

Layout de Grafos en 3D con Modelos de Fuerzas

DE LA ENERGÍA A LA DEMO INTERACTIVA

Sebastián Alzate

11 de diciembre de 2025

COMP6838 — Visualización de Grafos

¿Por qué importa el layout en 3D?

- Los grafos reales son densos: necesitamos **estructura visible**.
- 3D ofrece **más libertad**: menos cruces y mejor separación.
- Casos de uso: comunidades, *hubs*, *puentes/bottlenecks*.

Mensaje

El layout no es decoración: es un **mapeo físico** que sugiere hipótesis sobre la estructura.

¿Qué problema resolvemos?

- **Input:** grafo no dirigido $G = (V, E)$, $|V| = N$.
- **Output:** posiciones $P = \{p_i \in \mathbb{R}^3\}$ con:
 1. repulsión global y atracción en aristas,
 2. sin solapamientos,
 3. **estables** para interacción (rotar, hacer zoom, ajustar parámetros).

Fundamento físico (modelo de partículas)

- Cada nodo i es una partícula en \mathbb{R}^3 con posición p_i .
- **Repulsión** entre todos los pares; **atracción** en las aristas.
- El layout minimiza una **energía potencial** $E(p_1, \dots, p_N)$.
- La simulación es un **descenso de energía** con paso regulado por T .

Energía total. Cada modelo define una energía $E(P)$ cuyas derivadas dan las fuerzas:

$$E(P) = \begin{cases} \sum_{i < j} k^2 \ln d_{ij} + \sum_{(i,j) \in E} \frac{1}{3k} d_{ij}^3 & \text{(FR)} \\ \sum_{(i,j) \in E} w_{ij} \ln d_{ij} + \alpha \sum_{i < j} \ln d_{ij} & \text{(LinLog)} \\ \sum_{(i,j) \in E} \frac{C_a}{2} (d_{ij} - L)^2 + \sum_{i < j} \frac{C_r}{d_{ij}} & \text{(SE)} \end{cases}$$

con $d_{ij} = \|p_i - p_j\|$. La dinámica implementa un **descenso de energía**:

$$p_i \leftarrow p_i + \min\left(1, \frac{T}{\|D_i\|}\right) D_i, \quad D_i = -\nabla_{p_i} E(P).$$

Por qué converge en la práctica.

- Para pasos suficientemente pequeños, $E(P)$ es *función de Lyapunov*: decrece monótonamente.
- El *cooling* reduce el paso efectivo; el *reheat* evita quedar atrapado en malos mínimos locales.
- *Invariancias*: traslación/rotación/escala no cambian E ; por eso usamos **recentering** y **clamping**.
- *No convexidad*: hay múltiples mínimos; la inicialización y el modelo seleccionan la “narrativa” del layout.

Por qué estos layouts muestran estructura (en una frase por idea)

Comunidades visibles.

- **LinLog**: la atracción crece muy lento con la distancia $\log(1 + d)$, así que no “obliga” a pegar bloques lejanos; quedarse en módulos cercanos baja la energía. Resultado: clusters separados y limpios.

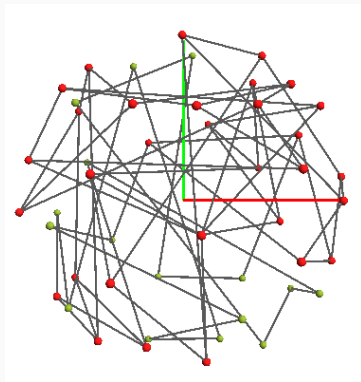
Hubs centrados.

- **FR**: fija una escala típica $k \propto N^{-1/3}$; un hub siente muchas atracciones en varias direcciones y se estabiliza cerca del centro geométrico del grupo.

Control fino (SE).

