

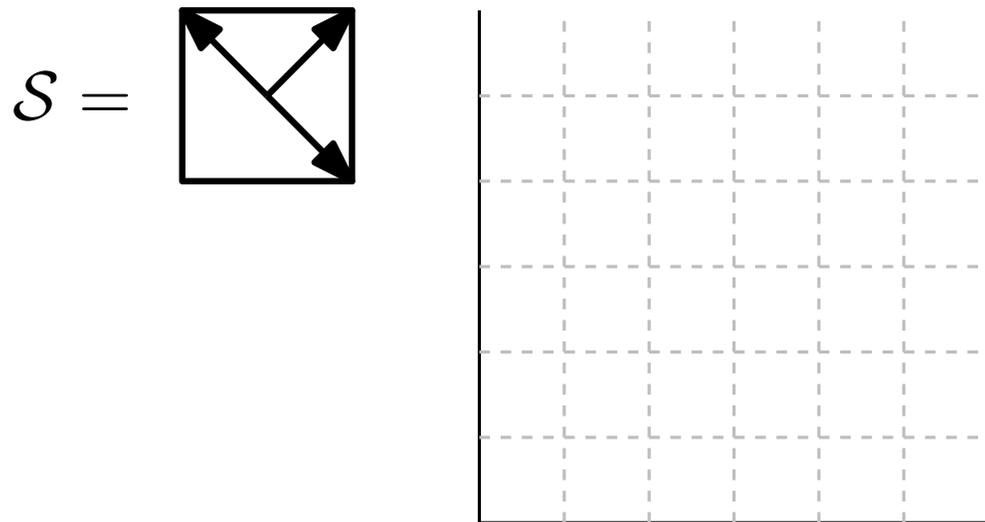
1. Marchés à bords interactifs

Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.

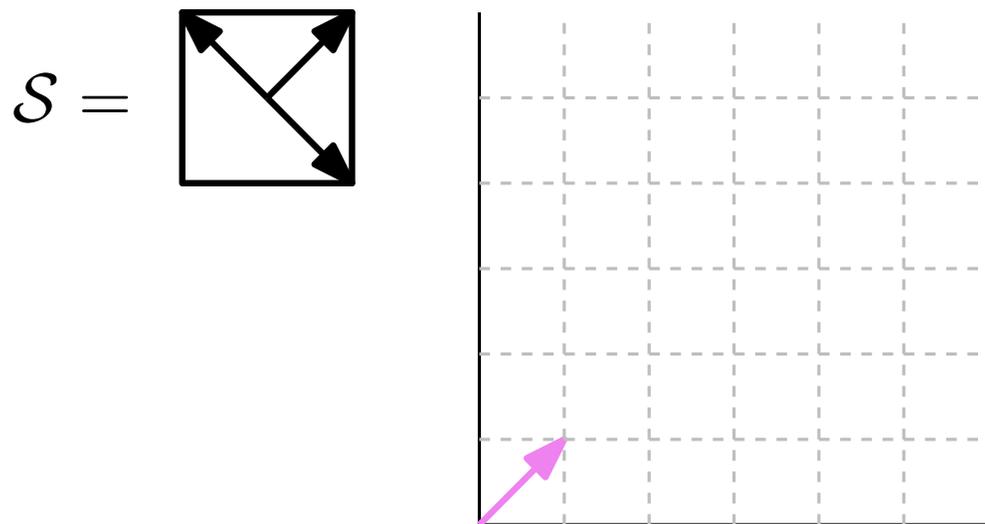
Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



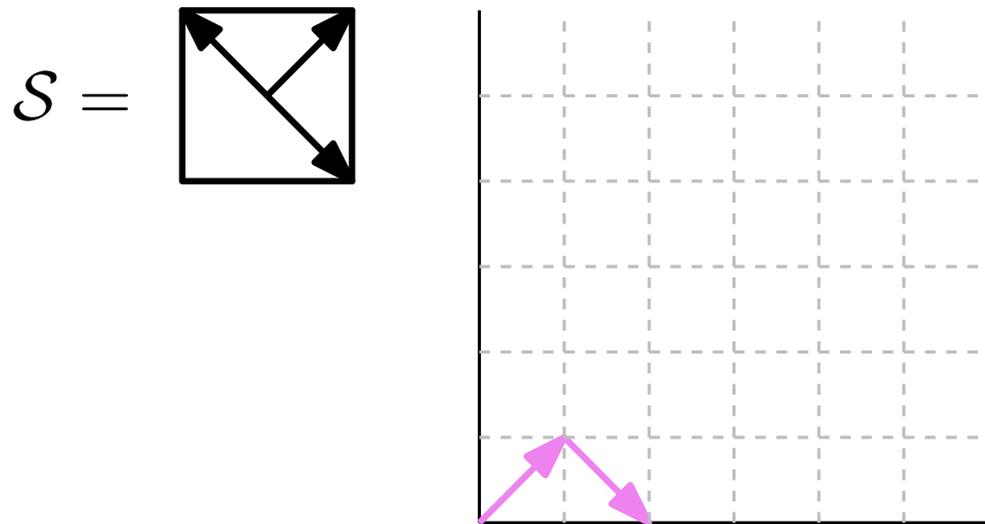
Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



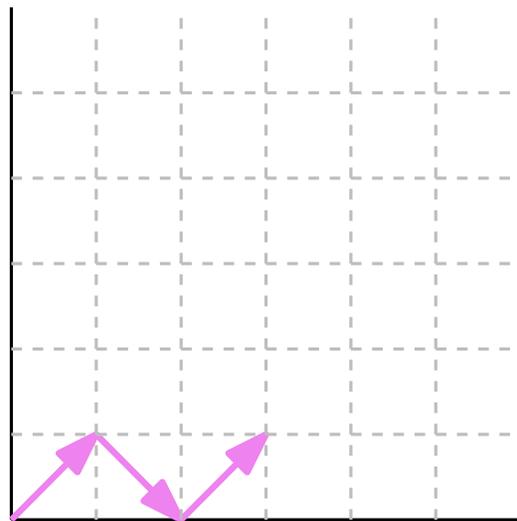
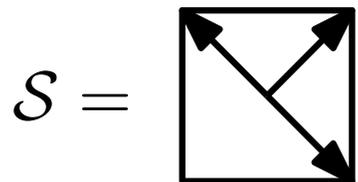
Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



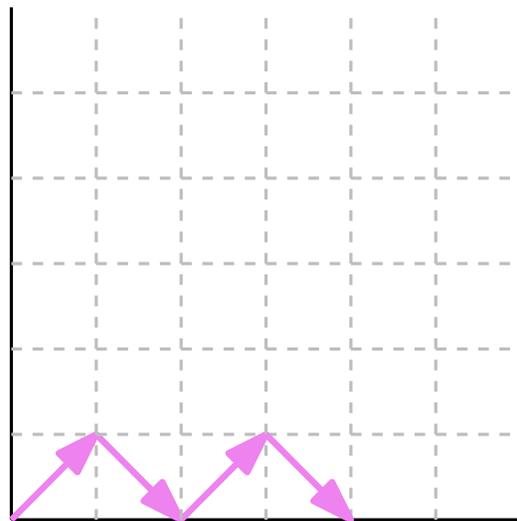
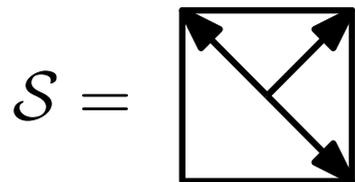
Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



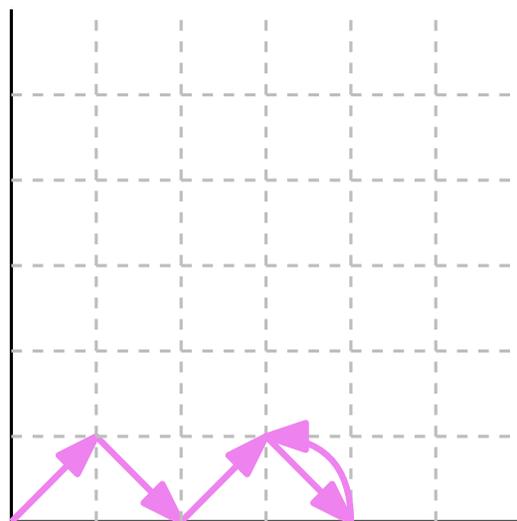
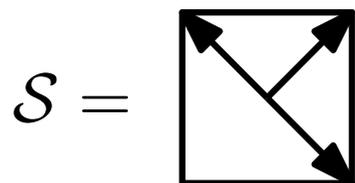
Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



