

Jacques Bair

Séparation forte  $k$ -branlante de deux convexes

*Commentationes Mathematicae Universitatis Carolinae*, Vol. 18 (1977), No. 1, 195--203

Persistent URL: <http://dml.cz/dmlcz/105763>

## Terms of use:

© Charles University in Prague, Faculty of Mathematics and Physics, 1977

Institute of Mathematics of the Academy of Sciences of the Czech Republic provides access to digitized documents strictly for personal use. Each copy of any part of this document must contain these *Terms of use*.



This paper has been digitized, optimized for electronic delivery and stamped with digital signature within the project *DML-CZ: The Czech Digital Mathematics Library* <http://project.dml.cz>

18,1 (1977)

SEPARATION FORTE  $k$ -BRANLANTE DE DEUX CONVEXES

Jacques BAIR, Liège

Résumé: Nous répondons à une question posée par J.R. Reay et caractérisons la séparation forte  $k$ -branlante de deux convexes  $A, B$ , c'est-à-dire une séparation forte de  $A, B$  par  $k$  hyperplans indépendants.

Mots clefs: Ensembles convexes, séparation forte branlante.

AMS: 52A05, 52A30

Ref. Ž.: 3.918.1

-----

O. Introduction. Au récent colloque d'Oberwolfach consacré aux corps convexes et à la géométrie ordonnée (mai 1976), j'ai présenté les résultats que F. Jongmans et moi avions obtenus sur la séparation forte branlante de deux ensembles convexes [3]. A l'issue de mon exposé, J.R. Reay me posa le problème suivant: << dans la séparation forte branlante de deux ensembles  $A$  et  $B$ , on exige que deux hyperplans non parallèles séparent fortement  $A$  et  $B$ ; ne peut-on généraliser cette notion en recherchant dans quelles conditions il existe une séparation forte  $k$ -branlante de  $A, B$ , c'est-à-dire une séparation forte de  $A, B$  par  $k$  hyperplans "indépendants" ? >>

L'objet de cette note est de montrer que les idées exploitées dans [3] permettent d'obtenir à peu de frais des

critères de séparation forte  $k$ -branlante pour deux ensembles convexes. Au surplus, la séparation forte  $k$ -branlante de deux polyèdres convexes est caractérisée.

1. Définition: Sauf mention explicite du contraire, les résultats seront toujours valables dans un espace vectoriel réel de dimension non nulle. Les définitions et notations de base seront celles de [1,2].

Deux ensembles  $A$  et  $B$  (toujours supposés non vides par la suite) sont fortement séparés par un hyperplan  $H$  si celui-ci est situé entre deux de ses translatés qui séparent également  $A$  et  $B$ ; ils sont séparés fortement par une forme linéaire non nulle  $f$  si un hyperplan de niveau de  $f$  les sépare fortement [5; p. 249];  $A$  et  $B$  admettent une séparation forte  $k$ -branlante s'il existe  $k$  hyperplans indépendants qui séparent fortement  $A$  et  $B$ ;  $k$  hyperplans sont dits indépendants si l'intersection de leurs sous-espaces vectoriels parallèles est de codimension  $k$ , ce qui revient à dire que les formes linéaires qui déterminent ces hyperplans sont linéairement indépendantes.

Lorsque  $k$  vaut 1 ou 2, on retrouve respectivement la séparation forte ou la séparation forte branlante de deux ensembles. Notons encore que cette notion de séparation forte  $k$ -branlante n'a de sens que dans un espace  $E$  de dimension supérieure à  $k - 1$ .

Dans l'étude initiale de la séparation branlante, il était fait appel à la notion de cône d'obstruction  $\Omega(A)$  d'un ensemble  $A$ :  $\Omega(A)$  est, dans le dual algébrique  $E^*$  de

E, le cône pointé de toutes les formes linéaires qui admettent sur A un majorant fini [3].

2. Pour que les convexes A et B admettent une séparation forte k-branlante, il est nécessaire et suffisant que :

a) A et B admettent une séparation forte par une forme linéaire f non nulle;

b) les cônes d'obstruction de A et de -B (ou, indifféremment, de -A et de B) aient en commun k - 1 éléments qui forment avec f un ensemble de points linéairement indépendants.

