Pueden faltar detalles y puede haber errores, los escribí SIN leer las demos, como práctica para el final.

Teoremas Para el Final Matemática Discreta II FaMAF - UNC 2024

1.	Complejidad de Edmonds-Karp	1
2.	Las distancias de Edmonds-Karp no disminuyen	3
3.	Complejidad de Dinic (ambas versiones)	4
4.	Complejidad de Wave (tarjan)	5
5.	Max flow, Min cut	6
6.	Baby Brooks	7
7.	2-COLOR es polinomial	8
8.	Teorema de Hall	9
9.	Teorema del Matrimonio de König	10
10	Cota de Hamming	11
11	. $\delta(G) = \min\{\text{\#columnas LD de H}\}$	12
12	Propiedades de un código cíclico	13
13	.3-SAT es NP-completo	15
14.	. 3-COLOR es NP-completo	17
15	. Matrimonio3D es NP-completo	20

Complejidad de Edmonds-Karp

Teorema:

Edmonds-Karp termina siempre con complejidad O(m²n)

Demostración:

Edmonds-Karp construye una sucesión de caminos aumentantes (de s a t) utilizando BFS a través de los cuales aumenta el flujo inicial, hasta que no existan más caminos. Por lo tanto su complejidad está dada por:

compl(Edmonds Karp) = O(Compl(Construir CamAum + Aumentar Flujo) * #Caminos Aumentantes)

Notar que $compl(Aumentar\ Flujo)=O(n)$ pues la longitud máxima de un camino formado por BFS es de n-1 lados y aumentar el flujo es O(1) por cada lado. Mientras que $compl(Construir\ CamAum)=O(m)$ pues la construcción se realiza con BFS. Así,

compl(Edmonds Karp) = O(m * #Caminos Aumentantes)

Veremos que #Caminos Aumentantes = m * n y : compl(Edmonds Karp) = O(m * m * n)

Para ello, definimos:

Un lado se vuelve **crítico** en un paso dado si es utilizado para construir el siguiente flujo en modo forwards y se satura, o en modo backwards y se vacía. De esta forma, cada camino aumentante vuelve crítico a al menos un lado.

Definimos:

Dado un flujo f en N y dos vértices x, z:

d(x, z) = 0, si x = z

 $d(x, z) = \infty$, si no existe un f camimo aumentante entre x y z

 $d(x, z) = min\{longitud de f camino aumentante entre x y z\}, si existe$

Si f_0, f_1 , ... son los flujos generados por una corrida de $Edmonds\ Karp$, **definimos**:

$$d_k(x) = d_{f_k}(s, x) \mathbf{y} b_k(x) = b_{f_k}(x, t)$$

Proposición (no hace falta demostrarla):

$$d_k(x) \ \leq \ d_{k+1}(x) \ \wedge \ b_k(x) \ \leq \ b_{k+1}(x) \ \forall x$$

<u>Observación</u>: $d_k(t) = d_k(x) + b_k(x)$ si ambas son finitas.

Si acotamos la cantidad de veces que un lado puede volverse crítico, acotaremos entonces la cantidad de caminos aumentantes posibles.

Sea $x \to y$ un lado que se vuelve crítico en el paso k. Esto puede ocurrir porque se saturó o se vació.

Si $x \rightarrow y$ se saturó:

Entonces se utilizó un fk- camino aumentante de la forma s...xy...t y este es de longitud mínima por utilizar Edmonds-Karp. Si el lado xy se vuelve a volver crítico en un paso j>k, entonces es por que se vacía (y se utiliza backwards en el paso j) o porque se vuelve a saturar en el paso j, lo que implica que se utilizó backwards devolviendo flujo en algún paso i con k < i < j. Es decir que para que un lado que se saturó en el paso k se vuelva a volver crítico en un paso j, debe ser utilizado backwards en un paso i con k < i <= j
Por lo tanto se utilizó un fi-camino aumentante de la forma s...yx...t que también es de longitud mínima por utilizar Edmonds-Karp. Pero ahora

$$dj(t) >= di(t) = di(x) + bi(x) = di(y) + 1 + bi(x)$$

$$>= dk(y) + 1 + bk(x) = dk(x) + 1 + 1 + bk(x) = dk(t) + 2$$

Esto significa que la distancia de s a t debe aumentar en al menos 2 para que un lado se pueda volver a volver crítico una vez que se satura.

Si $x \rightarrow y$ se vació:

Entonces se utilizó un fk- camino aumentante de la forma s...yx...t y este es de longitud mínima por utilizar Edmonds-Karp. Si el lado $x \to y$ se vuelve a volver crítico en un paso j>k, entonces es por que se satura (y se utiliza forwards en el paso j) o porque se vuelve a vaciar en el paso j, lo que implica que se utilizó forwards mandando algo de flujo en algún paso i con k < i < j. Es decir que para que un lado que se vació en el paso k se vuelva a volver crítico en un paso j, debe ser utilizado forwards en un paso i con k < i <= j Por lo tanto se utilizó un fi-camino aumentante de la forma s...xy...t que también es de longitud mínima por utilizar Edmonds-Karp. Pero ahora

$$dj(t) >= di(t) = di(y) + bi(y) = di(x) + 1 + bi(y)$$

 $>= dk(x) + 1 + bk(y) = dk(y) + 1 + 1 + bk(y) = dk(t) + 2$

Esto significa que la distancia de s a t debe aumentar en al menos 2 para que un lado se pueda volver a volver crítico una vez que se vacía.

Por lo tanto la cantidad de veces que un lado puede volverse crítico es O(n), pues la longitud de los caminos varía entre 1 y n-1 y cada vez que se vuelve crítico debe aumentar en 2.

Como cada camino aumentante de Edmonds-Karp vuelve crítico al menos un lado, hay m lados y cada lado puede volverse crítico O(n) veces, entonces $\#Caminos\ Aumentantes = O(m * n)$.

Las distancias de Edmonds-Karp no disminuyen

Teorema:

Si dados vértices x, z y flujo f definimos a la distancia entre x y z relativa a f como la longitud del menor f-camino aumentante entre x y z, si es que existe tal camino, o infinito si no existe o 0 si x = z, denotándola por $d_f(x, z)$, y definimos $d_k(x) = d_{fk}(s, x)$ donde f_k es el k-ésimo flujo en una corrida de Edmonds-Karp, entonces $d_k(x) \le d_{k+1}(x)$.

