

<p>Pregunta: ¿Qué tipo de grafos hay?</p> <p>Respuesta:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ No dirigidos ▪ Dirigidos ▪ Pesados 	<p>Pregunta: ¿Cómo se define un vecindario?</p> <p>Respuesta: Como $\mathcal{N}(v_i) = \{v_j \in \mathcal{V} \{v_i, v_j\} \in \mathcal{E}\}$ Se denota comúnmente como \mathcal{N}_{v_i}</p>
<p>Pregunta: ¿Cómo se define un grafo?</p> <p>Respuesta: Grafo: $\mathcal{G} = (\mathcal{V}, \mathcal{E})$ Donde $\mathcal{V} = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ y $\mathcal{E} \subseteq [\mathcal{V}^2]$ esto último son todas las combinaciones con 2 elementos</p>	<p>Pregunta: ¿Qué es un camino?</p> <p>Respuesta: Es una secuencia de nodos distintos tales que vértices consecutivos son adyacentes $P(v_i, v_j) = v_i v_k v_p \dots v_j$</p>
<p>Pregunta: ¿Qué es un grafo?</p> <p>Respuesta: Un par ordenado compuesto por un conjunto de vértices (o nodos) y un conjunto de aristas (o enlaces)</p>	<p>Pregunta: ¿Cuál es la longitud del camino?</p> <p>Respuesta: El número de aristas viajadas. Puede haber múltiples caminos o ninguno entre nodos</p>
<p>Pregunta: ¿Qué son los nodos adyacentes?</p> <p>Respuesta: Nodos que tienen una arista en común se escriben como $v_1 \sim v_2$</p>	<p>Pregunta: ¿Cuándo está conectado un grafo no dirigido?</p> <p>Respuesta: Cuando para cada par de nodos existe un camino que los conecta</p>

<p>Pregunta: ¿Cuándo un grafo dirigido está fuertemente conectado?</p> <p>Respuesta: Cuando para cada par de nodos, existe un camino dirigido que los conecta</p>	<p>Pregunta: ¿Qué es un árbol?</p> <p>Respuesta: Un grafo conectado que no contiene ciclos</p>
<p>Pregunta: ¿Cuándo un grafo dirigido está débilmente conectado?</p> <p>Respuesta: Cuando si el grafo obtenido al reemplazar cada arista dirigida con una no dirigida es conectado</p>	<p>Pregunta: ¿Cuándo un grafo contiene ciclos?</p> <p>Respuesta: Si hay un sub grafo que es un ciclo</p>
<p>Pregunta: ¿Cuál es el grado de un nodo en un grafo no dirigido?</p> <p>Respuesta: Es igual a la cardinalidad del vecindario $d_i = \mathcal{N}(\subseteq)$</p>	<p>Pregunta: ¿Qué es un árbol de expansión de un grafo conectado?</p> <p>Respuesta: Un sub grafo que es un árbol</p>
<p>Pregunta: ¿Cuál es el grado de un nodo en un grafo dirigido?</p> <p>Respuesta: Grado de entrada: Número de aristas entrando a un nodo. Grado de salida: Número de aristas saliendo de un nodo</p>	<p>Pregunta: ¿Qué son las matrices de grado y de adyacencia (en grafo no dirigido)?</p> <p>Respuesta: Grado: Matriz diagonal con el grado de cada nodo en la diagonal. Adyacencia: Matriz simétrica que codifica las relaciones de adyacencia entre nodos</p>

<p>Pregunta: ¿Cómo se define el Laplaciano de aristas?</p> <p>Respuesta: Una matriz con -1 a donde va la dirección y 1 de donde sale la flecha</p>	<p>Pregunta: ¿Cuál es el eigenvalor de Fiedler?</p> <p>Respuesta: $\text{trace}L(\mathcal{G}) = 2 E$</p>
<p>Pregunta: ¿Cómo se define el Laplaciano?</p> <p>Respuesta: $L(\mathcal{G}) = \Delta(\mathcal{G}) - A(\mathcal{G}) = E(\mathcal{G})E(\mathcal{G})^T$</p>	<p>Pregunta: ¿Cuándo un grafo es conectado?</p> <p>Respuesta: si y solo si $\lambda_2(\mathcal{G}) > 0$</p>
<p>Pregunta: ¿Para un grafo conectado, cuantos valores propios hay en el origen?</p> <p>Respuesta: Solo uno $L(\mathcal{G}) = 1 = 0, 0 = \lambda_1 \leq \lambda_2 \leq \dots \leq \lambda_n$</p>	<p>Pregunta: ¿A qué es igual el número de árboles de expansión en \mathcal{G}?</p> <p>Respuesta: $\tau(\mathcal{G}) = \det L(\mathcal{G})_{ij}$ donde los subíndices significan que se remueven fila y columna asociadas a cualquier vértice</p>
<p>Pregunta: ¿Cuál es la conectividad algebraica de un grafo?</p> <p>Respuesta: $\lambda_2(\mathcal{G})$ número de aristas</p>	<p>Pregunta: ¿Cómo se calcula el error de consenso individual?</p> <p>Respuesta: $e_i(t) = \sum_{j \in N_i} a_{ij}(x_j(t) - x_i(t))$ $e(t) = [e_1(t), e_2(t), \dots, e_N(t)]^T = -Lx(t)$</p>

