

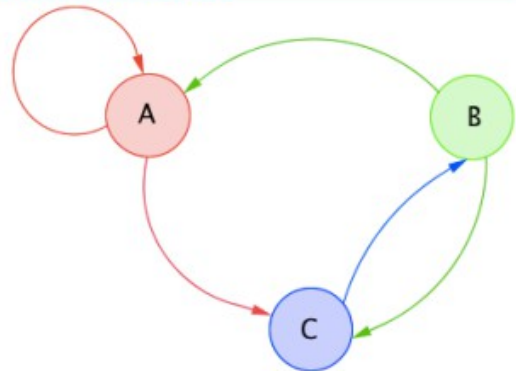
# Graphes 2

## 1) Graphes orientés

**Définitions :** - Un graphe est **orienté** si ses arêtes, appelées **arcs** dans ce cas, ont un sens de parcours.  
- Un **chemin** est une succession d'arcs mis bout à bout.  
- Un **circuit** est un chemin fermé dont les arcs sont tous distincts.

**Exemple :**

Le graphe orienté ci-contre est d'ordre 3 car il possède 3 sommets.  
Il possède une boucle sur le sommet A.  
A – C – B est un chemin de longueur 2.  
B – C – B – A – A – C – B est un chemin fermé de longueur 6.  
A – C – B – A est un circuit de longueur 3.

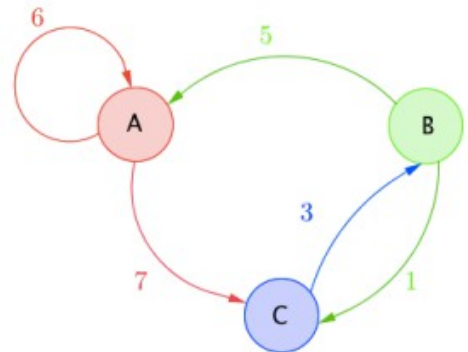


## 2) Graphes pondérés

**Définitions :** - Un graphe est **étiqueté** si ses arêtes (ou ses arcs) sont affectés d'étiquettes (mots, lettres, symboles, nombres, ...)  
- Dans le cas où les étiquettes sont des nombres, le graphe est dit **pondéré**. Les étiquettes sont appelées les **poids** entre les sommets.  
- Le poids du chaîne (respectivement d'un chemin) est la somme des poids des arêtes (respectivement des arcs) constituant la chaîne (respectivement le chemin).

**Exemple :**

Le graphe orienté ci-contre est pondéré.  
Le poids entre le sommet B et le sommet A est égal à 5.  
Le poids du chemin B – C – B – A est égal à :  
 $1 + 3 + 5 = 9$



📺 Vidéo <https://youtu.be/ZEiOWcqX7S4>

**Remarque :**

Le chemin le plus court entre deux sommets est le chemin qui a le poids minimum.

**Remarque :**

Le chemin le plus court entre deux sommets est le chemin qui a le poids minimum.

## 3) Matrice d'adjacence associée à un graphe orienté

**Définition :** Soit un graphe  $G$  orienté d'ordre  $n$  dont les sommets sont numérotés de 1 à  $n$ .

La **matrice d'adjacence** associée à  $G$  est la matrice carrée de taille  $n$  dont chaque terme  $a_{ij}$  est égal au nombre d'arcs orientés reliant le sommet  $i$  vers le sommet  $j$ .

## II. Chaîne de Markov

### 1) Définition

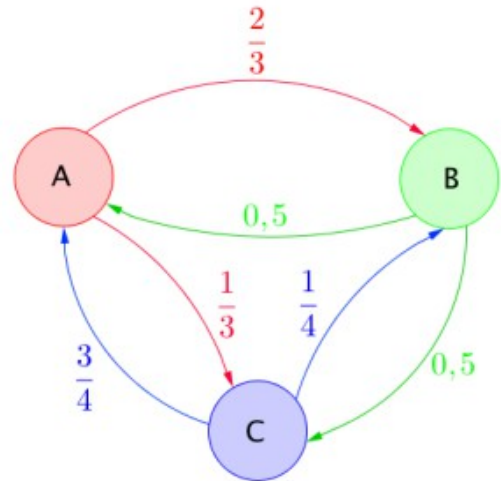
Dans une équipe de football, on étudie les passes que se font trois attaquants  $A$ ,  $B$  et  $C$ .