Demostración:

Conjunto A = vértices que no cumplen la regla

Sup A != vacio

Elijo el x con menor d_{k+1} en A

Existe f_{k+1} -camino aumentante s...zx en el paso k+1 ($d_{k+1}(x) < d_k(x) <= inf$) y s no está en A => hay un z anterior a x y además $d_{k+1}(z) = d_{k+1}(x) - 1$

Como $d_{k+1}(z) < d_{k+1}(x) => z$ no está en A entonces y $d_k(z) <= d_{k+1}(z)$

 $d_k(z) \le d_{k+1}(z) \le \inf = \lambda$ and $d_k(z) \le d_{k+1}(z) \le \inf = \lambda$ and $d_k(z) \le d_{k+1}(z) \le \inf = \lambda$ and $d_k(z) \le d_{k+1}(z) \le d_{k+1$

Si zx es un lado entonces lo podriamos agregar en modo forwards al camino s...z en el paso k pero esto cumpliria

 $d_k(x) = d_k(z) + 1 \le d_{k+1}(z) + 1 \le d_{k+1}(x)$ absurdo pues x está en A

Luego el lado zx debe estar saturado, pero en el paso k+1 ya no lo está pues hay un camino aumentante s...zx entonces se debe haber utilizado backwards entre f_k y f_{k+1} (en el paso k) con un f_k -camino aumentante de la forma s...xz...t

pero esto implica $d_k(z) = d_k(x) + 1 > d_{k+1}(x) + 1 = d_{k+1}(z) + 1 + 1 >= d_k(z) + 2$ absurdo

Si xz es un lado podriamos agregar x backwards al camino s...z en el paso k pero esto cumpliria $d_k(x) = d_k(z) + 1 \le d_{k+1}(z) + 1 \le d_{k+1}(x)$ absurdo pues x está en A

Luego el lado xz debe estar vacio pero no lo está más en el paso k+1 => se usó forwards en el paso k con un camino de la forma s....xz.....t lo cual cumple $d_k(z) = d_k(x) + 1 > d_{k+1}(x) + 1 = d_{k+1}(z) + 1 + 1 >= dk(z) + 2$ absurdo

Luego A es vacio.

Complejidad de Dinic (ambas versiones)

```
Teorema:
La complejidad del algoritmo de dinic, tanto "original" como "occidental" es O(n<sup>2</sup>m)
Demostración:
O(cant NA (construir + hallar flujo bloqueante)
O(N*(m+?))
versión original
? = DFS en O(n) y cada DFS bloquea un lado => O(m) veces => O(mn)
   PODAR => hay que podar luego de cada camino (O(m) podar donde se ven en O(1) los O(n) vertices)
                podar es O(mn) + eliminar los lados de los vertices = O(m) pues sum{grado(v)} = O(m)
versión occidental con pseudo código del paso de hallar flujo bloqueante:
g = 0, flag = 1;
while (flag)
  p = [s]; x = s;
  while (x != t \&\& flag)
     if (hay vecinos de adelante de x)
         y = un vecino
                                                 "A" O(1)
         agrego y al camino p
         x = y
     else
        if (x != s)
           y = anterior a x en p
           eliminar x de P y el lado yx del NA
                                                 "R" O(1)
           x = y
        else
           flaq = 0
       aumentar flujo g y eliminar los lados saturados del NA
                                                                   "C" O(n)
return g
 Una corrida de este algoritmo será de la forma A....ARA...ACA...AR...
 el paso A es O(1) pues simplemente agrega a una lista
 el paso R es O(1) pues simplemente elimina de una lista
 el paso C es O(n) pues aumentar flujo es O(n) y no puede haber más de n lados en p[]
 Cada R elimina un lado y cada C elimina al menos un lado => sólo puede haber O(m) A...AX en la corrida
del algoritmo, con X = C o R
 Cuántas veces ocurre A en cada paso? Cada A avanza un nivel en el NA, y hay O(n) niveles por lo tanto hay
O(n) A's por cada paso
 Así, hallar flujo bloqueante = compl(O(m) * compl(A...AX))
 compl(A...AX) = compl(A...A) + compl(X) = O(n)*O(1) + O(1)*O(n) en el peor caso donde X=C
 finalmente compl(hallar flujo bloqueante) = O(m * n)
```

Complejidad de Wave (tarjan)

Teorema:

El algoritmo wave de tarjan tiene complejidad O(n3)

Demostración:

compl(wave) = O(cant NA * (construirlos + hallar bloqueante)) = O(N * (m + ?)) notar que O(m) + O(n^2) = O(n^2) pues m < nC2 = n^2 - n / 2

conjuntos

ola forwards, enviando flujo cada lado se puede saturar o no

S = {casos donde los lados se saturan}

P = {casos donde no se saturan}

ola backwards, devolviendo flujo cada lado se puede vaciar o no

V = {casos donde los lados se vacían}

Q = {casos donde no se vacían}

Análisis de S

Hay O(m) lados, cuántas veces se podrían saturar? supongamos que un lado se saturó, para que se vuelva a saturar, entonces tendrá que haber devuelto flujo (para poder enviar y saturar de nuevo), pero si devolvió flujo entonces está bloqueado y no podrá volver a mandar, ni saturarse S = O(m)

Análisis de V

Hay O(m) lados, cuántas veces se podrían vaciar? supongamos que un lado se vació, para que se vuelva a vaciar, entonces tendrá que haber enviado flujo (para poder devolver y vaciarse de nuevo), pero si devolvió flujo la primera vez entonces está bloqueado y no podrá volver a mandar, ni vaciarse otra vez V = O(m)

Análisis de P

En cada ola hacia adelante, para cada vértice, se saturan todos sus lados salvo quizás el último, y enviar flujo por el es O(1)

P = O(n) * #olas hacia adelante

Analisis de Q

En cada ola hacia atrás, para cada vértice, se vacían todos sus lados salvo quizás el último, y devolver flujo por el es O(1)

Q = O(n) * #olas hacia atrás

olas hacia adelante = # olas hacia atrás y en cada ola hacia adelante, salvo quizás en la última, se desbalancea y por lo tanto se bloquea un vértice que no se vuelve a desbloquear, por lo tanto hay O(n) olas hacia adelante.

compl(P) = compl(Q) = O(n*n)

Luego compl(hallar flujo bloqueante en cada NA) = $O(2*m + 2*n^2) = O(n^2)$

Max flow, Min cut

Teorema:

El valor de todo flujo es menor o igual a la capacidad de todo corte flujo $f \Rightarrow f$ es maximal $\Leftrightarrow v(f) = cap(S)$ para algún corte S (y el corte es minimal) **Demostración:**

Lema importante: v(f) = f(S, complemento(S)) - f(complemento(S), S)Con ese lema es fácil ver la parte 1

parte 2, f flujo

f maximal -> construyo $S = \{s\} \cup \{x : existe un f-camino aumentante entre s y x\}$ s e S

t no está en S porque podría aumentar el flujo y no sería maximal

usando lema, v(f) = f(S, complemento(S)) - f(complemento(S), S)

f(S, complemento(S)) = suma f(xy) y existe un camino aumentante hasta x, pero no hasta y, pero existe el lado xy entonces xy debe estar saturado => <math>f(xy) = c(xy) para todo xy => f(S, complemento(S)) = cap(S)

f(complemento(S), S) = suma f(xy) donde existe un camino aumentante hasta y pero no hasta x, pero existe el lado xy que se podría usar backwards para hacer un camino aumentante hasta x es decir xy debe estar vacío => <math>f(xy) = 0 para todo xy => f(complemento(S), S) = 0

luego v(f) = cap(S)

S corte y f flujo con v(f) = cap(S)

en la parte 1 vimos que si g es un flujo entonces $v(g) \le cap(S) = v(f)$ por lo tanto f es maximal

Notar que S es minimal pues también por 1 cap(T) >= v(f) = cap(S) para todo T y f

Baby Brooks

Teorema:

Si G es un grafo conexo no regular, X(G) <= Delta(G)

Demostración:

Colorear con Greedy utilizando el orden DFS(x) inverso donde x es el de menor grado d < D.

