

EQUATIONS DE RELATIONS FLOUES AVEC LA COMPOSITION CONORME-NORME TRIANGULAIRES

L. BOUR, M. LAMOTTE

C.R.A.N. Université de Nancy I et Institut National Polytechnique.

Unité Associée au CNRS n°821

1-Introduction

I désignant le segment $[0,1]$, soient $X = \{x_1, x_2, \dots, x_n\}$ et $Y = \{y_1, y_2, \dots, y_p\}$ deux ensembles finis non vides, $F(X) = \{A : X \rightarrow I\}$ et $F(Y) = \{B : Y \rightarrow I\}$ les familles d'ensemble flous sur X et Y , $F(Y \times X)$ l'ensemble des relations floues sur $Y \times X$.

Considérons l'équation de relation floue

$$R \circ A = B \tag{1}$$

où " \circ " désigne une composition max-norme triangulaire et où $A \in F(X)$ et $B \in F(Y)$ sont donnés. R étant l'inconnue dans l'équation (1), on désigne par

$$E(M, T) = \{R \mid R \circ A = B, R \in F(Y \times X)\}$$

l'ensemble des solutions de l'équation (1), qui est aussi équivalente au système

$$\begin{cases} \max_{x_j \in X} T(R(y_i, x_j), A(x_j)) = B(y_i) \\ y_i \in Y \end{cases} \tag{2}$$

en notant T une norme triangulaire quelconque.

Pour simplifier l'écriture, on écrira aussi r_{ij} pour $R(y_i, x_j)$, a_j pour $A(x_j)$, b_i pour $B(y_i)$. On pose $J = \{1, 2, \dots, n\}$, $K = \{1, 2, \dots, p\}$. Ainsi la relation floue R sera représentée par une $p \times n$ matrice (r_{ij}) , A et B par des matrices colonnes (a_j) et (b_i) , tA désignera la transposée de la matrice A .

Il a été établi dans [1] et [2] les résultats suivants:

Proposition

Pour que l'ensemble $E(M, T)$ soit non vide, il faut que:

$$\forall i \in K, b_i \leq \max_{j \in J} a_j \tag{3}$$

La condition (3) est suffisante si, pour tout $b \in I$, l'application $x \rightarrow T(x, b)$ est continue sur I .

Proposition

Soit T une norme triangulaire telle que, pour tout $b \in I$, l'application

$x \rightarrow T(x, b)$ soit continue sur I .

Alors, il existe un opérateur τ de I^2 dans I tel que $T(a \tau b, b) = \min(a, b)$

Cet opérateur τ sera aussi appelé dans la suite opérateur de maximalisation associé à T car ([2]), si $E(M, T)$ n'est pas vide, $E(M, T)$ contient une solution maximale $\check{R} = B \tau {}^tA$.

Par exemple, si $T(a, b) = ab$, $a \tau b = \begin{cases} 1 & \text{si } a \geq b \\ a & \\ \frac{a}{b} & \text{si } a < b \end{cases}$

On se propose ici de remplacer la conorme "max" dans la composition "o" par une conorme triangulaire quelconque S: cette composition conorme-norme triangulaires, qui sera notée "*", permettra de déterminer des relations de causalité R qui, agissant sur A, ont pour effet B; en particulier dans des cas où E(M,T) est vide.

La propriété d'associativité d'une conorme permet de noter

$$S(S(x_1, x_2), x_3) = S(x_1, S(x_2, x_3)) \text{ par } S(x_1, x_2, x_3)$$

et, plus généralement

$$S(\dots S(S(S(x_1, x_2), x_3), x_4), \dots, x_n) \text{ par } S(x_1, x_2, \dots, x_n) \text{ ou par } S(x_j)_{j \in J}$$

Avec ces conventions d'écriture, l'équation

$$R * A = B \quad (4)$$

où R est l'inconnue, est équivalente au système

$$\begin{cases} S(T(r_{ij}, a_j)) = b_i \\ j \in J \\ i \in K \end{cases} \quad (5)$$

2- Existence de solutions

On désigne par $E(S, T) = \{R \mid R * A = B, R \in F(Y \times X)\}$ l'ensemble des solutions de l'équation (4).