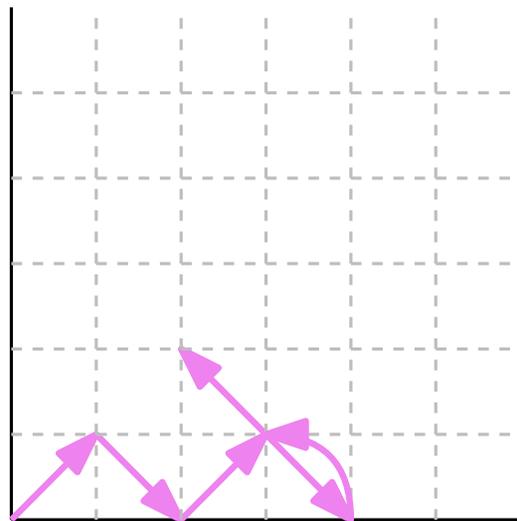
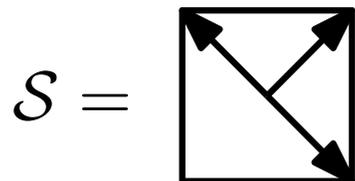
Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



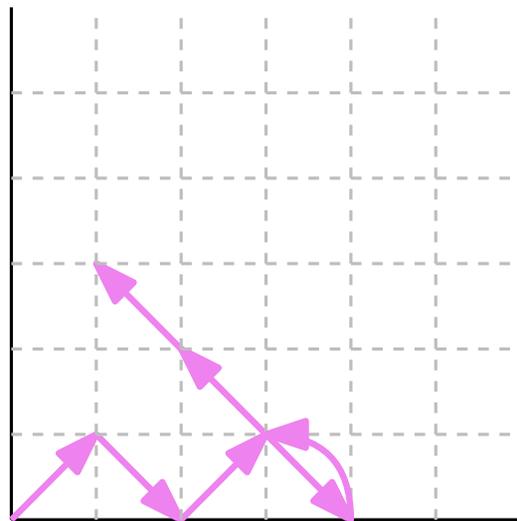
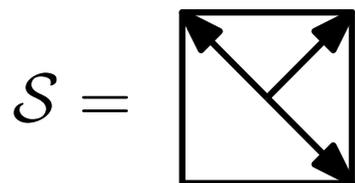
Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0,0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



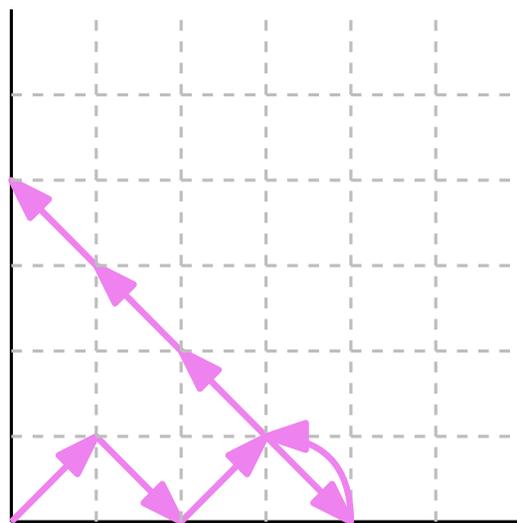
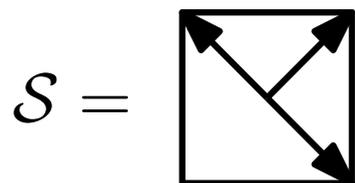
Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



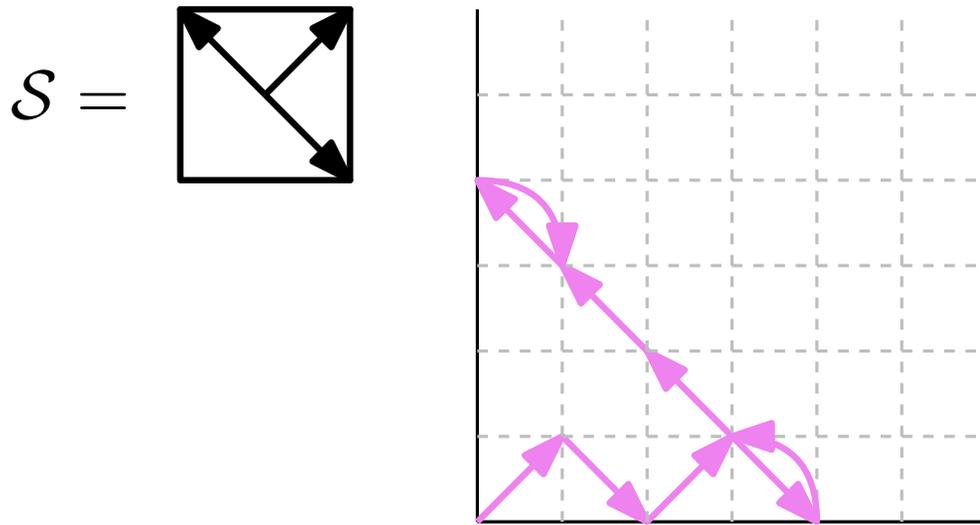
Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



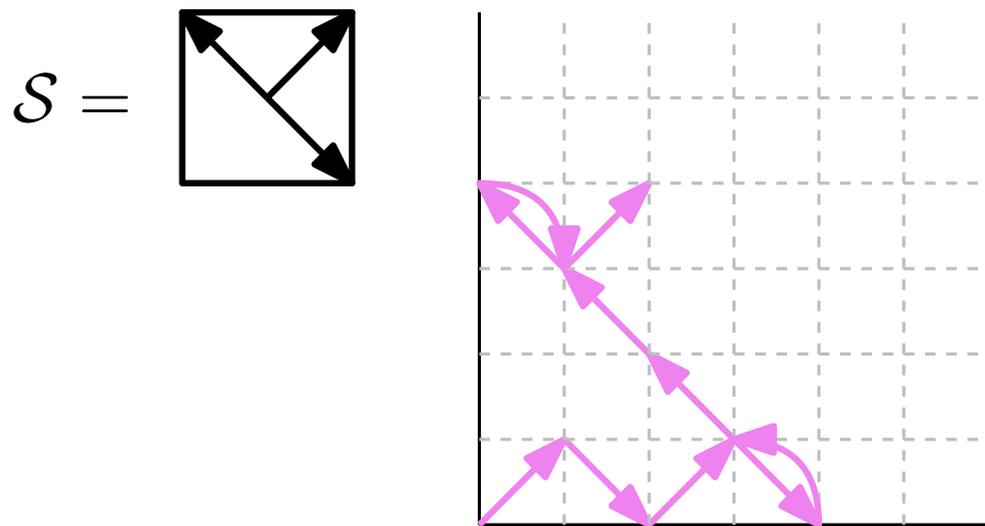
Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