Il suffit en fait de démontrer la suffisance.

Grace à la condition a), il existe un réel  $\alpha$  tel que l'hyperplan  $H = f^{-1}(\{\alpha\})$  sépare fortement a et B.

Si  $f_1, f_2, \dots, f_{k-1}$  sont les k - 1 éléments livrés par la condition b), le raisonnement formulé au paragraphe 1.3 de [3] garantit l'existence de réels  $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_{k-1}$ , strictement compris entre 0 et 1, tels que les hyperplans  $H_1 = (\lambda_1 f + (1 - \lambda_1) f_1)^{-1}(\{\alpha\}), \dots, H_{k-1} = (\lambda_{k-1} f + (1 - \lambda_{k-1}) f_{k-1})^{-1}(\{\alpha\})$  séparent fortement A et B. Les hyperplans  $H, H_1, \dots, H_{k-1}$  sont visiblement indépendants, d'où A et B admettent une séparation forte k-branlante.

3. Cet énoncé est le pendant du résultat 2.1 de [3], duquel certains critères de séparation forte branlante avaient pu facilement être déduite. Il semble donc logique de reprendre dans le cas général la démarche effectuée pour  $k = 2$ .

Soient A et B deux cellules convexes. On sait que la séparation forte de A et B a lieu si et seulement si  $0 \notin {}^b(A - B)$  [1; III.1.5, p. 78]. Si B est cerné (c'est-à-dire, si B admet  $E^*$  pour cône d'obstruction [3]), le cône d'obstruction de  $-B$  coïncide également avec  $E^*$ ; pour remplir la condition b) de l'énoncé précédent, il suffit donc que le cône d'obstruction de A contienne au moins k points linéairement indépendants c'est-à-dire que la dimension de  $\Omega(A)$  vaille au moins k. Cette dernière condition est équivalente au fait que la codimension du sous-espace caractéristique  $\Gamma(A)$  de A soit supérieure à  $k - 1$ . En effet,  ${}^bA$  est l'intersection des demi-espaces fermés qui la contiennent et qui sont associés à tous ses hyperplans d'appui [1; 1.1.7, p. 25]; il en résulte que  $\Gamma(A)$  coïncide avec l'intersection des noyaux de tous les éléments non nuls de  $\Omega(A)$ , partant que la codimension de  $\Gamma(A)$  se confond avec la dimension de  $\Omega(A)$ . En résumé:

3.1. Un convexe d'internat non vide A et un convexe cerné B admettent une séparation forte k-branlante si et seulement si  $0 \notin {}^b(A - B)$  et la codimension de  $\Gamma(A)$  est supérieure à  $k - 1$ .

3.2. Corollaire. Un point a et un convexe A d'internat non vide admettent une séparation forte k-branlante si et seulement si  $a \notin {}^bA$  et la codimension de  $\Gamma(A)$  est supérieure à  $k - 1$ .

4. Le même raisonnement peut être formulé dans un espace localement convexe en faisant appel aux hyperplans fer-

més séparant  $A$ ,  $B$  et en remplaçant le dual algébrique  $E^*$  par le dual topologique  $E'$ . Des considérations semblables à celles développées dans l'article [3] et dans le paragraphe précédent livrent les énoncés suivants.

4.1. Dans un espace localement convexe, un convexe  $A$  et un convexe faiblement borné  $B$  admettent une séparation forte  $k$ -branlante par des hyperplans fermés si et seulement si  $O$  n'est pas adhérent à  $A - B$  et la codimension de  $\Gamma(\bar{A})$  est supérieure à  $k - 1$ .

4.2. Dans un espace localement convexe, un convexe fermé  $A$  et un convexe faiblement compact  $B$  admettent une séparation forte  $k$ -branlante par des hyperplans fermés si et seulement si  $A$  est disjoint de  $B$  et la codimension de  $\Gamma(A)$  est supérieure à  $k - 1$ .