Les probabilités qu'un attaquant passe le ballon à un autre sont schématisées sur le graphe orienté et pondéré suivant. Chaque passe de ballon correspond à une nouvelle expérience aléatoire dont les issues sont  $A$ ,  $B$  ou  $C$  (un des trois attaquants est susceptible de recevoir le ballon).

Par exemple, la probabilité que l'attaquant  $A$  passe le ballon à l'attaquant  $B$  est égale à  $\frac{2}{3}$ .

Les poids des arcs sont alors des probabilités.

Un tel schéma est appelé un \_\_\_\_\_



**Définition :** Un \_\_\_\_\_ est un graphe orienté et pondéré possédant au plus un arc entre deux sommets et dont la somme des poids des arcs issus d'un même sommet est égale à 1.

### 2) Marche aléatoire

On considère la variable aléatoire  $X_n$  prenant les valeurs  $A$ ,  $B$  ou  $C$  à l'étape  $n$ .  $A$ ,  $B$  ou  $C$  s'appelle les **états** de  $X_n$ .

Par exemple,  $X_3 = B$  signifie que l'attaquant  $B$  possède le ballon après la 3<sup>e</sup> passe. La suite de variables aléatoires  $(X_n)$  est appelée **marche aléatoire** ou **chaîne de Markov** sur l'ensemble des issues  $\{A ; B ; C\}$ .

### 3) Probabilité de transition

On considère la loi de probabilité de  $X_n$ , appelée **probabilité de transition**, qui donne la probabilité qu'un attaquant possède le ballon à l'étape  $n$  ( $n$ -ième passe).

On note par exemple  $P_{X_n=A}(X_{n+1} = C) = \frac{1}{3}$  : la probabilité que le ballon se trouve chez l'attaquant  $C$  après la  $(n + 1)$ -ième passe sachant que c'est l'attaquant  $A$  qui envoie le ballon. Il s'agit d'une probabilité conditionnelle.

Cette probabilité ne dépend pas de  $n$ .



#### 4) Matrice de transition

**Définition :** La **matrice de transition** d'une chaîne de Markov est la matrice carrée d'ordre  $n$  dont le coefficient  $p_{ij}$  situé sur la ligne  $i$  et la colonne  $j$  est la probabilité de transition portée par l'arc reliant le sommet  $i$  vers le sommet  $j$  s'il existe et 0 dans le cas contraire.

▶ Vidéo [https://youtu.be/KRi0C\\_zOsHs](https://youtu.be/KRi0C_zOsHs)

Dans l'exemple, la matrice de transition est :

$$P = \begin{pmatrix} 0 & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \\ 0,5 & 0 & 0,5 \\ \frac{3}{4} & \frac{1}{4} & 0 \end{pmatrix} \begin{array}{l} \leftarrow \text{Transition du sommet } A \text{ vers les autres sommets} \\ \leftarrow \text{Transition du sommet } B \text{ vers les autres sommets} \\ \leftarrow \text{Transition du sommet } C \text{ vers les autres sommets} \end{array}$$

$\begin{array}{ccc} \text{Vers } A \uparrow & & \uparrow \text{Vers } C \\ & \uparrow \text{Vers } B & \end{array}$

On trouve par exemple à l'**intersection de la première ligne et de la deuxième colonne** la probabilité que le ballon arrive chez l'attaquant  $B$  alors qu'il se trouvait chez l'attaquant  $A$ .

**Définition :** L'**état probabiliste après  $n$  étapes** de la chaîne de Markov est la matrice ligne dont les coefficients sont les probabilités d'arrivée en chaque sommet après  $n$  étapes.

**Exemple :** Dans l'exemple des passeurs au football, la matrice ligne des états après la 3<sup>e</sup> étape donnerait les probabilités que le ballon se trouve chez l'attaquant  $A$ , chez l'attaquant  $B$  et chez l'attaquant  $C$  après 3 passes.

**Propriété :** On considère une chaîne de Markov de matrice de transition  $P$  et dont la matrice ligne des états à l'étape  $n$  est  $\pi_n$ .

Pour tout entier naturel  $n$ , on a :  $\pi_{n+1} = \pi_n \times P$  et  $\pi_n = \pi_0 \times P^n$  où  $\pi_0$  est l'état initial.

Exemple :

 **Vidéo** <https://youtu.be/gxrgpotHfnE>

Dans l'exemple précédent, on suppose l'attaquant  $A$  possède le ballon à l'étape 0. La matrice ligne des états après la 3<sup>e</sup> étape est égale à :  $\pi_3 = \pi_0 \times P^3$ .