Utilizar greedy garantiza que el coloreo es propio, veamos que siempre habrá un color disponible entre 1 y D para todos los vértices con este orden.

En DFS, cada vértice desde x agrega a todos sus vecinos posteriores i.e todos los vértices != x tienen al menos un vecino anterior.

En el **orden inverso**, este vecino será un vecino **posterior** y por lo tanto aún no coloreado por greedy.

Luego los vértices distintos de x tienen como máximo tienen **D - 1** vecinos **ya coloreados** => habrá un color disponible en {1, ..., D} para ellos.

Cuando llegamos a X, no tiene vecinos posteriores (es el último en el orden inverso), pero d(x) = d < D => tendrá un color disponible que ninguno de sus vecinos utilice en $\{1, ..., D\}$

Luego el coloreo es propio y utiliza a lo sumo D colores => X(G) <= D

2-COLOR es polinomial

Teorema:

Se puede determinar que un grafo G es bipartito o "2-coloreable" deterministicamente en tiempo polinomial sobre el tamaño del grafo.

Demostración:

Corremos BFS(x) a partir de algún vértice x de G en tiempo O(m) y obtenemos los niveles de cada vértice en BFS.

Coloreamos G con el coloreo c tal que $c(v) = NIVEL_{BFS}(v) \mod 2$

Chequeamos si es propio, esto es, para cada vértice, chequear que todos sus vecinos tengan colores distintos a él. Se hace en O(suma de grados) = O(m)

Si es propio \Rightarrow X(G) \Rightarrow 2 fin.

Si no es propio, existe un lado vw con $NIVEL_{BFS}(v)$ mod 2 = $NIVEL_{BFS}(w)$ mod 2 Es decir que sus niveles tienen la misma paridad y por lo tanto la suma de sus niveles sería un número PAR.

Por lo obtenido en BFS, existen en el grafo caminos x...v y x...w los cuales se separan a partir de algún vértice z, es decir que son de la forma x...z...v y x...z...w lo cual implica la existencia de un ciclo

z....vw....z en G, ¿Cuántos lados tiene? z...v tiene NIVEL_{BFS}(v) - NIVEL_{BFS}(z) lados vw es 1 lado w...z tiene NIVEL_{BFS}(w) - NIVEL_{BFS}(z) lados

En total, el ciclo tiene $NIVEL_{BFS}(v)$ - $NIVEL_{BFS}(z)$ + 1 + $NIVEL_{BFS}(w)$ - $NIVEL_{BFS}(z)$

Pero la suma de los niveles de v y w es un valor par como dijimos antes, $2*NIVEL_{BFS}(z)$ es par, y al sumarle 1 significa que el ciclo de G tiene una cantidad IMPAR de lados por lo tanto X(G) >= 3.

Teorema de Hall

Teorema:

En un grafo G bipartito con partes X e Y, existe un matching "completo" de X a Y \Leftrightarrow para todo S contenido en X, $|\Gamma(S)| >= |S|$

Demostración:

ida: el matching induce una biyección f entre los elementos de X con sus vecinos en Y, por lo que |f(S)| = |S| para todo S contenido en X y f(S) está contenido en $\Gamma(S)$ por lo que $|\Gamma(S)| >= |S|$ para todo S contenido en X

vuelta: suponemos la condicion de hall, para todo S contenido en X, $|\Gamma(S)| >= |S|$

Supongamos que al correr el algoritmo para hallar matching maximal, hallamos un matching M con |E(M)| < |X|, es decir que no cubre a X

Corremos el algoritmo en su forma matricial de nuevo sobre M, obteniendo un conjunto S de filas etiquetadas y un conjunto T de columnas etiquetadas.

Definimos

```
\begin{split} S_0 &= \{ \text{ filas etiquetadas con * en el primer paso } \} \\ Y \text{ para } i &= 1, ..., k \\ T_i &= \{ \text{ columnas etiquetadas por } S_{i\text{-}1} \} \\ S_i &= \{ \text{ filas etiquetadas por } T_i \} \end{split}
```

donde k es el paso en el que frena el algoritmo, de esta manera es claro que

S = unión (disjunta) de S_iT = unión (disjunta) de T_i

Notar que el algoritmo nunca frena al pasar de un T_i a un S_i con i=1, ...,k pues una columna etiquetada está libre y extiende el matching (lo cual no ocurre en este caso), o etiqueta a la fila con la que está matcheada. Por ello, existen la misma cantidad de estos conjuntos (k) sin contar el S_0 .

Notar también que cada columna de T_i etiqueta únicamente a una fila (agrega únicamente una fila) al conjunto S_i y por lo tanto $|S_i| = |T_i|$ para todo i = 1, ..., k

Luego como las uniones son disjuntas,

```
|S| = |S_0| + |S_1| + ... + |S_k|
= |S_0| + |T_1| + ... + |T_k|
= |S_0| + |T|
> |T|
```

Veamos ahora que $T = \Gamma(S)$

T son las columnas etiquetadas, y las columnas son etiquetadas por filas de S, pero cada fila de S etiqueta únicamente a columnas vecinas, por lo que x en T => x es vecino de alguna fila de S => x en $\Gamma(S)$

De esta forma, S es un subconjunto de X que cumple $|S| > |\Gamma(S)|$ (violando la condición de hall que supusimos cierta) por lo cual esto es un absurdo de asumir que |E(M)| < |X|.

Finalmente |E(M)| = |X| pues tampoco puede ser mayor.

Teorema del Matrimonio de König

Teorema:

Todo grafo bipartito regular tiene un matching perfecto.