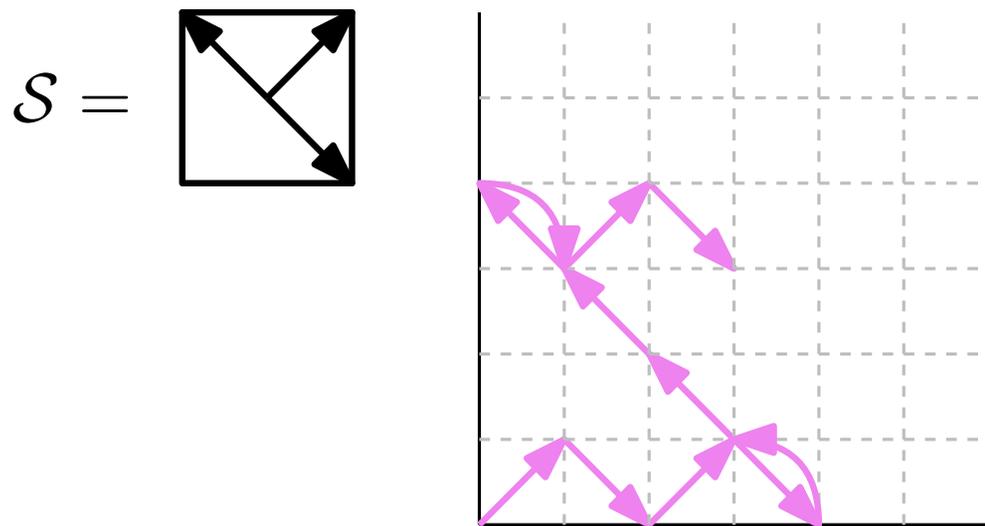
Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



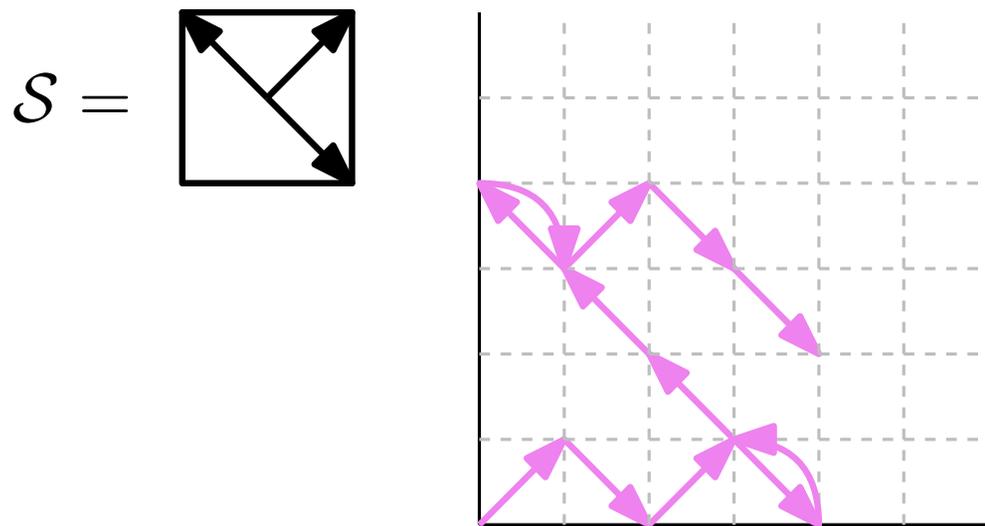
Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



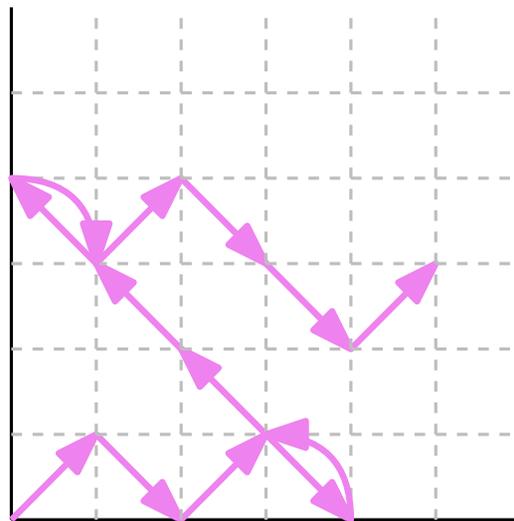
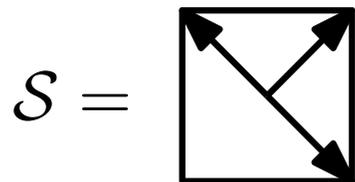
Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0,0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



Marches dans le quart de plan

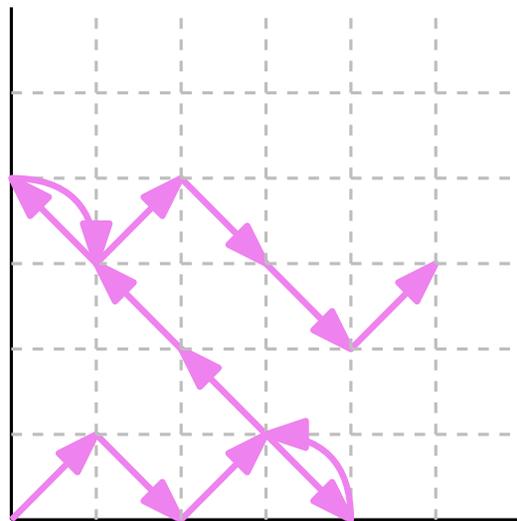
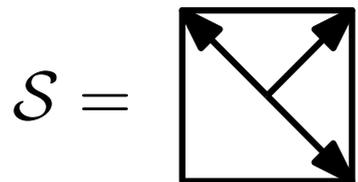
Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0, 0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



Problème : énumérer ces marches, selon différentes statistiques :

Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0,0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



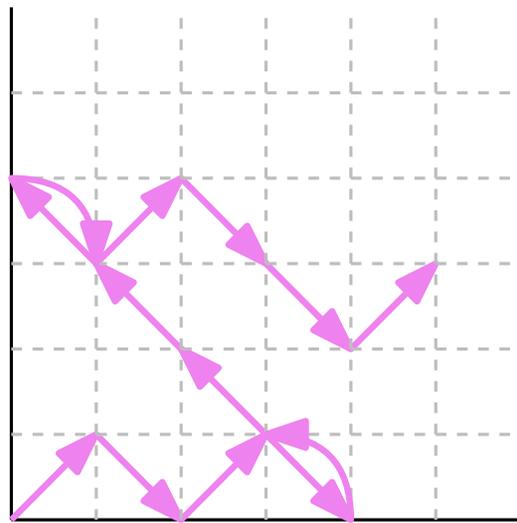
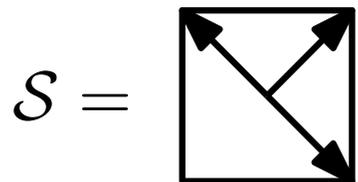
Problème : énumérer ces marches, selon différentes statistiques :

- nombre de pas utilisés n

$$n = 13$$

Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0,0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



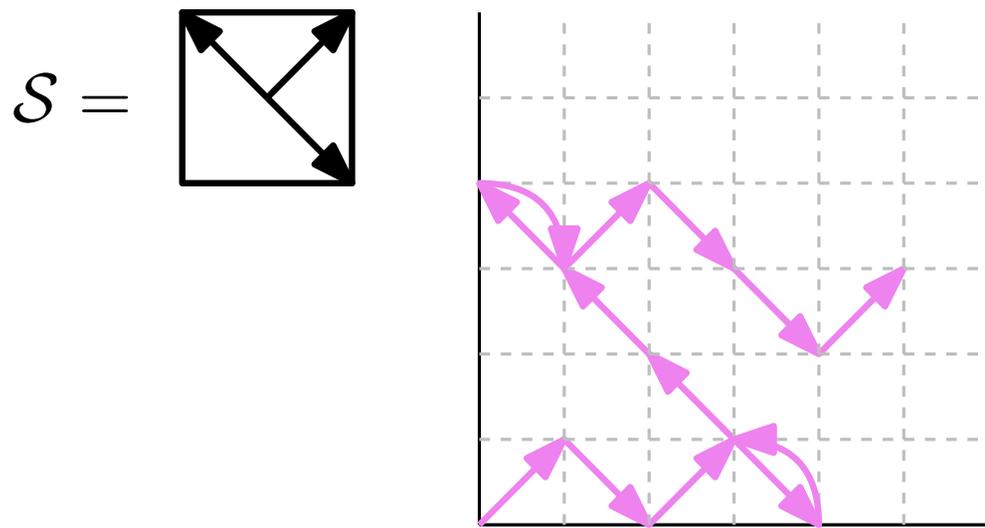
$$n = 13 \quad (i, j) = (5, 3)$$

Problème : énumérer ces marches, selon différentes statistiques :