5. Dans  $\mathbb{R}^n$ , soient  $A$  un convexe et  $B$  un convexe continu (c'est-à-dire dépourvu de demi-droite-frontière et de demi-droite asymptote, ce qui revient à dire que sa fonction d'appui est continue sur la sphère unitaire  $S$  [5; p. 259]). On sait que  $A$  et  $B$  peuvent être fortement séparés si et seulement si  $\bar{A}$  et  $\bar{B}$  sont disjoints [5; 2.13, p. 262]. Dans ces conditions, on peut trouver un élément  $f$  de  $S$  dans  $\Omega(A) \cap \Omega(-B)$ ; comme  $B$  est continu, la fonction d'appui de  $-B$  reste finie dans un voisinage de  $f$  sur  $S$ , d'où  $f$  est intérieur à  $\Omega(-B)$ . Si, de plus,  $\Omega(A)$  possède  $k - 1$  éléments  $f_1, f_2, \dots, f_{k-1}$  qui forment avec  $f$  un ensemble de vecteurs linéairement indépendants, ce qui a lieu si et seulement si la codimension de  $\Gamma(A)$  est supérieure à  $k - 1$ , alors la con-

dition b) de l'énoncé 2 est satisfaite. En effet, comme  $f$  est intérieur à  $\Omega(-B)$  et comme  $\Omega(A)$  et  $\Omega(-B)$  sont convexes, pour  $j = 1, 2, \dots, k-1$ , il existe un réel  $\lambda_j$  de  $]0, 1[$  tel que  $\lambda_j f + (1 - \lambda_j) f_j \in \Omega(A) \cap \Omega(-B)$ ;  $f, \lambda_1 f + (1 - \lambda_1) f_1, \lambda_2 f + (1 - \lambda_2) f_2, \dots, \lambda_{k-1} f + (1 - \lambda_{k-1}) f_{k-1}$  sont linéairement indépendants. En conclusion:

Dans  $\mathbb{R}^n$  ( $n \geq k$ ), un convexe  $A$  et un convexe continu  $B$  admettent une séparation forte  $k$ -branlante si et seulement si  $\bar{A}$  et  $\bar{B}$  sont disjoints et la codimension de  $\Gamma(A)$  est supérieure à  $k - 1$ .

6. Les critères de séparation forte  $k$ -branlante obtenus jusqu'à présent font appel à des ensembles dont l'un est borné ou continu. Cela n'englobe pas le cas de deux polyèdres convexes  $A, B$  de  $\mathbb{R}^n$ . La séparation forte de  $A$  et  $B$  par une forme linéaire  $f$  non nulle équivaut à celle de  $\{0\}$  et de  $A - B$  par  $f$  [5; 2.5, p. 256], d'où la séparation forte  $k$ -branlante de  $A$  et  $B$  équivaut à celle de  $\{0\}$  et  $A - B$ , ou encore à la double condition  $0 \notin A - B$  (c'est-à-dire  $A \cap B = \emptyset$ ) et  $\text{codim } \Gamma(A - B) > k - 1$  (4.2).

Or, tout polyèdre convexe est l'enveloppe convexe d'un nombre fini de points et de directions (ces dernières pouvant être appelées points extrêmes à l'infini ou directions extrêmes du polyèdre) [7; p. 170], étant entendu que les directions ou points à l'infini de  $\mathbb{R}^n$  sont les classes d'équivalence de l'ensemble des demi-droites pointées par l'équivalence "être translaté de" [7; p. 60] et que l'enveloppe