Demostración:

Sea G un grafo bipartito regular con d = D = delta(G) con partes X e Y

Definimos, para un conjunto W contenido en V, $E_w = \{ xy \in E(G) : x \in W \}$

Luego, tomamos un subconjunto de vértices S ⊆ X

xy en $E_S => y$ en $\Gamma(x) => y$ en $\Gamma(S) => xy$ en $E_{\Gamma(S)}$

Por lo tanto E_s contenido en $E_{\Gamma(S)} => |E_s| <= |E_{\Gamma(S)}|$

¿Cuál es la cardinalidad de E_w si $W \subseteq X$ ó $W \subseteq X$? xy en E_w => y no está en W pues $W \subseteq X$ => y en Y y $W \subseteq Y$ => y en X

Luego E_w = unión disjunta de lados de cada uno de los vértices de w $|E_w|$ = suma de grados de vértices de W, pero todos tienen el mismo grado por lo que = D * | W |

Luego utilizando $|E_s| \le |E_{\Gamma(S)}|$ obtenemos D * $|S| \le |D| \times |\Gamma(S)|$ y por lo tanto $|S| \le |Vecinos(S)|$ para todo S contenido en X.

Luego el teorema de hall aplica indicando que existe un matching completo de X a Y.

Notar que $|X| \le |\Gamma(X)| \le |Y|$, pero la elección de X sobre Y fue arbitraria por lo tanto también se cumple la condición de hall para todo S contenido en Y, lo cual implica que $|Y| \le |X|$

Finalmente |X| = |Y| y el matching "completo" es "perfecto".

Cota de Hamming

Teorema:

Sea C un código binario en $\{0,1\}^n$, de longitud N, d = d(c) y t = floor((d-1)/2) luego $|C| \le 2^n / sum(nCr) r=1,...,t$

Demostración:

Definimos A contenido en {0,1}ⁿ como la unión de los discos de radio t al rededor de las palabras de C, esto es:

A = union { $D_t(v)$ } para v en C Como C corrige t errores, la unión es disjunta y | A | = suma de | $D_t(v)$ | para todo v en C

Observamos que $D_t(v)$ = unión { $S_r(v)$ } para r = 0, ..., t donde $S_r(v)$ = { x en $\{0,1\}^n$: $d_H(v, x)$ = r}

Y la unión es disjunta pues no hay dos palabras iguales que estén a distintas distancias de v para ningún v.

Luego

```
|D_{t}(v)| = suma de |\{S_{r}(v)\}| para r = 0
```

Como $S_r(v)$ son las palabras que difieren en r bits de v, hay una biyección entre los conjuntos de subconjuntos de r bits y los elementos de $S_r(v)$

Así,

 $|S_r(v)| = |$ conjunto de subconjuntos de r bits de los n posibles| = nCr

Juntando todo.

|A| = suma de $|D_t(v)|$ para todo v en C $|D_t(v)|$ = suma de $|\{S_r(v)\}|$ para r = 0, ..., t $|S_r(v)|$ = nCr \leftarrow independiente de v

luego

 $|D_t(v)|$ = suma de |nCr| para $r = 0, ..., t \leftarrow$ independiente de v = |A| = suma de (suma de nCr para r = 0,...,t) para todo $v \in C$ pero al ser independiente de $v \in A$ = |C| * suma de nCr para v = 0,...,t

Así,

```
|C| = |A| / suma de nCr para r=0,...,t y |A| <= 2^n
=>
|C| <= 2^n / suma de nCr para r=0,...,t
```

$\delta(G) = \min\{\#\text{columnas LD de H}\}\$

```
Teorema:

Si H es la matriz de chequeo de un código C, entonces \delta(G) = mín{#columnas LD de H}

Demostración:

m \le d

d => una palabra x distinta de 0 en C tiene d unos pues <math>d = min\{ |x| : x en C, x! = 0 \}

=> Hx^t = H(e_{i1} + ... + e_{id})^t = H(e_{i1})^t + ... + H(e_{id})^t = suma de d columnas = 0

=> d columnas LD => m <= d

d <= m

m => suma de m columnas = 0 => H(ei1 + ... + eim)^t = 0

=> la palabra (ei1 + ... + eim) está en el código pues está en Nu(H) y es distinta de 0 pues <math>m >= 1

=> como d = min\{ |x| : x en C, x! = 0 \}, entonces d <= m
```

Propiedades de un código cíclico

Teorema:

```
Si C es un código cíclico de longitud n y dimensión k, y g es su polinomio generador, entonces:
```

- I. $C = \{p(x) : gr(p) < n \& g(x) | p(x)\}$
- II. $C = \{v(x) * g(x) \mod (1+x^n) : v(x) \text{ es un polinomio cualquiera}\}$
- III. gr(g) = n k
- IV. $g(x) | (1+x^n)$

Demostración:

Definimos:

```
C_1 = \{p(x) : gr(p) < n \& g(x) | p(x)\}
```

 $C_2 = \{v(x) * g(x) \mod (1+x^n) : v(x) \text{ es un polinomio cualquiera}\}$

Para demostrar i) e ii), veremos que $C_1 \subseteq C_2 \subseteq C \subseteq C_1$ y por lo tanto todos serán iguales.

$C_1 \subseteq C_2$

Dada p en C_1 , sabemos que gr(p) < n por lo que p(x) mod $(1+x^n) = p(x)$

como $g(x) \mid p(x)$ entonces existe un polinomio q(x) tal que

p(x) = g(x)q(x)

tomando módulo,

 $p(x) \mod (1+x^n) = g(x)q(x) \mod (1+x^n)$

 $p(x) = g(x)q(x) \mod (1+x^n)$ está en C_2

$C_2 \subseteq C$

Dada p en C_2 , sabemos que $p(x) = v(x) * g(x) mod (1+x^n)$ para algún polinomio v(x) luego

```
p(x) = (v_0 + v_1x + v_2x^2 + ... + v_dx^d) * g(x) \mod (1+x^n) \text{ para algún d}
= v_0 * g(x) + v_1x * g(x) + ... + v_dx^d * g(x) \mod (1+x^n)
= v_0 * g(x) + v_1 \text{rot}(g) + ... + v_d \text{rot}^d(g)
```

y todos los términos son palabras de C por lo tanto p(x) está en C.

$C \subseteq C_1$

Dada p en C, sabemos que gr(p) < n por lo que p(x) mod $(1+x^n) = p(x)$

dividir p por g nos da un q(x) y r(x), con q(r) < q(q) tal que

p(x) = g(x)q(x) + r(x)

tomando módulo,

 $p(x) \mod (1+x^n) = g(x)q(x) + r(x) \mod (1+x^n)$

 $p(x) = g(x)q(x) \mod (1+x^n) + r(x)$

 $r(x) = p(x) + g(x)g(x) \mod (1+x^n)$

pero p(x) en C y g(x)q(x) mod (1+xⁿ) en $\mathbb{C}_2 \subseteq \mathbb{C} => r(x)$ en C pero gr(r) < gr(g)

=> r(x) = 0 pues g es el único polinomio de menor grado en C

=> gr(p) < n & g(x) | p(x)

 $=> p(x) en C_1$

Veamos ahora iii)