- nombre de pas utilisés n
- coordonnées finales (i, j)

Marches dans le quart de plan

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0,0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



Problème : énumérer ces marches, selon différentes statistiques :

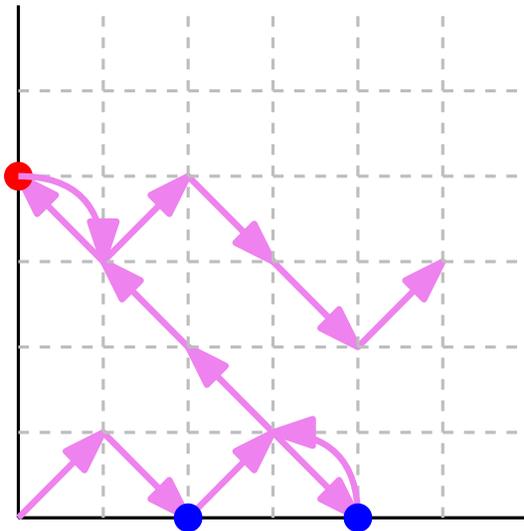
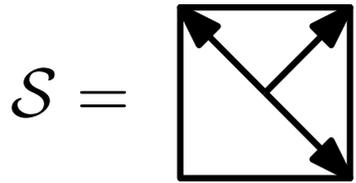
- nombre de pas utilisés n
- coordonnées finales (i, j)
- nombre d'occurrences n_p de chaque pas $p \in \mathcal{S}$

$$n = 13 \quad (i, j) = (5, 3)$$

$$n_{(1,1)} = 4, \quad n_{(-1,1)} = 4, \quad n_{(1,-1)} = 5$$

Marches dans le quart de plan à bords interactifs

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0,0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



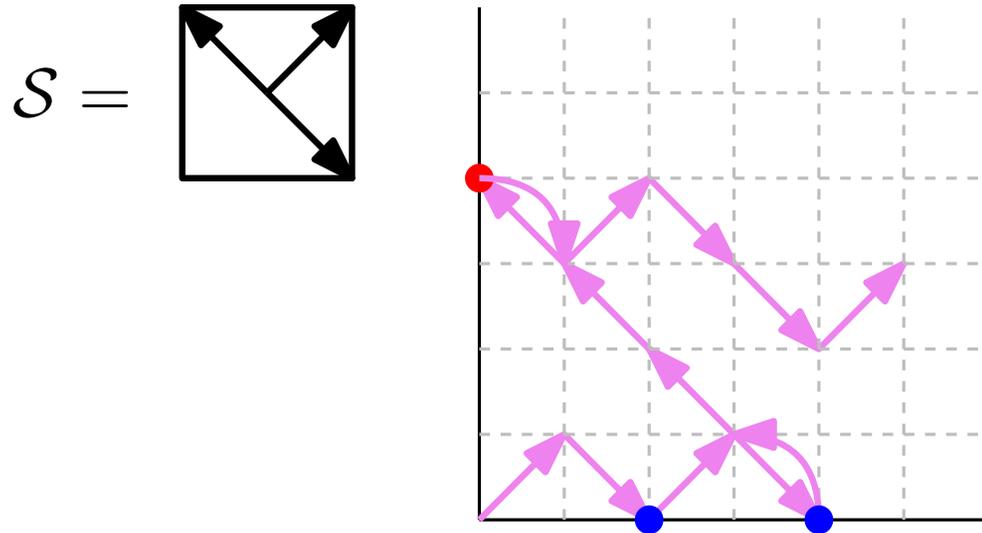
$$\begin{aligned}n &= 13 & (i, j) &= (5, 3) \\n_{(1,1)} &= 4, & n_{(-1,1)} &= 4, & n_{(1,-1)} &= 5 \\n_x &= 2, & n_y &= 1\end{aligned}$$

Problème : énumérer ces marches, selon différentes statistiques :

- nombre de pas utilisés n
- coordonnées finales (i, j)
- nombre d'occurrences n_p de chaque pas $p \in \mathcal{S}$
- nombre de contacts avec chacun des axes

Marches dans le quart de plan à bords interactifs

Étant donné un ensemble fini de pas $\mathcal{S} \subset \mathbb{Z}^2 \setminus \{(0,0)\}$ (ou **modèle**), on considère les **marches dans le quart de plan** selon ses pas.



Problème : énumérer ces marches, selon différentes statistiques :

- nombre de pas utilisés n
- coordonnées finales (i, j)
- nombre d'occurrences n_p de chaque pas $p \in \mathcal{S}$
- nombre de contacts avec chacun des axes

$$n = 13 \quad (i, j) = (5, 3)$$

$$n_{(1,1)} = 4, \quad n_{(-1,1)} = 4, \quad n_{(1,-1)} = 5$$

$$n_x = 2, \quad n_y = 1$$

Série génératrice: $Q(x, y) = \sum_{\text{marches}} \left(a^{n_x} b^{n_y} \prod_{p \in \mathcal{S}} d_p^{n_p} \right) x^i y^j t^n \in \mathbb{Q}[d_p, a, b, x, y][[t]]$

Équation fonctionnelle [Beaton, Owczarek, Rechnitzer, 2019]

$$Q(x, y) = \sum_{\text{marches}} \left(\prod_{p \in \mathcal{S}} d_p^{n_p} \right) a^{n_x} b^{n_y} x^i y^j t^n \quad S(x, y) = \sum_{p \in \mathcal{S}} d_p x^k y^l$$

$$\begin{aligned} xy(1 - tS(x, y))\mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) &= \frac{xy}{ab} \\ &+ ((1 - 1/b)x - t([x^{-1}]S(x, y)))yQ(0, y) \\ &+ ((1 - 1/a)y - t([y^{-1}]S(x, y)))xQ(x, 0) \\ &- \left(\frac{xy}{ab}(1 - a)(1 - b) - t[x^{-1}y^{-1}]S(x, y) \right) Q(0, 0) \end{aligned}$$

Équation à deux **variables catalytiques** x et y

Classification

$Q(x, y)$ la série des marches est-elle :

Classification

$Q(x, y)$ la série des marches est-elle :

Rationnelle ?

$$Q(x, y) = A(x, y, t) / B(x, y, t)$$

Classification

$Q(x, y)$ la série des marches est-elle :

Rationnelle ?

$$Q(x, y) = A(x, y, t) / B(x, y, t)$$

Algébrique ?

$$P(x, y, t, Q(x, y)) = 0$$

Classification

$Q(x, y)$ la série des marches est-elle :

Rationnelle ?

$$Q(x, y) = A(x, y, t)/B(x, y, t)$$

Algébrique ?

$$P(x, y, t, Q(x, y)) = 0$$

D-finie ?

$$P_z(x, y, t, \partial_z)(Q(x, y)) = 0 \quad \forall z \in \{x, y, t\}$$

Classification

$Q(x, y)$ la série des marches est-elle :

Rationnelle ?

$$Q(x, y) = A(x, y, t)/B(x, y, t)$$

Algébrique ?

$$P(x, y, t, Q(x, y)) = 0$$

D-finie ?

$$P_z(x, y, t, \partial_z)(Q(x, y)) = 0 \quad \forall z \in \{x, y, t\}$$

D-algébrique ?

$$P_z(x, y, t, \partial_z^{0,1,\dots} Q(x, y)) = 0 \quad \forall z \in \{x, y, t\}$$

Classification

$Q(x, y)$ la série des marches est-elle :

Rationnelle ?

∩

Algébrique ?

∩

D-finie ?

∩

D-algébrique ?

$$Q(x, y) = A(x, y, t)/B(x, y, t)$$

$$P(x, y, t, Q(x, y)) = 0$$

$$P_z(x, y, t, \partial_z)(Q(x, y)) = 0 \quad \forall z \in \{x, y, t\}$$

$$P_z(x, y, t, \partial_z^{0,1,\dots} Q(x, y)) = 0 \quad \forall z \in \{x, y, t\}$$

Classification

$Q(x, y)$ la série des marches est-elle :

Rationnelle ?