<p>Pregunta: ¿Cuál es el protocolo de consenso?</p> <p>Respuesta: $u_i(t) = c_i(t)$</p>	<p>Pregunta: ¿Cuándo el protocolo de consenso lineal converge al conjunto de acuerdo?</p> <p>Respuesta: sí y solo sí $\lambda_2(\mathcal{G}) > 0$. Además, $\lambda_2(\mathcal{G})$ dicta la rapidez de convergencia. O cuando el grafo asociado contiene un árbol de expansión</p>
<p>Pregunta: ¿Cuál es la dinámica de consenso?</p> <p>Respuesta: $\dot{x} = e^{-Lx(t)}x(0)$</p>	<p>Pregunta: ¿Qué es una constante de movimiento?</p> <p>Respuesta: Una cantidad que se conserva para todas las trayectorias de un sistema dinámico $\frac{d}{dt}(1^T x(t)) = -1L(\mathcal{G})x(0) = 0$</p>
<p>Pregunta: ¿En un dígrafo, cuál es el valor de consenso?</p> <p>Respuesta: Es el promedio de los estados iniciales porque $\lim_{t \rightarrow \infty} = \frac{1}{n} 11^T x(0)$</p>	<p>Pregunta: ¿Cómo se define el consenso lineal para grafos pesados y dirigidos?</p> <p>Respuesta: $\dot{x}_i(t) = \sum_{(i,j) \in \mathcal{E}} \omega_{i,j}(x_j(t) - x_i(t))$</p>
<p>Pregunta: ¿Cuál es el conjunto de consenso?</p> <p>Respuesta: $\mathcal{A} \subset \mathcal{R}^n$ es el subespacio $\text{span}\{1\}$, esto es $\mathcal{A} = \{x \in \mathcal{R}^n x_i = x_j, \forall i, j\}$</p>	<p>Pregunta: ¿Cómo se define la matriz de adyacencia pesada y grado en entrada?</p> <p>Respuesta: $A(\mathcal{G})_{ij} = \omega_{i,j}, \text{ if } (v_j, v_i) \in \mathcal{E}, 0, \text{ otherwise}$ $\Delta_{in} \mathcal{G}_{ii} = \sum_{j (v_j, v_i) \in \mathcal{E}} \omega_{ij}$</p>

<p>Pregunta: ¿A que es igual el número de árboles de expansión en \mathcal{G}?</p> <p>Respuesta: $t(\mathcal{G}) = \det L_v$</p>	<p>Pregunta: ¿Cuál es el teorema de Gersgorin?</p> <p>Respuesta: Consideremos una matriz cuadrada M. Sea $D([M]_{ii}, r_i)$ un disco cerrado en el plano complejo, centrado en $[M]_{ii}$ con radio $r_i = \sum_{i \neq j} [M]_{ij}$ entonces los eigenvalores de M caen en la unión de los discos.</p>
<p>Pregunta: ¿Qué es un árbol enraizado o arborescencia?</p> <p>Respuesta: en un árbol sin ciclos dirigidos con un nodo $r \in \mathcal{V}$, llamado raíz tal que: 1.- hay un camino dirigido desde r a cada nodo \mathcal{V}. 2.- EL grado de entrada de r es cero, y. 3.- El grado de entrada de cada uno de los demás nodos es uno</p>	<p>Pregunta: ¿Hacia dónde converge un dígrafo pesado que contiene una ramificación enraizada y con condición inicial x_0?</p> <p>Respuesta: $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = (p_1 q_1^T) x_0$ donde p_1 y q_1 son respectivamente los eigenvectores derecho e izquierdo asociado al eigenvalor cero de $L(\mathcal{D})$, normalizados tal que $p_1^T q_1 = 1$</p>
<p>Pregunta: ¿Cuándo un dígrafo contiene una ramificación enraizada?</p> <p>Respuesta: si y solo si $\text{rank} L(\mathcal{G}) = n - 1$</p>	<p>Pregunta: ¿Qué es un dígrafo balanceado?</p> <p>Respuesta: si para cada nodo el grado de entrada y el de salida son iguales</p>
<p>Pregunta: Sea $v \in \mathcal{V}$ un nodo arbitrario de un grafo dirigido pesado entonces:</p> <p>$\det L_v(\mathcal{G}) = \sum_{T \in \mathcal{T}_v} \prod_{e \in T} W(e)$ donde \mathcal{T}_v es el conjunto de ramificaciones enraizadas con raíz v en \mathcal{G}, \prod es el producto de los pesos de las aristas de una ramificación enraizada T, y $L_v(\mathcal{G})$ es la v-ésima submatriz principal de $L_v(\mathcal{G})$</p>	<p>Pregunta: ¿Cuándo el dígrafo balanceado es débilmente conectado?</p> <p>Respuesta: si y solo si es fuertemente conectado</p>