Théorème 1

Pour que l'ensemble E(S, T) soit non vide, il faut que

$$\forall i \in K, b_i \leq S(a_j)_{j \in J} \quad (6)$$

La condition (6) est suffisante si S et T vérifient respectivement les deux conditions suivantes:

$$(i) \text{ l'application } S:(x, y) \rightarrow S(x, y) \text{ est continue sur } I^2, \quad (7)$$

$$(ii) \text{ l'application } x \rightarrow T(x, b) \text{ est continue sur } I \text{ pour tout } b \text{ de } I \quad (8)$$

La condition (6) est nécessaire car si $R=(r_{ij})$ est un élément de E(S, T), on a

$$T(r_{ij}, a_j) \leq a_j \quad \text{et} \quad b_i = S(T(r_{ij}, a_j)) \leq S(a_j)_{j \in J}$$

Si la condition de continuité (7) est vérifiée, alors l'application

$$(t_1, t_2, \dots, t_n) \rightarrow S(t_j)_{j \in J} \text{ est continue de } I^n \text{ sur } I \text{ donc,}$$

$$\forall i \in K, \text{ il existe } (t_{i1}, t_{i2}, \dots, t_{in}) \leq (a_1, a_2, \dots, a_n) \text{ tel que } S(t_{ij}) = b_i$$

De plus, si la condition (8) est vérifiée, la fonction $x \rightarrow T(x, a_j)$ est une application continue de $[0, 1]$ sur $[0, a_j]$, donc il existe $r_{ij} \in [0, 1]$ tel que $T(r_{ij}, a_j) = t_{ij}$.

Donc si les conditions (6), (7), (8) sont vérifiées, l'ensemble E(S, T) n'est pas vide.

Remarque 1. En remplaçant dans le théorème 1 l'inégalité (6) par une inégalité plus restrictive, la condition de continuité (7) peut être supprimée.

Posons $J_1(i) = \{j \in J \mid b_i \leq a_j\}$, on a le résultat suivant:

Théorème 2

Pour que l'ensemble $E(S,T)$ soit non vide, il suffit que

i) $\forall i \in K, J_1(i) \neq \emptyset$

ii) l'application $x \rightarrow T(x,b)$ est continue sur I pour tout b de I .

Soit $k(i)$ un élément de $J_1(i)$ supposé non vide; puisque T vérifie la condition (8) elle

admet un opérateur de maximalisation τ telle que $T(b \tau a, a) = \min(b, a)$

Posons

$$\forall i \in K, \begin{cases} r_{ij} = 0 & \text{si } j \neq k(i) \\ r_{i,k(i)} = b_i \tau a_{k(i)} \end{cases} \quad (9)$$

$$\text{Alors } \begin{cases} T(r_{ij}, a_j) = 0 & \text{si } j \neq k(i) \\ T(r_{i,k(i)}, a_{k(i)}) = b_i & \text{(puisque } b_i \leq a_{k(i)}) \end{cases}$$

$$\text{donc } S(T(r_{ij}, a_j)) = S(0, b_i) = b_i$$

$j \in J$

ce qui montre que la relation R définie par (9) est solution de (4).

Corollaire

Si i) $\forall i \in K, J_1(i) \neq \emptyset$

ii) l'application $x \rightarrow T(x,b)$ est continue sur I pour tout $b \in I$
alors, quelles que soient les conormes triangulaires S et S' ,

$$E(S,T) \cap E(S',T) \neq \emptyset$$

car la relation R définie par (9) appartient à $E(S,T)$ et $E(S',T)$.

Remarque 2 Dans le cas où la conorme S admet un générateur additif g , l'énoncé du théorème 1 peut également être modifié.

Théorème 3

Soit S une conorme triangulaire admettant un générateur additif g . Pour que l'ensemble $E(S,T)$ soit non vide, il faut que

$$\forall i \in K, \quad g(b_i) \leq \sum_{j \in J} g(a_j) \quad (10)$$

Cette condition est suffisante si T vérifie la propriété (8).

Démonstration.

On a $S(a_1, a_2) = g^{(-1)}(g(a_1) + g(a_2))$ où $g^{(-1)}$ désigne la pseudo-inverse de g .

