & \begin{pmatrix}
 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 -1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & -1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 & -1
 \end{pmatrix}
 \end{matrix}$$

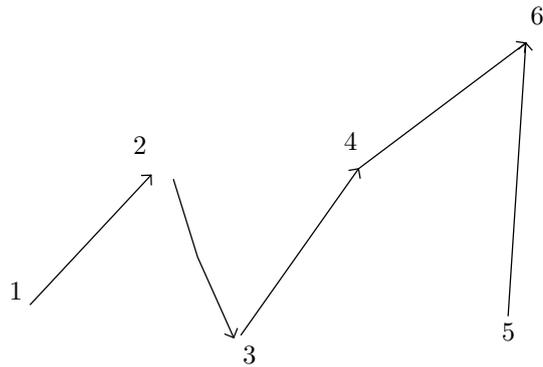
$$\begin{matrix}
 (\%o78) & \begin{pmatrix}
 1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\
 0 & 1 & 0 & -1 & -1 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & -1 & 1 & 1 & 1 & -1 & -1 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\
 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1
 \end{pmatrix}
 \end{matrix}$$

(%i79)

Le graphe G était



La matrice  $M'$ , privée de sa colonne nulle, représente le graphe



Le « nouveau » graphe possède les mêmes sommets mais l'ensemble de ses arêtes a changé.

**Remarque 20.**

Si on associe à un graphe acyclique une relation d'ordre sur l'ensemble des sommets  $V$  qui consiste à écrire que  $v < w$  lorsque  $v-w$  est une somme d'arêtes,  $M'$  représente un ordre filtrant à droite sur chaque composante connexe [1].

**Théorème 21.** *Sur les composantes connexes*

Interprétons la remarque 20:

dans chaque composante connexe de  $M'$  (c'est à dire de  $M$ ) il y a un sommet et un seul qui est extrémité d'une arête de  $M'$  et pas origine; donc il suffit de rechercher les lignes de  $M'$  qui contiennent un -1 et pas de 1.

### 3 Complexité (première approche)

Soit pour chaque sommet  $x$  de  $M$   $d(x) = |\{k, \alpha(M_k) = x\}|$ .

Lors du redéploiement des arcs de sommet  $x$  il y aura  $d(x)-1$  soustractions de la forme  $M_i : M_i - M_{j_0}$  et  $P : P - P_{j_0}$ ; ces soustractions créent des colonnes dans  $M'$  dont l'origine est égale à l'extrémité  $y$  de  $M_{j_0}$ , qui s'ajoutent aux  $d(y)$  colonnes qui avaient pour origine  $y$ .

D'où au total il y aura (au plus)  $d(1) - 1 + (d(1) + d(2) - 1) + \dots + (d(1) + d(2) + \dots + d(p) - 1)$  « étapes », chaque étape comprenant une soustraction de la forme  $N : N - M_{j_0}$  et une soustraction  $P : P - P_{j_0}$ .

Les suites  $(d(1) + d(2) + \dots + d(k))$  forment une suite strictement croissante à valeurs dans  $\{1, \dots, n\}$  on pourra donc dire que la somme  $d(1) - 1 + (d(1) + d(2) - 1) + \dots + (d(1) + d(2) + \dots + d(p) - 1)$  est  $O(n^2)$ .

La matrice  $M$  et ses transformations  $M'$  sont (très) creuses un seul 1 et un seul -1 par colonne et la soustraction se résume à changer un unique 1 en 0 et un unique 0 en 1; la représentation des matrices creuses doit permettre un coût très faible pour cette opération.

Quant à  $P$ , comme elle ne comporte que des  $-1, +1, 0$ , mais leur nombre n'est pas uniformément borné; en revanche chaque opération  $P_i: P_i - P_{j_0}$  consiste à recopier une colonne, prendre son inverse et lui ajouter un 1 sur la diagonale; une autre manière de voir m'a été suggérée par David Teller: considérer chaque colonne (formée de  $+1, -1, 0$ ) comme un nombre écrit en ternaire, et exploiter le calcul en ternaire. Le coût de  $P: P - P_{j_0}$  doit aussi être assez bas; les  $d(1)-1$  premières consistent à changer un 0 en un -1 chaque fois, le  $d(1)+d(2)-1$  (au pire) changent deux 0, etc...

d'où, au pire,  $1\{d(1) - 1\} + 2\{(d(1) + d(2) - 1)\} + \dots + p\{(d(1) + d(2) + \dots + d(p) - 1)\}$  réécritures de 0 en +/-1; c'est à dire  $O(n^3)$  opérations « très élémentaires ».

Le stockage étant très économe: deux matrices creuses.

On comparera avec [1] et [2]

Paris, janvier 2019

Bibliographie :

[1] [perso.ens-lyon.fr/eric.thierry/Graphes2009/nicolas-brunie.pdf](http://perso.ens-lyon.fr/eric.thierry/Graphes2009/nicolas-brunie.pdf)

[2] K.Paton, An Algorithm for Finding a Fundamental Set of Cycles of a Graph, Communications of the ACL, volume 12, Number9, September 1969.