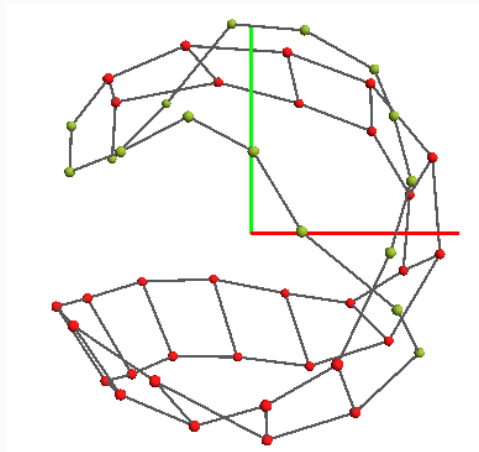
- **Spring–Electrical**: la repulsión $1/d^2$ evita colapsos; L marca la longitud “ideal” por arista y C_a su rigidez. Ajustando (C_r, C_a, L) abrimos o compactamos el dibujo sin cambiar la topología.

- **Modelos:** FR, LinLog y Spring-Electrical (SE) conmutables.
- **Termodinámica:** temperatura T , *cooling* y *reheat*.
- **Estabilidad:** *clamping*, *recenter*, resorte radial.
- **Suavizado:** EMA con factor α para eliminar *jitter*.
- **Comunidades:** k-means sobre posiciones para colorear.



Modelo 1: Fruchterman–Reingold (FR)

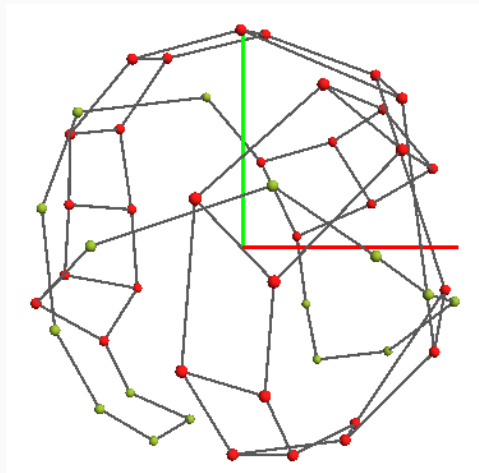
- Repulsión: $F_{\text{rep}} \propto \frac{k^2}{d}$.
- Atracción: $F_{\text{att}} \propto \frac{d^2}{k}$.
- $k \approx 2/\sqrt[3]{N}$ como escala típica.
- **Efecto:** layouts compactos y limpios; buen *baseline*.



Karate con FR

Modelo 2: LinLog

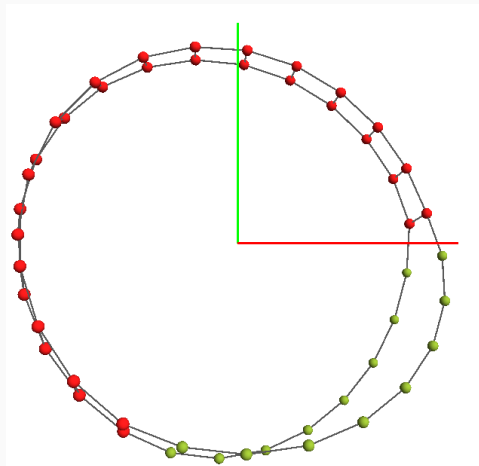
- Repulsión suave (similar a FR).
- Atracción sublineal: efecto logarítmico en la distancia.
- **Efecto:** separa mejor comunidades; realza *puentes*.



Karate con LinLog

Modelo 3: Spring-Electrical (SE)

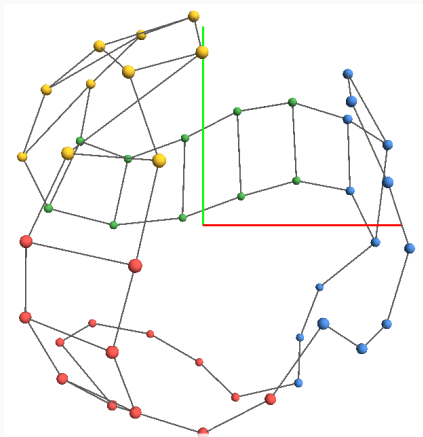
- Repulsión Coulomb: $F_{\text{rep}} \propto \frac{C_r}{d^2}$.
- Resorte lineal: $F_{\text{att}} = C_a (d - L)$.
- Parámetros interpretables: C_r (apertura), C_a (rigidez), L (longitud ideal).