Premier cas: si S est stricte, c'est à dire si g est une application strictement croissante de $[0,1[$ sur $[0, +\infty[$, alors $g^{(-1)} = g^{-1}$ et

$$S(a_1, a_2, a_3) = S(S(a_1, a_2), a_3) = g^{-1}(g(a_1) + g(a_2) + g(a_3))$$

$$\text{d'où } S(a_j) = g^{-1}\left(\sum_{j \in J} g(a_j)\right) = g^{(-1)}\left(\sum_{j \in J} g(a_j)\right)$$

Deuxième cas : si S n'est pas stricte, c'est à dire si g est une application strictement croissante et continue de $[0,1]$ sur $[0,1]$, alors $g^{(-1)} = g^{-1}$ sur $[0,1[$ et $g^{(-1)} = 1$ sur $[1, +\infty[$ et

$$\begin{aligned} S(a_1, a_2, a_3) &= g^{(-1)}\{g(g^{(-1)}(g(a_1) + g(a_2))) + g(a_3)\} \\ &= g^{(-1)}(g(a_1) + g(a_2) + g(a_3)) \quad \text{si } g(a_1) + g(a_2) < 1 \\ &= 1 = g^{(-1)}(g(a_1) + g(a_2) + g(a_3)) \quad \text{si } g(a_1) + g(a_2) \geq 1 \end{aligned}$$

$$\text{et, plus généralement, } S(a_j) = g^{(-1)}\left(\sum_{j \in J} g(a_j)\right)$$

Dans les deux cas, puisque g est croissante,

$$b_i \leq S(a_j) \text{ implique } g(b_i) \leq \sum_{j \in J} g(a_j) \text{ car } g^{(-1)} = g^{-1} \text{ ou, sinon, } g(b_i) \leq 1 \leq \sum_j g(a_j).$$

La condition (6) implique la condition (10).

Réciproquement, si (10) est vérifié alors, puisque $g^{(-1)}$ est croissante,

$$g^{(-1)}(g(b_i)) = b_i \leq g^{(-1)}\left(\sum_{j \in J} g(a_j)\right) = S(a_j)$$

Si S admet un générateur additif g les conditions (6) et (10) sont équivalentes donc, si T vérifie la condition (8) et S la condition (10), $E(S,T) \neq \emptyset$, puisque S est continue.

Remarque 3 Les deux conditions introduites dans la démonstration du théorème 1

$$\begin{cases} S(t_{ij}) = b_i \\ j \in J \\ (t_{i1}, \dots, t_{in}) \leq (a_1, \dots, a_n) \end{cases}$$

montrent que si (4) a une solution, alors, en général, celle-ci n'est pas unique, car le choix des t_{ij} n'est pas unique, et a fortiori celui des r_{ij} définis par $t_{ij} = T(r_{ij}, a_j)$.

3 Comparaisons de solutions

Deux conormes triangulaires S' et S'' sont comparables si

$$\forall (x,y) \in I^2, S'(x,y) \leq S''(x,y).$$

De même pour deux relations R' et R'' de $F(Y \times X)$

Proposition

Soient S, S', S'' trois conormes comparables telles que $S' \leq S \leq S''$, S étant continue, et soit T une norme triangulaire vérifiant la condition de continuité (8).

S'il existe deux éléments R' et R'' de $E(S', T)$ et $E(S'', T)$ respectivement, tels que $R'' \leq R'$, alors il existe $R \in E(S, T)$ tel que $R'' \leq R \leq R'$.

Posons $T(r'_{ij}, a_j) = t'_{ij}$, $T(r''_{ij}, a_j) = t''_{ij}$:

$$r''_{ij} \leq r'_{ij} \Rightarrow t''_{ij} \leq t'_{ij} \quad (\leq a_j)$$

On a $b_i = S\left(\sum_{j \in J} t'_{ij}\right) = S''\left(\sum_{j \in J} t''_{ij}\right)$ et, puisque $S' \leq S \leq S''$,

$$S\left(\sum_{j \in J} t''_{ij}\right) \leq S''\left(\sum_{j \in J} t''_{ij}\right) = b_i$$

$$S\left(\sum_{j \in J} t'_{ij}\right) \geq S'\left(\sum_{j \in J} t'_{ij}\right) = b_i$$

$$\text{donc } b_i \in \left[S\left(\sum_{j \in J} t''_{ij}\right), S\left(\sum_{j \in J} t'_{ij}\right) \right]$$

et, puisque S est continue, il existe $t_{ij} \in [t''_{ij}, t'_{ij}]$ tel que $S(t_{ij}) = b_i$.