Como C es lineal de dimension k, $|C| = 2^k$

Por definición, C_1 incluye las palabras de grado menor a n que sean múltiplos de g(x). Esto induce una biyección entre las palabras de C_1 y los polinomios de grado < n - gr(g), pues para cada una de las palabras de C_1 existe un g(x) con grado < n-gr(g) tal que g(x)g(x) = g(x) sea de grado < n

```
Luego |C| = |C_1| = |polinomios de grado < n-gr(g)| = 2^{n-gr(g)}
=> 2^k = 2^{n-gr(g)}
=> k = n - gr(g)
=> gr(g) = n-k
```

Veamos, finalmente, iv)

Dividir $(1+x^n)$ por g(x) nos da dos polinomios

q(x) y r(x) con gr(r) < gr(g) tal que $1+x^n = g(x)q(x) + r(x)$

Tomando módulo,

```
1+x^{n} \mod (1+x^{n}) = g(x)q(x) + r(x) \mod (1+x^{n})
0 = g(x)q(x) \mod (1+x^{n}) + r(x)
r(x) = g(x)q(x) \mod (1+x^{n})
```

El término de la derecha es una palabra de C_2 i.e una palabra de C, por lo tanto r(x) en C y gr(r) < gr(g), como vimos anteriormente, significa que r(x) = 0 por las propiedades de g.

Finalmente concluimos que $g(x) | (1+x^n)$

3-SAT es NP-completo

Teorema:

3-SAT es NP-Completo (3-SAT = 3-CNF-SAT)

Demostración:

Para demostrar que 3-SAT es NP completo, mostraremos que CNF-SAT se reduce polinomialmente a 3-SAT, y como CNF-SAT es NP-completo, entonces 3-SAT también lo será.

Para ello, debemos construir una instancia A(B) de 3-SAT a partir de una instancia B de CNF-SAT, en tiempo polinomial sobre el tamaño de B.

Una instancia B con variables $x_1, ..., x_n$ de CNF-SAT es de la forma B = $D_1 \& ... \& D_m$, donde $D_j = I_{j1} v ... v I_{j(rj)}$ donde I_{jk} son literales i.e. variables o negaciones de variables.

Queremos transformarla en A(B) = E_1 & ... & E_m donde cada E_j será una conjunción de disyunciones de 3 variables i.e. una instancia de 3-CNF-SAT.

Además queremos, dado $b = (b_1, ..., b_n)$ vector de asignación de variables $x_1, ..., x_n$ $B(b) = 1 \Leftrightarrow \text{Existe d (asignaciones de } y_{ik}) \text{ tal que } [A(B)](b)(d) = 1$

i.e B es satisfacible ⇔ A(B) lo es

Notar que como B es una conjunción de D_i 's, $B(b) = 1 \Leftrightarrow D_i(b) = 1$ para j=1, ..., m

Para obtener A(B), transformaremos cada D_i en un E_i de la siguiente manera:

Si
$$rj = 1 \rightarrow E_j = (I_{rj} \lor y_{j1} \lor y_{j2}) \& (I_{rj} \lor \neg y_{j1} \lor y_{j2}) \& (I_{rj} \lor y_{j1} \lor \neg y_{j2}) \& (I_{rj} \lor \neg y_{j2}) \&$$

Hasta aquí, es claro que $E_j(b) = 1 \Leftrightarrow D_j(b) = 1$ pues las variables agregadas **no pueden** hacer todos los términos verdaderos a la vez i.e. lo deben hacer las variables de D_i

$$Si r_{i} >= 4 \rightarrow E_{i} = (I_{i1} \lor I_{i2} \lor y_{i1}) \& (\neg y_{i1} \lor y_{i2} \lor I_{i3}) \& (\neg y_{i2} \lor y_{i3} \lor I_{i3}) \& \dots \& (\neg y_{i(r_{i}-3)} \lor y_{i(r_{i}-2)} \lor I_{i(r_{i}-2)}) \& (\neg y_{i(r_{i}-2)} \lor I_{i(r_{i}-1)} \lor I_{i(r_{i})})$$

Notar que la construcción de cada E_j es en tiempo polinomial sobre el tamaño de cada D_j ya que la cantidad de variables agregadas es lineal en la cantidad de literales en D_j . Luego la construcción de A(B) completa es en tiempo polinomial sobre el tamaño de B.

Veamos ahora que dado b vector de asignación de variables y $r_j >= 4$, $D_i(b) = 1 \Leftrightarrow \text{Existe d (asignaciones de } y_{ik}) \text{ tal que } E_i(b)(d) = 1$ (=>)

Dado un j en $\{1, ..., m\}$ y b = $b_1, ..., b_n$ asignación de variables

 $D_i(b) = 1 =$ Existe un literal $I_{i(k)}$ tal que $I_{i(k)}(b) = 1$, si hay más de uno tomamos el primero.

Construimos d = $(d_1, ..., d_{ri})$ con $d_1 = ... = d_{ki-2} = 1$ y $d_{ki-1} = ... = d_{ri-2} = 0$, donde $y_{ih}(d) = d_h$

$$E_j = (I_{j1} \ v \ I_{j2} \ v \ y_{j1})(b)(d)$$

- $(\neg y_{i1} \vee y_{i2} \vee l_{i3})(b)(d)$
- & $(\neg y_{i1} \lor y_{i2} \lor l_{i3})(b)(d) \leftarrow$ Todos los términos anteriores a este son 1 pues tienen un d_h con 1 <= h <= kj-2
- & $(\neg y_{i(k_{i-2})} \lor y_{i(k_{i-1})} \lor I_{ik_{i}})(b)(d) \leftarrow$ Este término es =1 pues $I_{ik_{i}}(b)$ = 1
- & $(\neg y_{i(ki)} \lor -)(b)(d) \leftarrow$ Desde aquí hasta el final, todos los términos son 1 pues comienzan con
- & ...
- un $\neg d_h = 1$ con jk <= h <= rj-2 & $(\neg y_{j(rj-3)} \lor y_{j(rj-2)} \lor I_{j(rj-2)})(b)(d)$
- & $(\neg y_{j(rj-2)} \vee I_{j(rj-1)} \vee I_{j(rj)})(b)(d)$

Luego queda demostrado que dado b que hace verdadero a D_i existe un d tal que junto con el b dado hacen verdadero al E_i correspondiente.