∩

Algébrique ?

∩

D-finie ?

∩

D-algébrique ?

Hypertranscendante ?

$$Q(x, y) = A(x, y, t)/B(x, y, t)$$

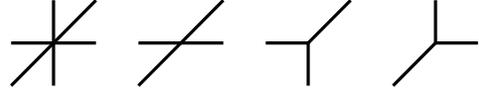
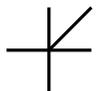
$$P(x, y, t, Q(x, y)) = 0$$

$$P_z(x, y, t, \partial_z)(Q(x, y)) = 0 \quad \forall z \in \{x, y, t\}$$

$$P_z(x, y, t, \partial_z^{0,1,\dots} Q(x, y)) = 0 \quad \forall z \in \{x, y, t\}$$

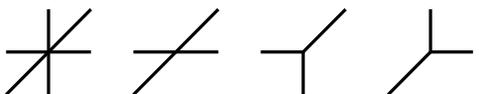
Classification des marches à petits pas ($a=b=1$) ('08-'18)

79 cas non triviaux à symétrie près

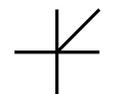
- **Algébriques** : 4 modèles 
- **D-finis** : 19 modèles, par exemple 
- **D-algébriques** : 9 modèles, par exemple 
- **Hypertranscendants** : 47 modèles, par exemple 

Classification des marches à petits pas ($a=b=1$) ('08-'18)

79 cas non triviaux à symétrie près

• **Algébriques** : 4 modèles 

• **D-finis** : 19 modèles, par exemple 

• **D-algébriques** : 9 modèles, par exemple 

• **Hypertranscendants** : 47 modèles, par exemple 

Combinatoire : Bousquet-Mélou, Melczer, Mishna, Rechnitzer,...

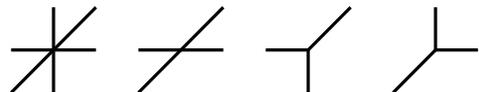
Calcul formel : Bostan, Kauers, Salvy, Zeilberger, ...

Probabilités : Fayolle, Kurkova, Raschel,...

Théorie de Galois aux différences : Dreyfus, Hardouin, Roques, Singer,...

Classification des marches à petits pas ($a=b=1$) ('08-'18)

79 cas non triviaux à symétrie près

• **Algébriques** : 4 modèles 

• **D-finis** : 19 modèles, par exemple 

• **D-algébriques** : 9 modèles, par exemple 

• **Hypertranscendants** : 47 modèles, par exemple 

Combinatoire : Bousquet-Mélou, Melczer, Mishna, Rechnitzer,...

Calcul formel : Bostan, Kauers, Salvy, Zeilberger, ...

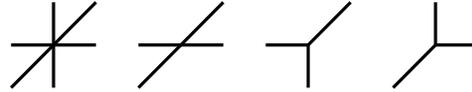
Probabilités : Fayolle, Kurkova, Raschel,...

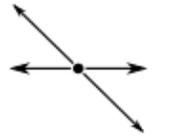
Théorie de Galois aux différences : Dreyfus, Hardouin, Roques, Singer,...

Question: Dans quelle mesure le choix d'autres poids de Boltzmann a et b change la classification de $Q(x, y, t)$, $Q(1, 1, t)$ et $Q(0, 0, t)$?

Classification des marches à petits pas ($a=b=1$) ('08-'18)

79 cas non triviaux à symétrie près

- **Algébriques** : 4 modèles 
- **D-finis** : 19 modèles, par exemple 

	Model	(1,1)	(a,a)	(a,1)	(1,b)	(a,b)	Group
22		DF ✓	DAlg ✓	DF ✓	DF ✓	DAlg ✓	8: $(\bar{x}y, y), (x, x^2\bar{y})$

[Beaton, Owczarek, Rechnitzer, 2019]

Question: Dans quelle mesure le choix d'autres poids de Boltzmann a et b change la classification de $Q(x, y, t)$, $Q(1, 1, t)$ et $Q(0, 0, t)$?

Classification des marches à petits pas ($a=b=1$) ('08-'18)

79 cas non triviaux à symétrie près

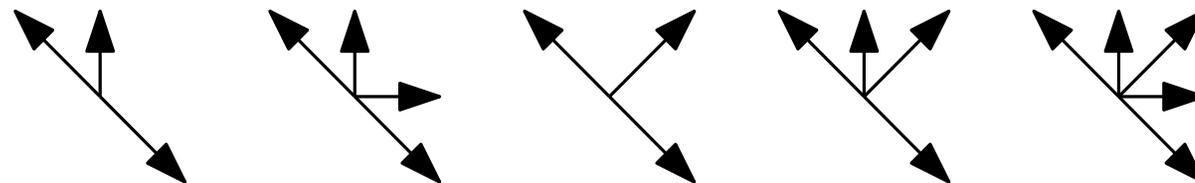
- **Hypertranscendants** : 47 modèles, par exemple 

Classification des marches à petits pas ($a=b=1$) ('08-'18)

79 cas non triviaux à symétrie près

- **Hypertranscendants** : 47 modèles, par exemple 

Théorème [Dreyfus,Hardouin,Roques,Singer,2018]



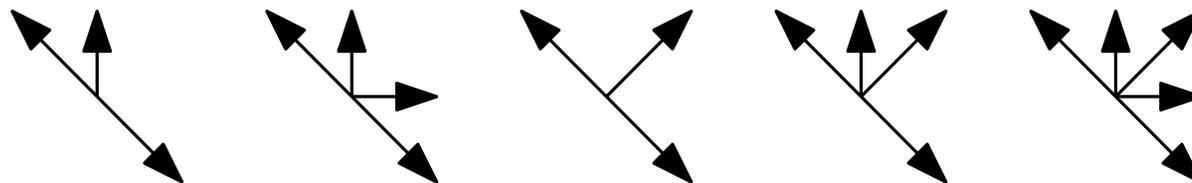
Tous les modèles de **genre 0** sont **hypertranscendants**.

Classification des marches à petits pas ($a=b=1$) ('08-'18)

79 cas non triviaux à symétrie près

- **Hypertranscendants** : 47 modèles, par exemple 

Théorème [Dreyfus,Hardouin,Roques,Singer,2018]



Tous les modèles de **genre 0** sont **hypertranscendants**.

Question: Le sont-ils toujours avec d'autres poids que $a = b = 1$?

Classification des modèles de genre 0 à bords interactifs

Paramètres : $(d_p)_{p \in \mathcal{S}}$, $a \neq 0$, $b \neq 0$ dans \mathbb{C}

Classification des modèles de genre 0 à bords interactifs

Paramètres : $(d_p)_{p \in \mathcal{S}}$, $a \neq 0$, $b \neq 0$ dans \mathbb{C}

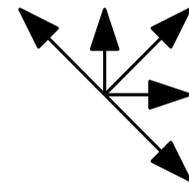
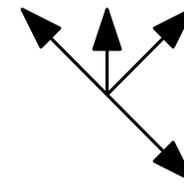
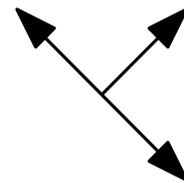
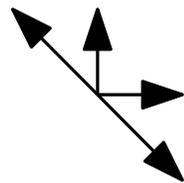
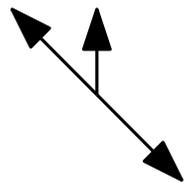
Question : Nature de la série génératrice $Q(x, y)$ selon x et y

Classification des modèles de genre 0 à bords interactifs

Paramètres : $(d_p)_{p \in \mathcal{S}}$, $a \neq 0$, $b \neq 0$ dans \mathbb{C}

Question : Nature de la série génératrice $Q(x, y)$ selon x et y

Théorème [B., 2024]