De plus, la fonction $x \rightarrow T(x, a_j)$ est une application continue de $[0,1]$ sur $[0, a_j]$; donc, puisque $t_{ij} \leq a_j$, il existe $r_{ij} \in [0,1]$ tel que $T(r_{ij}, a_j) = t_{ij}$ et puisque $T(r''_{ij}, a_j) \leq T(r_{ij}, a_j) \leq T(r'_{ij}, a_j)$, on peut choisir r_{ij} tel que $r''_{ij} \leq r_{ij} \leq r'_{ij}$; ce qui démontre la proposition.

Exemple 1 La fonction $x \rightarrow g_\beta(x) = -\ln(1-x^\beta)$ engendre, pour $\beta > 0$, la conorme triangulaire $S(x,y) = (x^\beta + y^\beta - x^\beta y^\beta) / \beta$ telle que, par exemple, $S_2(x,y) \leq S_1(x,y) \leq S_{1/2}(x,y)$
 Soit ${}^tA = (0.6 \ 0.4 \ 0.5)$, $B = (0.748)$, $T(x,y) = \min(x,y)$
 L'équation $R \circ A = B$, où " \circ " représente l'opération max-min, n'a pas de solution car $b > \max a_j$; mais l'équation $R * A = B$ a des solutions pour les compositions S_2 -min, S_1 -min et $S_{1/2}$ -min, car

$$g_2(b) \cong 0,82 \leq \sum_{j=1}^3 g_2(a_j) \cong 0,91$$

$$g_1(b) \cong 1,38 \leq \sum_{j=1}^3 g_1(a_j) \cong 2,12$$

$$g_{1/2}(b) \cong 2 \leq \sum_{j=1}^3 g_{1/2}(a_j) \cong 3,72$$

Par exemple, $R_2 = (0.7 \ 0.5 \ 0.425) \in E(S_2, \min)$

$$R_{1/2} = (0.36 \ 0.25 \ 0.105) \in E(S_{1/2}, \min)$$

On vérifie que $E(S_1, \min)$ contient des éléments compris entre R_2 et $R_{1/2}$ par exemple $R_1 = (0.5 \ 0.4 \ 0.16)$.

Remarque 4. Dans le cas où $S(a,b) = \max(a,b)$ et où la norme triangulaire T admet un opérateur de maximalisation τ , l'ensemble $E(M,T)$ des solutions de l'équation (1) contient un élément maximal unique R et des solutions minimales R_m (cf. [1] et [2]).

Cette structure particulière de l'ensemble $E(M,T)$ n'existe plus, en général, pour l'ensemble $E(S,T)$.

Exemple 2

Soit ${}^tA = (0.5 \ 0.5 \ 0.5)$ $B = (0.6)$,
 $S(x,y) = x+y-xy$ et $T(x,y) = xy$

$E(M,T) = \emptyset$ car $b = 0.6 > \max a_j = 0.5$

mais $E(S,T) \neq \emptyset$ car $S(0.5,0.5,0.5) = 0.875 > b$

$R = (a \ b \ c)$ est un élément de $E(S,T)$ si $4a+4b+4c-2ab-2ac-2bc+abc=4,8$ (10')

Par exemple, $R = (1 \ 0,4 \ 0) \in E(S,T)$.

Soit $R' = (a' \ b' \ c')$ un autre élément de $E(S,T)$: puisque a' , b' et c' sont liés par la relation (10') il est impossible de trouver ici $R' > R$ ou $R' < R$; si par exemple $a' \geq a$ et $b' \geq b$, nécessairement $c' \leq c$.

Deux éléments quelconques de $E(S,T)$ ne sont pas comparables et $E(S,T)$ ne contient ni élément maximal, ni élément minimal.