(<=) Veamos ahora que dado b = (b_1 , ..., b_n), d = (d_1 , ..., d_n) vectores de asignaciones de x_i e y_i respectivamente,

$$E_i(b)(d) = 1 => D_i(b) = 1$$

Supongamos que no, es decir que existen $b = (b_1, ..., b_n)$ y $d = (d_1, ..., d_n)$ tal que $E_i(b)(d) = 1$ pero $D_i(b) = 0$

$$D_i(b) = 0 \Rightarrow I_{ih}(b) = 0$$
 para todo h=1, ..., rj

luego

$$\begin{split} E_{j}(b) &= 1 = (I_{j1} \ v \ I_{j2} \ v \ y_{j1}) \ \& \ (\neg y_{j1} \ v \ y_{j2} \ v \ I_{j3}) \ \& \ (\neg y_{j2} \ v \ y_{j3} \ v \ I_{j3}) \ \& \ \dots \ \& \ (\neg y_{j(rj-3)} \ v \ y_{j(rj-2)} \ v \ I_{j(rj-2)}) \ \& \ (\neg y_{j(rj-2)} \ v \ I_{j(rj-1)} \ v \ I_{j(rj)}) \\ &= (0 \ v \ 0 \ v \ y_{j1}) \ \& \ (\neg y_{j1} \ v \ y_{j2} \ v \ 0) \ \& \ (\neg y_{j2} \ v \ y_{j3} \ v \ 0) \ \& \ \dots \ \& \ (\neg y_{j(rj-3)} \ v \ y_{j(rj-2)} \ v \ 0) \ \& \ (\neg y_{j(rj-2)} \ v \ 0) \$$

Concluimos entonces por (=>) y (<=) que D_i es satisfacible $\Leftrightarrow E_i$ lo es y por lo tanto B es satisfacible \Leftrightarrow A(B) lo es.

3-COLOR es NP-completo

Teorema:

3-COLOR es NP-Completo

Demostración:

Para demostrar que 3-COLOR es NP-Completo, veremos que 3(-CNF)-SAT se reduce polinomialmente a 3-COLOR, y como 3-SAT es NP-Completo, entonces 3-COLOR también lo será.

Para ello, debemos dar un algoritmo A polinomial en el tamaño de una instancia B de 3-SAT de manera tal que A(B) = G sea una instancia de 3-COLOR y que B sea satisfacible ⇔ X(G) <= 3

Como B es una instancia de 3-SAT, es de la forma B = D_1 & ... & D_m con D_i = I_{i1} v I_{i2} v I_{i3} donde cada I_{ik} es una variable en $\{x_1, ..., x_n\}$ o su negación.

Construimos A(B) = G:

Vértices:

```
V(G) = \{u_i, w_i\} \cup \{a_{i1}, a_{i2}, a_{i3}, e_{i1}, e_{i2}, e_{i3}\} \cup \{s, t\} \text{ para } i = 1, ..., n; j = 1, ..., m
```

Lados:

```
E(G) = \{ a_{i1}a_{j2}, a_{i2}a_{i3}, a_{i3}a_{i1} \} \leftarrow Triangulos de a's
                           ← "garras" de los triángulos de a's
         U { a<sub>ir</sub>e<sub>ir</sub> }
         U \{ tu_i, tw_i, u_iw_i \} \leftarrow Triángulos de u's, w's y t
         U { st }
         U { se<sub>ir</sub> }
         U \{ e_{ir}v(I_{ir}) \}
para todo j = 1, ..., m; i = 1, ..., n; r = 1,2,3;
donde v(I_{ir}) = u_i si Existe i tal que I_{ir} = x_i
               = w_i si Existe i tal que l_{ir} = \neg x_i
```

Es claro que la construcción de G es en tiempo polinomial pues las cantidades de lados y vértices son lineales en n, m y r (tamaño de B).

Veamos ahora que B es satisfacible $\Leftrightarrow X(G) \le 3$

```
Notar primero, que
```

B es satisfacible

Existe $b = (b_1, ..., b_n)$ asignaciones de variables tal que B(b) = 1

```
D_i(b) = 1 para todo j = 1, ..., m
```

(=>) Asumimos que B es satisfacible i.e Existe b = $(b_1, ..., b_n)$ tal que $D_i(b)$ = 1 para todo j = 1, ..., m Queremos ver que $X(G) \le 3$, para ello, daremos un coloreo c propio de G con 3 colores.

Colorearemos el grafo G paso a paso, asegurándonos de que nunca deje de ser un coloreo propio.

Como st es un lado \Rightarrow c(s) != c(t)

Asignamos c(s) = SALMON y c(t) = TURQUESA y de esta manera el lado st mantiene lo propio del coloreo.

Dado un j en $\{1, ..., m\}$ Como $D_j(b) = 1$ entonces existe un kj tal que $I_{j(kj)}(b) = 1$. Si hay más de uno tomamos uno solo. Ahora coloreamos:

$$c(a_{j(kj)})$$
 = TURQUESA
y para j != kj, $c(a_{ir})$ = uno SALMON y el otro NEGRO

De esta forma los "triángulos de a's" utilizan los 3 colores i.e mantienen lo propio del coloreo.

Seguimos con $c(e_{j(kj)}) = NEGRO$ y para j != kj, $c(e_{ir}) = TURQUESA$

de esta forma el lado $a_{j(kj)}e_{j(kj)}$ mantiene lo propio del coloreo (uno TURQUESA y otro NEGRO) y los lados $e_{jr}a_{jr}$ para r != kj tambien mantienen lo propio del coloreo pues e es TURQUESA y los a serán SALMON o NEGRO.

Definimos ahora,

$$c(u_i)$$
 = SALMON si b_i = 1 y NEGRO si b_i = 0 $c(w_i)$ = NEGRO si b_i = 1 y SALMON si b_i = 0

Revisemos los lados

 $e_{jr}v(l_{jr})$ para r != kj mantienen lo propio del coloreo pues $c(e_{jr})$ = TURQUESA y l_{jr} = w_{algo} o u_{algo} utiliza el color NEGRO o SALMON.

Nos queda ver $e_{i(ki)}v(I_{i(ki)})$, recordemos que $I_{i(ki)}(b) = 1$

Si $I_{i(k)}$ es una variable, Existe i tal que $I_{i(k)} = x_i$ y por lo tanto $v(I_{i(k)}) = u_i$

Ahora,
$$1 = I_{i(ki)}(b) = x_i(b) = b_i => c(u_i) = SALMON$$

como $c(e_{i(ki)})$ = NEGRO, este lado no crea problemas

Si $I_{i(ki)}$ es una negación de variable, Existe i tal que $I_{i(ki)} = \neg x_i$ y por lo tanto $v(I_{i(ki)}) = w_i$

Ahora,
$$1 = I_{j(k_j)}(b) = \neg x_i(b) = 1 - b_i => b_i = 0 => c(u_i) = NEGRO$$

Como $w_i u_i$ es un lado, $c(w_i)$!= NEGRO y $c(e_{i(k_i)})$ = NEGRO

por lo que el lado $e_{i(kj)}v(I_{j(kj)}) = e_{j(kj)}w_{j(kj)}$ mantiene lo propio del coloreo.

Luego B satisfacible => Existe un coloreo propio de A(B) = G con 3 colores => X(G) <= 3.