<p>Pregunta: ¿El laplaciano de un dígrafo balanceado que contiene una ramificación enraizada qué satisface?</p> <p>Respuesta: satisface que $L_{in}(\mathcal{G})1 = 0$ y $1^T L_{in}(\mathcal{G}) = 0^T$</p>	<p>Pregunta: Teorema de invarianza de LaSalle</p> <p>Sea el sistema $\dot{x} = f(x)$ y supóngase un conjunto \mathcal{D}_c compacto y + invariante con respecto al mismo. Supóngase que existe una función $V : \mathcal{D}_c \rightarrow \mathbb{R} \dot{V} \leq 0$. Sea $\mathcal{R} \triangleq \{x \in \mathcal{D}_c : \dot{V} = 0\}$ y \mathcal{M} el max. conj. inv. $\in \mathcal{R}$. Entonces si $x(0) \in \mathcal{D}_c \rightarrow x(t) \rightarrow \mathcal{M}$ cuando $t \rightarrow \infty$</p>
<p>Pregunta: ¿Cuándo el protocolo de consenso sobre dígrafos pesados converge al promedio de las condiciones iniciales?</p> <p>Respuesta: si y solo si el dígrafo es balanceado y débilmente conectado</p>	<p>Pregunta: ¿Cuál es el protocolo distribuido para seguimiento de referencia constante?</p> <p>Respuesta: $u_i = -\sum_{j=1}^n g_{ij} k_{ij} (\xi_i - \xi_j) - g_{i(n+1)} \alpha_i (\xi_i - \xi_j^r)$ Donde $g_{i(n+1)}$ es 1 si el i-esimo vehículo tiene acceso a la referencia ξ^r y 0 de lo contrario</p>
<p>Pregunta: ¿Cómo es el protocolo distribuido para sistemas de alto orden desacoplados?</p> <p>Respuesta: $u_i = -\sum_{j=1}^n a_{ij}(t) (\xi_i - \xi_j),$ $i = 1, \dots, n$</p>	<p>Pregunta: ¿Cuál es el protocolo distribuido para seguimiento de referencia variante en el tiempo?</p> <p>Respuesta: $u_i = g_{i(n+1)} f(t, \xi^r) - \sum_{j=1}^n g_{ij} k_{ij} (\xi_i - \xi_j) - g_{i(n+1)} \alpha_i (\xi_i - \xi_j^r)$</p>
<p>Pregunta: ¿Cómo es la dinámica completa en lazo cerrado para sistemas de alto orden desacoplados?</p> <p>Respuesta: $\dot{\xi} = -[\mathcal{L}_n(t) \otimes I_m] \xi$</p>	<p>Pregunta: ¿Cuál es el protocolo distribuido para seguimiento de referencia variante en el tiempo si y solo si el grafo tiene un árbol de expansión dirigido?</p> <p>$u_i = \frac{1}{\eta_i} \sum_{j=1}^n g_{ij} k_{ij} (\dot{\xi}_j - \gamma_i (\xi_i - \xi_j)) + \frac{1}{\eta_i} g_{i(n+1)} \alpha_i (f(t, \xi^r) - \gamma_i (\xi_i - \xi_j^r)), \text{ donde}$ $\eta_i = g_{i(n+1)} \alpha + \sum_{j=1}^i g_{ij} k_{ij}$</p>