4- Résolution de l'équation (4)

Parmi les solutions de (4), on pourra choisir R en fonction d'un critère donné, par exemple, choisir l'une des solutions qui fournit ([3][4][5]):

- une énergie $E(R)$ maximale avec $E(R) = \frac{1}{p.n} \sum_{i,j=1}^{p,n} f(r_{ij})$,

f étant une application croissante de $[0,1]$ sur $[0,1]$ telle que $f(0) = 0, f(1) = 1$

- ou une entropie $H(R)$ minimale avec $H(R) = \frac{1}{p.n} \sum_{i,j} \Delta(r_{ij})$,

Δ étant une application croissante sur $[0, \frac{1}{2}]$ telle que $\Delta(x) = \Delta(1-x), \Delta(0) = \Delta(1) = 0$

-ou tout autre critère de choix en fonction de la spécificité du problème considéré.

Ainsi, dans l'exemple 2, en choisissant $f(x) = x$ sur $[0,1]$ et $\Delta(x) = x$ sur $[0,1/2]$, $E(S,T)$ contient un élément d'énergie maximale

$R_1 = (0.5264 \ 0.5264 \ 0.5264)$ avec $E(R_1) = 0.5264$

et six éléments d'entropie minimale

$R_2 = (1 \ 0.4 \ 0)$ et les cinq autres relations obtenues par permutation des éléments de R_2 avec $H(R_2) = 2/15$.

On se propose ici de donner un algorithme de calcul d'une solution de (4), sans s'imposer une contrainte de choix.

a) Détermination d'un élément de $E(S,T)$

On veut déterminer une solution R du système

$$\begin{cases} S(t_{ij}) = b_i \\ j \in J \\ t_{ij} \leq a_j \end{cases} \quad \text{où} \quad \begin{cases} S(a_j) \geq b_i \\ j \in J \\ t_{ij} = T(r_{ij}, a_j) \\ S \text{ est continue} \\ T \text{ admet un opérateur } \tau \end{cases}$$

*) Si $J_1(i) \neq \emptyset$ quel que soit $i \in K$, alors il existe un $j(i)$ tel que $a_{j(i)} \geq b_i$ et

$$\text{on pose} \quad \begin{cases} t_{ij} = 0 & \text{si } j \neq j(i) \\ t_{ij(i)} = b_i \end{cases} \quad \text{et} \quad \begin{cases} r_{ij} = 0 & \text{si } j \neq j(i) \\ r_{ij(i)} = b_i \tau a_{j(i)} \end{cases}$$

et on a bien $S(t_{ij}) = S(0, t_{ij(i)}) = b_i$

**) S'il existe $i \in K$ tel que $J_1(i) = \emptyset$, c'est à dire si $\max_{i \in K} b_i > \max_{j \in J} a_j$,

puisque $S(a_1, 0, \dots, 0) = a_1 < b_i$ et $S(a_1, a_2, \dots, a_n) \geq b_i$, il existe

$q \in [2, n] \cap \mathbb{N}$ tel que

$S(a_1, \dots, a_{q-1}, 0, \dots, 0) < b_i$ et $S(a_1, \dots, a_{q-1}, a_q, 0, \dots, 0) \geq b_i$

Si $S(a_1, \dots, a_q, 0, \dots, 0) = b_i$, une solution est donnée par

$$\begin{cases} r_{ij} = b_i \tau a_j & \text{pour } 1 \leq j \leq q \\ r_{ij} = 0 & \text{pour } j > q \end{cases}$$

Si $S(a_1, \dots, a_q, 0, \dots, 0) > b_i$ posons, pour simplifier l'écriture,

$$S(a_1, \dots, a_{q-1}, x, 0, \dots, 0) = S\left(\underset{1 \leq j \leq q-1}{S(a_j), x}\right) = s(x)$$

on a $s(0) < b_i < s(a_q)$ et, par raison de continuité, il existe $x^* \in]0, a_q[$ tel que

$$s(x^*) = b_i \quad (11)$$

L'équation (11) peut être résolue de manière approchée, par exemple par une méthode de dichotomie: on définit une suite (x_m) par $x_0=0$, $x_1=a_q$, $x_2=a_q/2$, et ainsi de suite. Les itérations sont arrêtées lorsque $|s(x_m) - b_i| < \varepsilon$ et on pose $x^*=x_m$.