(<=) Asumimos $X(G) \le 3$, como G = A(B) tiene triángulos (K3) formados por a's, entonces $X(G) \ge 3$. Esto nos indica que X(G) = 3

Sea c un coloreo propio de G con 3 colores, construiremos B = $(b_1, ..., b_n)$ tal que B(b) = 1

Definimos, para ello, $b_i = 1$ si $c(u_i) = c(s)$ y $b_i = 0$ en caso contrario.

Veamos ahora que B(b) = 1, para ello, necesitamos que $D_j(b)$ = 1 para todo j = 1, ..., m y por lo tanto necesitamos que exista, para cada j, un kj tal que $I_{i(k)}(b)$ = 1

Fijamos un j en { 1, ..., m }

Los triángulos formados por a's utilizan los 3 colores, por lo tanto elegimos kj tal que $\mathbf{c}(\mathbf{a}_{i(k)}) = \mathbf{c}(\mathbf{t})$

Como $\mathbf{a}_{\mathbf{j}(\mathbf{k}\mathbf{j})}\mathbf{e}_{\mathbf{j}(\mathbf{k}\mathbf{j})}$ es un lado, $\mathbf{c}(\mathbf{e}_{\mathbf{j}(\mathbf{k}\mathbf{j})})$!= $\mathbf{c}(\mathbf{t})$ Como $\mathbf{s}\mathbf{e}_{\mathbf{j}(\mathbf{k}\mathbf{j})}$ es un lado, $\mathbf{c}(\mathbf{e}_{\mathbf{j}(\mathbf{k}\mathbf{j})})$!= $\mathbf{c}(\mathbf{s})$ y como $\mathbf{t}\mathbf{s}$ es un lado $\mathbf{c}(\mathbf{t})$!= $\mathbf{c}(\mathbf{s})$ => $\mathbf{c}(\mathbf{e}_{\mathbf{j}(\mathbf{k}\mathbf{j})})$ = $\mathbf{3}\mathbf{e}\mathbf{r}$ \mathbf{color}

 $\mathbf{e}_{\mathbf{j}(\mathbf{k}\mathbf{j})}\mathbf{v}(\mathbf{I}_{\mathbf{j}(\mathbf{k}\mathbf{j})})$ un lado y $\mathbf{c}(\mathbf{e}_{\mathbf{j}(\mathbf{k}\mathbf{j})})$ = 3er color => $\mathbf{c}(\mathbf{v}(\mathbf{I}_{\mathbf{j}(\mathbf{k}\mathbf{j})}))$!= 3er color $\mathbf{v}(\mathbf{I}_{\mathbf{j}(\mathbf{k}\mathbf{j})})$ = \mathbf{w}_i o \mathbf{u}_i para algún i => $\mathbf{t}\mathbf{v}(\mathbf{I}_{\mathbf{j}(\mathbf{k}\mathbf{j})})$ es un lado => $\mathbf{c}(\mathbf{v}(\mathbf{I}_{\mathbf{j}(\mathbf{k}\mathbf{j})}))$!= $\mathbf{c}(\mathbf{t})$ Luego $\mathbf{c}(\mathbf{v}(\mathbf{I}_{\mathbf{j}(\mathbf{k}\mathbf{j})}))$ = $\mathbf{c}(\mathbf{s})$

Si $I_{j(kj)}$ es una variable x_i entonces $I_{j(kj)}(b) = x_i(b) = b_i$ y $\mathbf{v}(I_{j(kj)}) = \mathbf{u}_i$ => $\mathbf{c}(\mathbf{v}(I_{j(kj)})) = \mathbf{c}(\mathbf{u}_i) = \mathbf{c}(\mathbf{s})$ => $I_{i(ki)}(b) = b_i = 1$

Si $I_{j(kj)}$ es una negación de variable $\neg x_i$ entonces $I_{j(kj)}(b) = \neg x_i(b) = 1 - b_i$ y $\mathbf{v}(\mathbf{I}_{j(kj)}) = \mathbf{w}_i$ => $\mathbf{c}(\mathbf{w}_i) = \mathbf{c}(\mathbf{v}(\mathbf{I}_{j(kj)})) = \mathbf{c}(\mathbf{s})$ y $\mathbf{w}_i \mathbf{u}_i$ lado => $\mathbf{c}(\mathbf{u}_i) != \mathbf{c}(\mathbf{s})$ => $\mathbf{b}_i = 0$ => $\mathbf{I}_{i(ki)}(b) = 1 - \mathbf{b}_i = 1$

Por lo tanto $X(G) \Rightarrow$ Existe b tal que $B(b) \Rightarrow$ 1 => B es satisfacible.

Matrimonio3D es NP-completo

Teorema:

Matrimonio3D es NP-COMPLETO

Demostración:

Para demostrarlo, mostraremos que 3(-CNF)-SAT se reduce polinomialmente a Matrimonio3D y como 3-SAT es NP-Completo entonces Matrimonio3D también lo será.

Es decir, a partir de una instancia B con variables $x_1, ..., x_n$ de la forma $B = D_1 \& ... \& D_m$ con $D_j = I_{j1} v I_{j2} v I_{j3}$ construiremos en tiempo polinomial sobre n y m, un 3-hipergrafo A(B) = H tal que Existe un matching perfecto en H \Leftrightarrow B es satisfacible.

Construcción de H:

 $X = \{a_{ij}\}_{ij} u \{s_{ij}\}_{ij} u \{g_{k}\}_{k}$

Vértices:

```
\begin{split} Y &= \{b_{ij}\}_{ij} \ u \ \{t_{j}\}_{j} \ u \ \{h_{k}\}_{k} \\ Z &= \{u_{ij}, \ w_{ij}\}_{ij} \\ \text{para } i &= 1, \ \dots, \ n \ ; \ j = 1, \ \dots, \ m \ y \ k = 1, \ \dots, \ m(n-1) \\ \text{De esta manera, } |X| &= mn + m + m(n-1) = 2mn = |Y| = |Z| \\ \\ \textbf{Lados:} \ E_{0} \ u \ E_{1} \ u \ E_{2} \ u \ E_{3} \\ E_{0} &= \{ \{ \ a_{ij}, \ b_{ij}, \ u_{ij} \} \}_{ij} \\ E_{1} &= \{ \{ \ a_{i(j+1)}, \ b_{ij}, \ w_{ij} \} \} \\ E_{2} &= \{ \{ \ g_{k}, \ h_{k}, \ z \} : \ z \ en \ Z \} \\ \\ y \ definimos \ v(I_{jr}) &= u_{ij} \ si \ existe \ i \ tal \ que \ I_{jr} = x_{i} \\ &= w_{ij} \ si \ existe \ i \ tal \ que \ I_{jr} = x_{i} \\ \text{con ello,} \\ E_{3} &= \{ \{ \ s_{j}, \ t_{j}, \ v(I_{jr}) \} \} \\ \text{para todos los lados, } i &= 1, \ \dots, \ n \ ; \ j = 1, \ \dots, \ m \ y \ k = 1, \ \dots, \ m(n-1) \ y \ r = 1,2,3 \end{split}
```

Veamos ahora si

Existe un matching perfecto en H ⇔ B es satisfacible

(=>) Asumimos que existe un matching M perfecto en H

Como M es perfecto, entonces cubre todos los vértices. En particular, debe cubrir a los vértices a_{ij} por lo tanto existe un lado L en E(M) tal que L en E_0 ó L en E_1

Si L en E(M) n E₀ => L es de la forma { a_{ij} , b_{ij} , u_{ij} }. Como M es un matching (. : una biyección), el lado b_{ij} no puede aparecer en otro lado de E(M) => { $a_{i(j+1)}$, b_{ij} , w_{ij} } no está en E(M). Pero $a_{i(j+1)}$ **debe estar** en E(M) lo cual significa que { a_{ij} , b_{ij} , u_{ij} } para todo j = 1, ...,m. Llamamos esta situación el **"CASO 0"** para **i**.