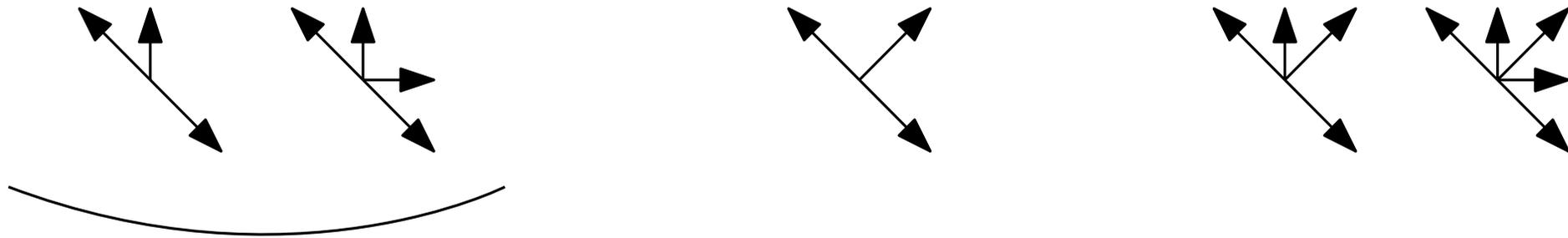


Classification des modèles de genre 0 à bords interactifs

Paramètres : $(d_p)_{p \in \mathcal{S}}$, $a \neq 0$, $b \neq 0$ dans \mathbb{C}

Question : Nature de la série génératrice $Q(x, y)$ selon x et y

Théorème [B., 2024]



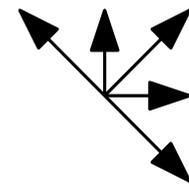
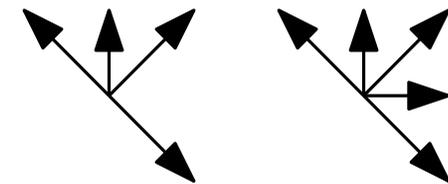
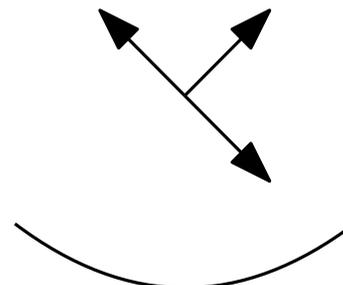
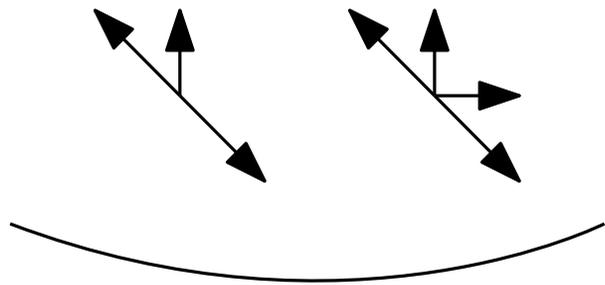
Rationnels ssi $a + b = ab$

Classification des modèles de genre 0 à bords interactifs

Paramètres : $(d_p)_{p \in \mathcal{S}}$, $a \neq 0$, $b \neq 0$ dans \mathbb{C}

Question : Nature de la série génératrice $Q(x, y)$ selon x et y

Théorème [B., 2024]



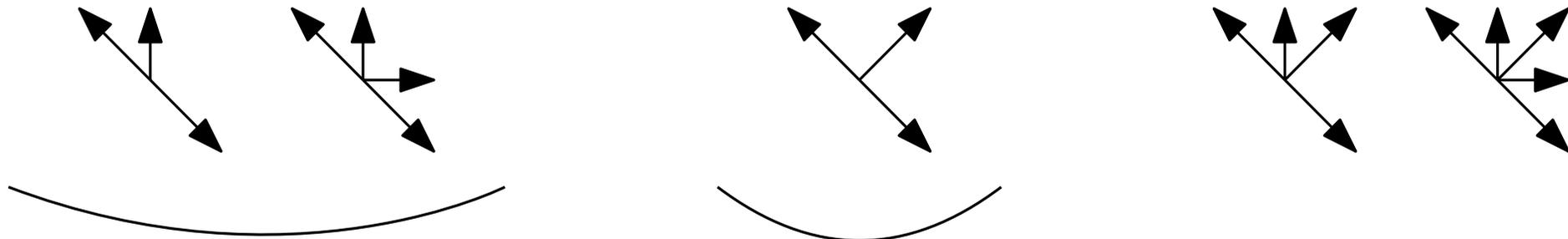
Rationnels ssi $a + b = ab$ **Algébrique** ssi $a = b = 2$

Classification des modèles de genre 0 à bords interactifs

Paramètres : $(d_p)_{p \in \mathcal{S}}$, $a \neq 0$, $b \neq 0$ dans \mathbb{C}

Question : Nature de la série génératrice $Q(x, y)$ selon x et y

Théorème [B., 2024]



Rationnels ssi $a + b = ab$ **Algébrique** ssi $a = b = 2$

Pour tous les autres poids, $Q(x, y)$ est **hypertranscendante**.

II. Équations aux q-différences

Équation aux q-différences I: le noyau

$$\frac{1}{xy}K(x, y)\mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \omega + \gamma_1(x, y)xQ(x, 0) + \gamma_2(x, y)yQ(0, y)$$

Équation aux q-différences I: le noyau

$$\frac{1}{xy}K(x, y)\mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \omega + \gamma_1(x, y)xQ(x, 0) + \gamma_2(x, y)yQ(0, y)$$

- $\omega \in \mathbb{Q}(a, b)$, et $\gamma_1(x, y), \gamma_2(x, y) \in \mathbb{Q}(a, b, d_p, x, y, t)$ connues

Équation aux q-différences I: le noyau

$$\frac{1}{xy}K(x, y)\mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \omega + \gamma_1(x, y)xQ(x, 0) + \gamma_2(x, y)yQ(0, y)$$

- $\omega \in \mathbb{Q}(a, b)$, et $\gamma_1(x, y), \gamma_2(x, y) \in \mathbb{Q}(a, b, d_p, x, y, t)$ connues
- $K(x, y) := xy(1 - tS(x, y)) \in \mathbb{Q}(d_{i,j})[x, y, t]$ le **noyau**

Équation aux q-différences I: le noyau

$$\frac{1}{xy}K(x, y)\mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \omega + \gamma_1(x, y)xQ(x, 0) + \gamma_2(x, y)yQ(0, y)$$

- $\omega \in \mathbb{Q}(a, b)$, et $\gamma_1(x, y), \gamma_2(x, y) \in \mathbb{Q}(a, b, d_p, x, y, t)$ connues
- $K(x, y) := xy(1 - tS(x, y)) \in \mathbb{Q}(d_{i,j})[x, y, t]$ le **noyau**

Idée: annuler le noyau \Rightarrow équations sur $Q(x, 0)$ et $Q(0, y)$

Équation aux q-différences I: le noyau

$$\frac{1}{xy}K(x, y)\mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \omega + \gamma_1(x, y)xQ(x, 0) + \gamma_2(x, y)yQ(0, y)$$

- $\omega \in \mathbb{Q}(a, b)$, et $\gamma_1(x, y), \gamma_2(x, y) \in \mathbb{Q}(a, b, d_p, x, y, t)$ connues
- $K(x, y) := xy(1 - tS(x, y)) \in \mathbb{Q}(d_{i,j})[x, y, t]$ le **noyau**

Idée: annuler le noyau \Rightarrow équations sur $Q(x, 0)$ et $Q(0, y)$

La courbe du noyau est de **genre 0** : $(x', y') = (x(s), y(s))$ pour $s \in \mathbb{C} \cup \{\infty\}$.