Une solution de l'équation (4) est alors donnée par

$$\begin{cases} r_{ij} = b_i \tau a_j = 1 & \text{si } j \leq q-1 \\ r_{iq} = x^* \tau a_q \\ r_{ij} = 0 & \text{si } j > q \end{cases}$$

Exemple 3 ${}^tA = (0.2 \ 0.7 \ 0.3 \ 0.4)$, $B = (0.8)$

$$S(x, y) = x + y - xy, \quad T(x, y) = xy$$

$S(a_1, a_2) = 0.76$, $S(a_1, a_2, a_3) = 0.832 > b = 0.8$ donc $E(S, T) \neq \emptyset$

et on pose $s(x) = S(a_1, a_2, x, 0) = S(0.76, x)$.

Par la méthode de dichotomie précédente, avec $\varepsilon = 10^{-3}$, on obtient

$$x^* \in]x_{10}, x_9[=]0.1669, 0.1675[$$

donc $x^* = 0.167$ et $x^* \tau a_3 = 0.167/0.3 \cong 0.557$

Une solution de (4) est donnée par

$$R = (1 \ 1 \ 0.557 \ 0)$$

b-Cas où la conorme admet une fonction génératrice

Dans le cas où la conorme triangulaire S admet un générateur additif g et où T vérifie la condition de continuité (8), on peut déterminer une solution de (4) par la résolution du système

$$\begin{cases} \sum_{j=1}^n g(t_{ij}) = g(b_i) & (12) \end{cases}$$

$$\begin{cases} t_{ij} = T(r_{ij}, a_j) \leq a_j & (13) \\ i \in K \end{cases}$$

$$\text{Si on pose } \begin{cases} g(t_{ij}) = \lambda_{ij} g(b_i) \\ \sum_{j \in J} \lambda_{ij} = 1 \end{cases} \quad (14)$$

alors (12) est vérifié.

Pour que (13) soit vérifié il suffit que $g(t_{ij}) \leq g(a_j)$, puisque g est croissante, c'est à dire que

$$\lambda_{ij} g(b_i) \leq g(a_j) \quad \text{ou} \quad \lambda_{ij} \leq \frac{g(a_j)}{g(b_i)}$$

(on peut supposer $g(b_i) \neq 0$, car si $b_i = 0$ il existe la solution évidente $r_{ij} = 0$ pour tout $j \in J$).

Il est possible de déterminer n coefficients λ_{ij} tels que

$$\sum_{j \in J} \lambda_{ij} = 1 \quad \text{et} \quad \lambda_{ij} \leq \frac{g(a_j)}{g(b_i)}$$

car la condition (10) du théorème 3 étant vérifiée,

$$\frac{1}{g(b_i)} \sum_{j \in J} g(a_j) \geq 1$$

D'après (14), $t_{ij} = g^{-1}(\lambda_{ij} g(b_i))$ et on peut choisir

$$r_{ij} = g^{-1}(\lambda_{ij} g(b_i)) \tau a_j \quad \text{car} \quad T(\alpha \tau \beta, \beta) = \min(\alpha, \beta)$$

Exemple 4 ${}^tA = (0.5 \quad 0.5)$ ${}^tB = (0.6 \quad 0.7)$

$$S(x,y) = x+y-xy, \quad g(x) = -\ln(1-x)$$

$$T(x,y) = xy, \quad g^{-1}(x) = 1-e^{-x}$$

$$x \tau y = x/y \quad \text{si} \quad x < y, \quad 1 \quad \text{si} \quad x \geq y$$

$$\frac{g(a_1)}{g(b_1)} = \frac{g(a_2)}{g(b_1)} = \frac{\ln(0,5)}{\ln(0,4)} \cong 0,756$$

$$\frac{g(a_1)}{g(b_2)} = \frac{g(a_2)}{g(b_2)} = \frac{\ln(0,5)}{\ln(0,3)} \cong 0,576$$