### III. Distribution invariante d'une chaîne de Markov

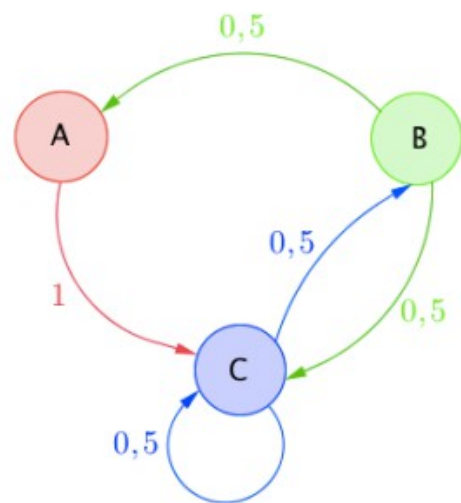
#### 1) Chaîne de Markov convergente

**Définition :** On dit qu'une **chaîne de Markov de matrice de transition  $P$  est convergente** si la suite des matrices lignes  $(\pi_n)$  des états de la chaîne de Markov converge.

**Définition :** Si la suite  $(\pi_n)$  des états d'une chaîne de Markov convergente vérifie  $\pi_{n+1} = \pi_n \times P$  alors la limite  $\pi$  de cette suite définit un **état stable** solution de l'équation  $\pi = \pi P$ .

**Méthode :** Étudier une distribution invariante d'une chaîne de Markov à l'aide de la calculatrice ou d'un logiciel

On considère la chaîne de Markov sur le graphe ci-contre où l'on part de  $A$ .  
A l'aide de la calculatrice, déterminer l'état stable de cette chaîne de Markov. On admet que la chaîne de Markov est convergente (distribution invariante).



La matrice de transition est  $P = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0,5 & 0 & 0,5 \\ 0 & 0,5 & 0,5 \end{pmatrix}$ .

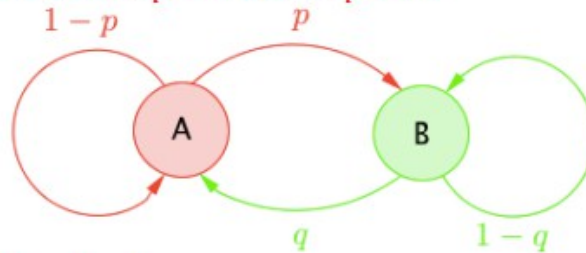
Pour tout entier naturel  $n$ , on a :  $\pi_{n+1} = \pi_n \times P$ , où  $(\pi_n)$  est la suite des matrices lignes des états de la chaîne de Markov.

On a donc :  $\pi_n = \pi_0 \times P^n$  avec  $\pi_0 = (1 \ 0 \ 0)$  car on part de  $A$ .

A l'aide de la calculatrice, calculons par exemple  $\pi_{10}$  :

## 2) Cas d'un graphe à deux sommets

**Propriété :** On considère une chaîne de Markov de matrice de transition  $P$  sur un graphe à deux sommets où  $0 < p < 1$  et  $0 < q < 1$  :

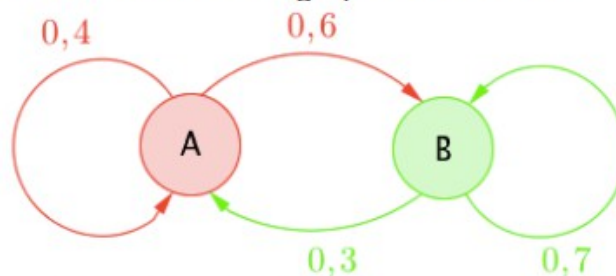


Alors on a :  $P = \begin{pmatrix} 1-p & p \\ q & 1-q \end{pmatrix}$ . Et la suite des matrices lignes  $(\pi_n)$  des états de la chaîne de Markov converge vers un état stable  $\pi$  tel que  $\pi = \pi P$ .  
 $\pi$  ne dépend pas de l'état initial  $\pi_0$ .

**Méthode :** Étudier une distribution invariante d'une chaîne de Markov sur un graphe à deux sommets

📺 Vidéo <https://youtu.be/PS756B-M0Dw>

On considère la chaîne de Markov sur le graphe ci-dessous :



Étudier la convergence de la chaîne de Markov.