Équation aux q-différences I: le noyau

$$\frac{1}{xy}K(x, y)\mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \omega + \gamma_1(x, y)xQ(x, 0) + \gamma_2(x, y)yQ(0, y)$$

- $\omega \in \mathbb{Q}(a, b)$, et $\gamma_1(x, y), \gamma_2(x, y) \in \mathbb{Q}(a, b, d_p, x, y, t)$ connues
- $K(x, y) := xy(1 - tS(x, y)) \in \mathbb{Q}(d_{i,j})[x, y, t]$ le **noyau**

Idée: annuler le noyau \Rightarrow équations sur $Q(x, 0)$ et $Q(0, y)$

La courbe du noyau est de **genre 0** : $(x', y') = (x(s), y(s))$ pour $s \in \mathbb{C} \cup \{\infty\}$.

$$0 = \omega + \gamma_1(x(s), y(s))x(s)Q(x(s), 0) + \gamma_2(x(s), y(s))y(s)Q(0, y(s))$$

Équation aux q-différences II: symétries

$$\frac{1}{xy} K(x, y) \mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \omega + \gamma_1(x, y) x Q(x, 0) + \gamma_2(x, y) y Q(0, y)$$

Équation aux q-différences II: symétries

$$\frac{1}{xy} K(x, y) \mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \omega + \gamma_1(x, y) x Q(x, 0) + \gamma_2(x, y) y Q(0, y)$$

Évaluation en $(x, y) = (x(s), y(s))$ pour $s \in U_0$:

$$0 = \omega + \tilde{\gamma}_1(s) x(s) Q(x(s), 0) + \tilde{\gamma}_2(s) y(s) Q(0, y(s))$$
$$\begin{aligned} \tilde{\gamma}_1(s) &= \gamma_1(x(s), y(s)) \\ \tilde{\gamma}_2(s) &= \gamma_2(x(s), y(s)) \end{aligned}$$

Équation aux q-différences II: symétries

$$\frac{1}{xy} K(x, y) \mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \omega + \gamma_1(x, y) x Q(x, 0) + \gamma_2(x, y) y Q(0, y)$$

Évaluation en $(x, y) = (x(s), y(s))$ pour $s \in U_0$:

$$0 = \omega + \tilde{\gamma}_1(s) x(s) Q(x(s), 0) + \tilde{\gamma}_2(s) y(s) Q(0, y(s)) \quad \begin{array}{l} \tilde{\gamma}_1(s) = \gamma_1(x(s), y(s)) \\ \tilde{\gamma}_2(s) = \gamma_2(x(s), y(s)) \end{array}$$

Évaluation en $(x, y) = (x(\frac{q}{s}), y(\frac{q}{s})) = (x(\frac{s}{q}), y(s))$ pour $s \in U_0$:

$$0 = \omega + \tilde{\gamma}_1(\frac{q}{s}) x(\frac{s}{q}) Q(x(\frac{s}{q}), 0) + \tilde{\gamma}_2(\frac{q}{s}) y(s) Q(0, y(s))$$

Équation aux q-différences II: symétries

$$\frac{1}{xy} K(x, y) \mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \omega + \gamma_1(x, y) x Q(x, 0) + \gamma_2(x, y) y Q(0, y)$$

Évaluation en $(x, y) = (x(s), y(s))$ pour $s \in U_0$:

$$0 = \omega + \tilde{\gamma}_1(s) x(s) Q(x(s), 0) + \tilde{\gamma}_2(s) y(s) Q(0, y(s)) \quad \begin{array}{l} \tilde{\gamma}_1(s) = \gamma_1(x(s), y(s)) \\ \tilde{\gamma}_2(s) = \gamma_2(x(s), y(s)) \end{array}$$

Évaluation en $(x, y) = (x(\frac{q}{s}), y(\frac{q}{s})) = (x(\frac{s}{q}), y(s))$ pour $s \in U_0$:

$$0 = \omega + \tilde{\gamma}_1(\frac{q}{s}) x(\frac{s}{q}) Q(x(\frac{s}{q}), 0) + \tilde{\gamma}_2(\frac{q}{s}) y(s) Q(0, y(s))$$

$$F(s) = x(\frac{s}{q}) Q(x(\frac{s}{q}), 0)$$

$$F(\frac{s}{q}) = u(s) F(s) + \omega \cdot v(s)$$

Équations aux q-différences III: caractérisation

$$\frac{1}{xy} K(x, y) \mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \omega + \gamma_1(x, y) x Q(x, 0) + \gamma_2(x, y) y Q(0, y)$$

$$F\left(\frac{s}{q}\right) = u(s) F(s) + \omega \cdot v(s)$$

$$0 = \omega + \tilde{\gamma}_1(s) F(s) + \tilde{\gamma}_2(s) G(s) \quad (E)$$

$$F(s) = x(s) Q(x(s), 0) \quad G(s) = y(s) Q(0, y(s)) \quad \text{pour } s \in U_0$$

Équations aux q-différences III: caractérisation

$$\frac{1}{xy} K(x, y) \mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = \omega + \gamma_1(x, y) x Q(x, 0) + \gamma_2(x, y) y Q(0, y)$$

$$F\left(\frac{s}{q}\right) = u(s) F(s) + \omega \cdot v(s)$$

$$0 = \omega + \tilde{\gamma}_1(s) F(s) + \tilde{\gamma}_2(s) G(s) \quad (E)$$

$$F(s) = x(s) Q(x(s), 0) \quad G(s) = y(s) Q(0, y(s)) \quad \text{pour } s \in U_0$$

$Q(x, y)$ algébrique $\Leftrightarrow F(s)$ et $G(s)$ algébriques ou rationnelles

$Q(x, y)$ D-finie $\Leftrightarrow F(s)$ et $G(s)$ D-finies

$Q(x, y)$ D-algébrique $\Leftrightarrow F(s)$ et $G(s)$ D-algébriques

Équations aux q -différences IV: critère Galoisien

Équations aux q-différences IV: critère Galoisien

Théorème [Ishizaki,98]

Les solutions méromorphes d'équations aux q-différences à coefficients rationnels sont soit **rationnelles** soit **hypertranscendantes**.

Équations aux q-différences IV: critère Galoisien

Théorème [Ishizaki,98]

Les solutions méromorphes d'équations aux q-différences à coefficients rationnels sont soit **rationnelles** soit **hypertranscendantes**.

Stratégie:

Équations aux q-différences IV: critère Galoisien

Théorème [Ishizaki,98]

Les solutions méromorphes d'équations aux q-différences à coefficients rationnels sont soit **rationnelles** soit **hypertranscendantes**.

Stratégie:

$Q(x, y)$ est D-algébrique $\Leftrightarrow F(s)$ est D-algébrique $\Leftrightarrow F(s)$ rationnelle

Équations aux q-différences IV: critère Galoisien

Théorème [Ishizaki,98]

Les solutions méromorphes d'équations aux q-différences à coefficients rationnels sont soit **rationnelles** soit **hypertranscendantes**.

Stratégie:

$Q(x, y)$ est D-algébrique $\Leftrightarrow F(s)$ est D-algébrique $\Leftrightarrow F(s)$ rationnelle

- si (E) a une unique solution, rationnelle, on montre que $Q(x, y)$ est **algébrique**

Équations aux q-différences IV: critère Galoisien

Théorème [Ishizaki,98]

Les solutions méromorphes d'équations aux q-différences à coefficients rationnels sont soit **rationnelles** soit **hypertranscendantes**.