On peut, par exemple choisir $\lambda_{ij} = 1/2$ pour tout (i,j) et, puisque

$$r_{ij} = \frac{1-(1-b_i)^{\lambda_{ij}}}{a_j}$$

$$\text{on obtient la solution } R = \begin{pmatrix} 0,735 & 0,735 \\ 0,905 & 0,905 \end{pmatrix}$$

5-Conclusion

L'utilisation de la composition S-T au lieu de la composition M-T (où M désigne la conorme triangulaire max), indépendamment du fait qu'elle peut être susceptible de fournir des solutions à une équation de relation floue lorsque l'ensemble des solutions est vide avec la composition M-T, semble moins intéressante car l'ensemble des solutions $E(S,T)$ n'a pas la structure remarquable de l'ensemble $E(M,T)$ qui, sous réserve d'une hypothèse sur T, contient une solution maximale, des solutions minimales et une solution remarquable ([1] et [2]) qui permettent de définir tous ses éléments.

De plus la résolution de (4) est moins aisée que la résolution de (1).

Mais le choix d'une conorme triangulaire S autre que M peut se justifier par le critère de décision que l'on veut privilégier: les égalités

$$M(t_{ij}) = S(t_{ij}) = b_i$$

montrent, puisque $M \leq S$, que le choix de M, s'il est possible, est plus judicieux si on recherche des relations d'énergie maximale.

Par contre, le choix de S pourra fournir des solutions d'entropie plus petite, ainsi que le montre l'exemple suivant.

Exemple 5

Considérons les équations $R \circ A = B$ et $R * A = B$ avec

$$A = \begin{pmatrix} 0,2 \\ 0,6 \end{pmatrix} \quad B = (0,4)$$

$$T_{\alpha}(a,b) = \frac{ab}{\max(a,b,\alpha)} \quad \text{avec } \alpha = \frac{3}{4} \quad (\text{norme triangulaire de Dubois-Prade})$$

$$S(a,b) = \min(1, a+b).$$

$$\text{Pour } T_{\alpha} \text{ on a ([2]) } a \tau b = \begin{cases} 1 & \text{si } a \geq 1 \\ \frac{a}{b} \max(b,\alpha) & \text{si } a < b \end{cases}$$

et $E(M,T)$ a pour élément maximal $\check{R} = B \tau A = (1 \ 0.5)$ et pour élément minimal unique $\hat{R} = (0 \ 0.5)$.

Ainsi tout élément $R = (r_1 \ r_2)$ de $E(M,T)$ vérifie $\hat{R} \leq R \leq \check{R}$ donc $R = (r_1 \ 0.5)$ avec $r_1 \in [0,1]$.

En utilisant la fonction Δ définie au paragraphe 4, on constate que tout élément de $E(M,T)$ a une entropie supérieure ou égale à 0.25.

La conorme triangulaire S ayant pour générateur additif $g(x)=x$ on obtient, en appliquant la méthode du paragraphe 4-b, des éléments de $E(S,T)$ de la forme (r_1, r_2) avec

$$r_1 = (0.4\lambda_1) \tau 0.2, \quad r_2 = (0.4\lambda_2) \tau 0.6, \quad \lambda_1 + \lambda_2 = 1.$$

Par exemple, pour $\lambda_1 = \lambda_2 = 0.5$ on obtient l'élément $R = (1 \ 0.25)$ de $E(S,T)$, d'entropie 0.125 plus faible que l'entropie d'un élément quelconque de $E(M,T)$.

Références

- [1] L. Bour, M. Lamotte Solutions minimales d'équations de relations floues avec la composition max-norme triangulaire. BUSEFAL 31 (1987) pp. 24-31
- [2] L. Bour et al. Détermination d'un opérateur de maximalisation pour la résolution d'équations de relations floues. BUSEFAL 25 (1986) pp.95-106
- [3] A. Di Nola On functionals measuring the fuzziness of solutions in relational equations. Fuzzy Sets and Systems 14 (1984) pp. 249-258
- [4] A. Di Nola and S. Sessa On measures of fuzziness of solutions of composite fuzzy relation equations, Proceedings of IX IFAC Symposium, Marseille (1983), pp. 275-279.
- [5] A. Kaufmann Introduction à la théorie des sous-ensembles flous, tome I. ed Masson 1973.