convexe des points  $x_1, x_2, \dots, x_k$  et des directions des demi-droites  $[0:x_{k+1}), [0:x_{k+2}), \dots, [0:x_m)$  est l'ensemble des points  $x$  de la forme  $\sum_{j=1}^k \lambda_j x_j$ , où tous les coefficients  $\lambda_j$  sont non négatifs et tels que  $\sum_{j=1}^k \lambda_j = 1$  [7; pp. 153-154]. Ainsi,  $A$  est l'enveloppe convexe de points  $a_1, a_2, \dots, a_p$  et de points à l'infini associés aux demi-droites  $[0:u_1), [0:u_2), \dots, [0:u_r)$ , tandis que  $B$  est l'enveloppe convexe de points  $b_1, b_2, \dots, b_q$  et de points à l'infini associés aux demi-droites  $[0:v_1), [0:v_2), \dots, [0:v_g)$ ;  $A - B$  est alors l'enveloppe convexe des points  $a_i - b_j$ , et de directions des demi-droites  $[0:u_1), [0:u_2), \dots, [0:u_r), [0:-v_1), [0:-v_2), \dots, [0:-v_g)$ . Le sous-espace caractéristique  $\Gamma(A - B)$  de  $A - B$  coïncide donc avec la variété extrême  $V$  du cône polyédral  $P = \sum_{j=1}^k [0:u_j) + \sum_{j=1}^g [0:-v_j)$ . Mais  $V$ , qui est une facette de  $P$ , est la somme d'une facette de  $\sum_{j=1}^k [0:u_j)$  et d'une facette de  $\sum_{j=1}^g [0:-v_j)$  [2; II.4.14]: il s'agit donc de l'enveloppe positive d'un sous-ensemble  $S$  de  $T = \{u_1, u_2, \dots, u_r, -v_1, -v_2, \dots, -v_g\}$ , et l'on peut même prendre pour  $S$  une base positive de  $V$ , étant entendu qu'un ensemble  $U$  est une base positive d'un espace  $E$  si  $\text{pos } U = E$  et si  $u \notin \text{pos } (U \setminus \{u\})$  pour tout point  $u$  de  $U$  [6; 2.1, p. 5]. Dans ces conditions, la codimension de  $\Gamma(A - B)$  est supérieure à  $k - 1$  si et seulement s'il n'existe aucun sous-ensemble de  $T$  qui forme une base positive d'un sous-espace vectoriel de dimension supérieure à  $n - k$ . De façon assez suggestive, on dira que les points à l'infini associés aux demi-droites  $[0:z_1), [0:z_2), \dots, [0:z_t)$  sont  $j$ -positivement indépendants ( $0 \leq j \leq n$ ) si les points  $z_1, z_2, \dots, z_t$  for-



ment une base positive d'un espace vectoriel de codimension  $j$ ; ceci requiert évidemment que  $t + j \geq n$ . Moyennant cette définition, on aboutit au critère suivant:

6.1. Dans  $\mathbb{R}^n$  ( $n \geq k$ ), deux polyèdres convexes admettent une séparation forte  $k$ -branlante si et seulement si les deux conditions suivantes sont satisfaites:

a) A et B sont disjoints;

b) parmi les directions extrêmes qui déterminent A et -B, il n'en existe pas qui soient  $j$ -positivement indépendants avec  $j < k$ .

Ce résultat devient facile à appliquer dans  $\mathbb{R}^2$ . En effet, deux polyèdres convexes A, B ne peuvent pas posséder des directions extrêmes  $a_1, a_2$  et  $b_1$  de manière que  $a_1, a_2$  et  $-b_1$  soient 0-positivement indépendants, sinon A et B se rencontreraient. Par ailleurs, si A et B admettent une séparation forte branlante, ils sont forcément dépourvus de droites. Partant, on obtient l'énoncé suivant:

6.2. Corollaire. Dans  $\mathbb{R}^2$ , deux polyèdres convexes A, B admettent une séparation forte branlante si et seulement s'ils sont disjoints, démunis de droites et dépourvus d'une direction extrême commune.

#### B i b l i o g r a p h i e

- [1] BAIR J. - FOURNEAU R.: Etude géométrique des espaces vectoriels: une introduction. Lecture Notes in Math., vol. 489, Springer-Verlag, Berlin-Heidelberg-New York, 1975.
- [2] BAIR J. - FOURNEAU R.: Etude géométrique des espaces vectoriels II: polyèdres et polytopes convexes, en préparation.

- [3] BAIR J. - JONGMANS F.: De l'art d'ériger sans péril des séparations branlantes, Bull. Soc. Roy. Sc. Liège, 44(1975), 354-362.
- [4] GALE D. - KLEE V.: Continuous convex sets, Math. Scand., 7(1959), 379-391.
- [5] KLEE V.: Separation and support properties of convex sets - a survey, in Balakrishnan, Control theory and the calculus of variations, Acad. Press, New York, 1969.
- [6] REAY J.R.: Generalizations of a theorem of Carathéodory, Memoirs of the Am. Math. Soc., 54, 1965.
- [7] ROCKAFELLAR R.T.: Convex analysis, Princeton University Press, 1970.

Université de Liège  
 Institut de Mathématique  
 15, avenue des Tilleuls  
 4000 Liège (Belgium)

(Oblatum 6.7. 1976)