Stratégie:

$Q(x, y)$ est D-algébrique $\Leftrightarrow F(s)$ est D-algébrique $\Leftrightarrow F(s)$ rationnelle

- si (E) a une unique solution, rationnelle, on montre que $Q(x, y)$ est **algébrique**
- si (E) n'a pas de solution rationnelle, on montre que $Q(x, y)$ est **hypertranscendante**

III. Classification

Propagation de pôles

$$F\left(\frac{s}{q}\right) = u(s)F(s) + \omega \cdot v(s) \quad (E)$$

Propagation de pôles

$$F\left(\frac{s}{q}\right) = u(s)F(s) + \omega \cdot v(s) \quad (E)$$

Lemme Il existe des ensembles finis \mathcal{L}^- et \mathcal{L}^+ (dépendants des coefficients de (E)) tels que si s est un pôle de F :

- si $s \notin \mathcal{L}^+$ alors qs est un pôle de F
- si $s \notin \mathcal{L}^-$ alors $\frac{s}{q}$ est un pôle de F

Propagation de pôles

$$F\left(\frac{s}{q}\right) = u(s)F(s) + \omega \cdot v(s) \quad (E)$$

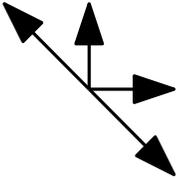
Lemme Il existe des ensembles finis \mathcal{L}^- et \mathcal{L}^+ (dépendants des coefficients de (E)) tels que si s est un pôle de F :

- si $s \notin \mathcal{L}^+$ alors qs est un pôle de F
- si $s \notin \mathcal{L}^-$ alors $\frac{s}{q}$ est un pôle de F

Corollaire Si F est rationnelle et s est un pôle de F distinct de 0 et ∞ , alors s est de la forme suivante :

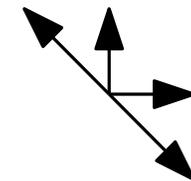
$$q^{-m}s \in \mathcal{L}^- \quad \xleftarrow{q^{-m}} \quad s \quad \xrightarrow{q^n} \quad q^n s \in \mathcal{L}^+$$

Distance entre points



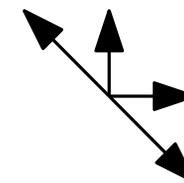
Distance entre points

Def s'il existe $n \in \mathbb{Z}$ tel que $q^n s^- = s^+$ on écrit n , sinon \perp



Distance entre points

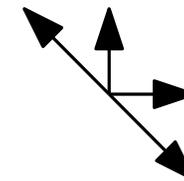
Def s'il existe $n \in \mathbb{Z}$ tel que $q^n s^- = s^+$ on écrit n , sinon \perp



$\mathcal{L}^- \backslash \mathcal{L}^+$	$\frac{1}{s_1}$	$\frac{1}{s_2}$	$\frac{s_3}{q}$	$\frac{s_4}{q}$
s_1	\perp	-1 \perp si $a = 1$ sinon	-1	\perp
s_2		\perp	\perp	0 si $a + b = ab$ -2 si $a = b = 1$ \perp sinon
$\frac{q}{s_3}$			\perp	-2 si $b = 1$ \perp sinon
$\frac{q}{s_4}$				\perp

Distance entre points

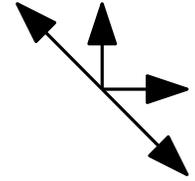
Def s'il existe $n \in \mathbb{Z}$ tel que $q^n s^- = s^+$ on écrit n , sinon \perp



$\mathcal{L}^- \backslash \mathcal{L}^+$	$\frac{1}{s_1}$	$\frac{1}{s_2}$	$\frac{s_3}{q}$	$\frac{s_4}{q}$
s_1	\perp	-1 si $a = 1$ \perp sinon	-1	\perp
s_2		\perp	\perp	0 si $a + b = ab$ -2 si $a = b = 1$ \perp sinon
$\frac{q}{s_3}$			\perp	-2 si $b = 1$ \perp sinon
$\frac{q}{s_4}$				\perp

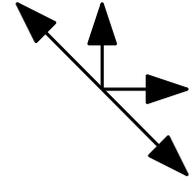
Un ensemble de pas

- Supposons que $a + b \neq ab$ et $\mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ D-algébrique



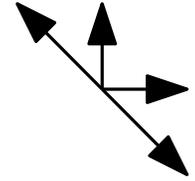
Un ensemble de pas

- Supposons que $a + b \neq ab$ et $\mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ D-algébrique
 - $F(s)$ est rationnelle par le critère Galoisien



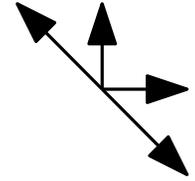
Un ensemble de pas

- Supposons que $a + b \neq ab$ et $\mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ D-algébrique
 - $F(s)$ est rationnelle par le critère Galoisien
 - on montre que si $a + b \neq ab$, les seuls pôles de F sont 0 et ∞

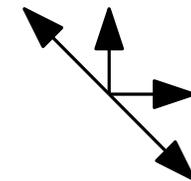


Un ensemble de pas

- Supposons que $a + b \neq ab$ et $\mathbf{Q}(x, y)$ D-algébrique
 - $F(s)$ est rationnelle par le critère Galoisien
 - on montre que si $a + b \neq ab$, les seuls pôles de F sont 0 et ∞
 - on montre que si $a + b \neq ab$, alors (E) n'a pas de solution homogène

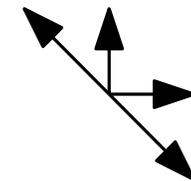


Un ensemble de pas



- Supposons que $a + b \neq ab$ et $\mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ D-algébrique
 - $F(s)$ est rationnelle par le critère Galoisien
 - on montre que si $a + b \neq ab$, les seuls pôles de F sont 0 et ∞
 - on montre que si $a + b \neq ab$, alors (E) n'a pas de solution homogène
- $\Rightarrow F(s) = P\left(\frac{1}{x(s)}\right) \Rightarrow x(s)Q(x(s), 0) = P\left(\frac{1}{x(s)}\right) \Rightarrow xQ(x, 0) \in \mathbb{C}\left[\frac{1}{x}\right]$, absurde

Un ensemble de pas



- Supposons que $a + b \neq ab$ et $\mathbf{Q}(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ D-algébrique

- $F(s)$ est rationnelle par le critère Galoisien

- on montre que si $a + b \neq ab$, les seuls pôles de F sont 0 et ∞

- on montre que si $a + b \neq ab$, alors (E) n'a pas de solution homogène

$$\Rightarrow F(s) = P\left(\frac{1}{x(s)}\right) \Rightarrow x(s)Q(x(s), 0) = P\left(\frac{1}{x(s)}\right) \Rightarrow xQ(x, 0) \in \mathbb{C}\left[\frac{1}{x}\right], \text{ absurde}$$

- Si $a + b = ab$, on trouve une unique solution (!) :

$$Q(x, 0) = \frac{1}{1 - x \frac{ad_{1,0}t + abd_{1,-1}d_{0,1}t^2}{1 - abd_{1,-1}d_{-1,1}t^2}}$$

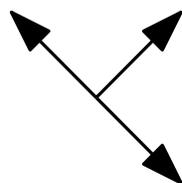
$$Q(0, y) = \frac{1}{1 - y \frac{bd_{0,1}t + abd_{-1,1}d_{1,0}t^2}{1 - abd_{1,-1}d_{-1,1}t^2}}$$

Les modèles différentiellement algébriques



$$a = 1 + \varepsilon$$

$$b = 1 + \frac{1}{\varepsilon}$$



$$a = b = 2$$

$$Q(x, 0) = \frac{1}{1 - x \frac{ad_{1,0}t + abd_{1,-1}d_{0,1}t^2}{1 - abd_{1,-1}d_{-1,1}t^2}}$$

$$Q(0, y) = \frac{1}{1 - y \frac{bd_{0,1}t + abd_{-1,1}d_{1,0}t^2}{1 - abd_{1,-1}d_{-1,1}t^2}}$$

$$Q(x, 0) = \frac{1}{\sqrt{1 - x^2 \frac{4d_{1,1}d_{1,-1}t^2}{1 - 4d_{1,-1}d_{-1,1}t^2}}}$$

$$Q(0, y) = \frac{1}{\sqrt{1 - y^2 \frac{4d_{1,1}d_{-1,1}t^2}{1 - 4d_{1,-1}d_{-1,1}t^2}}}$$

Perspectives

Perspectives

- Cas algébriques : preuves alternatives, transitions de phase des cas rationnels

Perspectives

- Cas algébriques : preuves alternatives, transitions de phase des cas rationnels
- montrer l'hypertranscendance en t , quid de $Q(1, 1)$?

Perspectives

- Cas algébriques : preuves alternatives, transitions de phase des cas rationnels
- montrer l'hypertranscendance en t , quid de $Q(1, 1)$?
- trouver des poids de Boltzmann appropriés pour les modèles de genre 1 via des méthodes similaires

Perspectives

- Cas algébriques : preuves alternatives, transitions de phase des cas rationnels
- montrer l'hypertranscendance en t , quid de $Q(1, 1)$?
- trouver des poids de Boltzmann appropriés pour les modèles de genre 1 via des méthodes similaires

Merci de votre attention !