Similarmente, si L en E(M) n E_1 => L es de la forma { $a_{i(j+1)}$, b_{ij} , w_{ij} }. Como M es un matching (. : una biyección), el lado b_{ij} no puede aparecer en otro lado de E(M) => { a_{ij} , b_{ij} , u_{ij} } no está en E(M). Pero a_{ij} **debe estar** en E(M) lo cual significa que { $a_{i(j+1)}$, b_{ij} , w_{ij} } para todo j = 1, ...,m. Llamamos esta situacion el "CASO 1" para i.

Definimos entonces un vector de asignación de variables $b = (b_1, ..., b_n)$ de la siguiente manera:

Veamos ahora que B(b) = 1 y por lo tanto que B es satisfacible.

```
Notar que B(b) = 1 \Leftrightarrow D<sub>j</sub>(b) = 1 para todo j=1,...,m
Fijando un j, D<sub>j</sub>(b) = 1 \Leftrightarrow Existe un r tal que I<sub>jr</sub>(b) = 1
```

Como M es un matching perfecto, **debe** cubrir a los lados { s_j , t_j , $v(l_{jr})$ } para algún valor de $r = r_j$ pues son los únicos en donde aparecen los vértices s_i y t_i . Tomamos este valor r_i y veremos que $l_{i(r)}(b) = 1$

Si $I_{i(ri)}$ es una variable x_i entonces $I_{i(ri)}(b) = x_i(b) = b_i$

entonces $v(I_{j(rj)}) = u_{ij} = \{ s_j, t_j, v(I_{j(rj)}) \} = \{ s_j, t_j, u_{ij} \}$ por lo que u_{ij} no puede estar en otro lado del matching => $\{ a_{ij}, b_{ij}, u_{ij} \}$ no está en el matching => **CASO 1** para $i = b_i = 1$ luego $I_{ir}(b) = x_i(b) = b_i = 1$.

Si $I_{j(rj)}$ es una negación de variable $\neg x_i$ entonces $I_{j(rj)}(b) = \neg x_i(b) = 1 - b_i$ entonces $v(I_{j(rj)}) = u_{ij} = \{ s_j, t_j, v(I_{j(rj)}) \} = \{ s_j, t_j, w_{ij} \}$ por lo que w_{ij} no puede estar en otro lado del matching => $\{ a_{i(j+1)}, b_{ij}, w_{ij} \}$ no está en el matching => **CASO 0** para $i = b_i = 0$ luego $I_{ir}(b) = x_i(b) = 1 - b_i = 1$.

(<=) Asumimos que B es satisfacible, debemos ver que existe un matching perfecto en H. Para ello, construiremos un matching M con $E(M) = F_0$ u F_1 u F_2 u F_3 y mostraremos que **cubre** a todos los vértices de H.

```
\begin{split} F_0 &= \{ \; \{ \; a_{ij}, \, b_{ij}, \, u_{ij} \; \} : j = 1, \, ..., \, m \; y \; b_i = 0 \; \} \\ F_1 &= \{ \; \{ \; a_{i(i+1)}, \, b_{ij}, \, w_{ij} \; \} : j = 1, \, ..., \, m \; y \; b_i = 1 \; \} \end{split}
```

Es claro que todos los lados de F₀ y F₁ son disjuntos pues i no puede ser 0 y 1 a la vez.

```
Como B(b) = 1 => D_j(b) = 1 para todo j=1,...,m
=> Para todo j=1,...,m Existe un r_j tal que l_{j(r_j)}(b) = 1
F_3 = { { s_j, t_j, v(l_{j(r_j)}) } }
```

Es claro que son disjuntos entre sí pues hay un único r_i por cada j.

Veamos que los lados de F₃ son disjuntos con todos los lados anteriores:

Si no lo fueran, el problema lo causaría $v(l_{i(ri)})$ pues s y t no forman parte de ningún lado anterior.

```
Si I_{j(rj)} es una variable x_i => 1 = I_{j(rj)}(b) = x_i(b) = b_i = 1
=> el vértice u_{ij} no está en F_0 para ningún j
pero v(I_{j(rj)}) = u_{ij}
```

=> Todos los lados de F_3 donde $I_{j(rj)}$ es una variable son disjuntos con los de con F_0 y (obviamente) con los de F_1 pues no tienen posibilidad de coincidir.

=> Todos los lados de F_3 donde $I_{j(r)}$ es una negación variable son disjuntos con los de con F_1 y (obviamente) con los de F_0 pues no tienen posibilidad de coincidir.

```
Finalmente, definimos N = { z en Z : z no está cubierto por M }
```

```
| N | ? Veamos | Z - N | = | { z en Z : z está cubierto por M } |
```

 F_3 cubre **m** vértices en Z, pues cubre a uno por cada j = 1, ..., m

Si p = $\#\{i : b_i = 0\}$ y q = $\#\{i : b_i = 1\}$ entonces

F₀ cubre p*m vértices en Z

F₁ cubre q*m vértices en Z

Obs: p + q = n

Luego
$$|Z - N| = m + p*m + q*m = (1 + p + q)*m = m*(n+1)$$

Por lo que $|N| = |Z| - |Z - N| = 2mn - m*(n+1) = m*(2n - n - 1) = m(n-1)$

Lo cual nos indica que existe una biyección f entre { 1, ..., m(n-1) } y los lados de N

Definimos entonces $F_2 = \{ \{g_k, h_k, f(k)\} \}$ los cuales son **claramente** disjuntos de todos los lados anteriores pues g y h no estaban cubiertos, y f(k) en N => tampoco estaba cubierto. También son disjuntos entre sí pues f es una biyección.

De esta forma y como todos los conjuntos dados son disjuntos,

```
|E(M)| = |F_0| + |F_1| + |F_2| + |F_3|
= pm + qm + m(n-1) + m
= nm + m(n-1) + m
= 2mn = |X| = |Y| = |Z|
```

Y por lo tanto M es un matching perfecto.