Karate con SE

Coloración por comunidades (k-means++)

- K-means con inicialización *k-means++* sobre posiciones (suavizadas).
- Etiquetas estables y paleta discreta de 12 colores.
- Lectura: bloques densos, *hubs* y *brokers* visibles.



- **Contexto:** red social de un dojo universitario (Zachary, 1977). Dos líderes: *Mr Hi* y *John A*.
- **Nodos:** miembros del club (*Mr Hi*, *John A*, *Actor 2*, ...). Tamaño típico: $N \approx 34\text{--}35$.
- **Aristas:** lazos de interacción/amistad observados; grafo **no dirigido**, **no ponderado**.

¿Por qué aplicar un layout por fuerzas aquí?

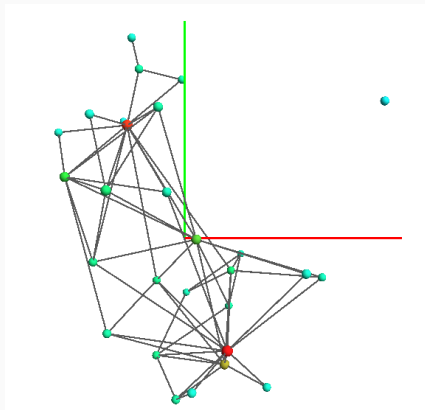
- **Hipótesis visual:** las dos facciones deberían separarse en el espacio embebido.
- **Brooks/puentes:** nodos que conectan con ambos líderes deben *quedar en el borde* entre módulos.
- **Interactividad:** los modelos por fuerzas permiten ajustar temperatura y parámetros para estabilizar la lectura en vivo.

Qué buscamos ver

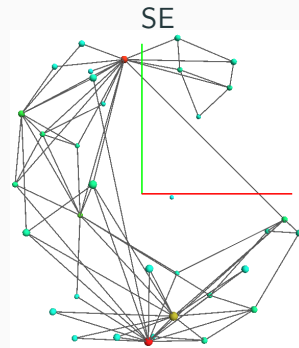
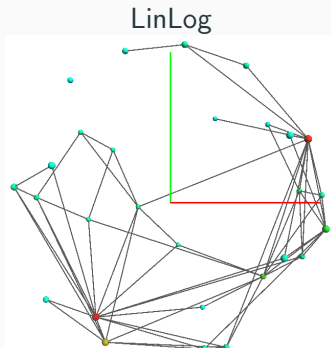
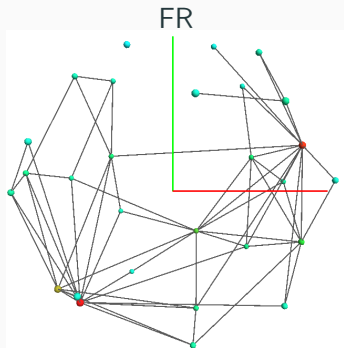
- Facciones separadas y densas.
- *Hubs* alrededor de cada líder.
- Puentes destacados en el “valle” entre grupos.

Caso de estudio: Karate Club de Zachary

- Grafo social clásico ($N \approx 34-35$, $|E| \approx 78$).
- Dos facciones emergen y unos pocos puentes las conectan.
- Objetivo: resaltar módulos y localizar *hubs/brokers*.



Comparación rápida de modelos (mismo grafo)



Conclusiones del ejemplo (Karate)

- **Separación de facciones:** LinLog y SE muestran con mayor claridad los dos bloques; FR da una vista base compacta y estable.
- **Hubs:** *Mr Hi* y *John A* aparecen como centros locales de alta conectividad.
- **Ajustes útiles:**
 - SE con $C_r \uparrow$ abre el núcleo y hace visibles los puentes.
 - L en SE controla la longitud típica de aristas; subirlo separa módulos sin romperlos.
 - Suavizado (EMA) mejora la lectura durante la demo sin afectar la física.
- **Resumen operativo:** FR para baseline, LinLog para resaltar comunidades, SE para afinar el espaciado y presentar.

Ventajas y desventajas

Modelo	Ventajas	Desventajas
FR	Compacto, estable, pocos parámetros.	Puede ocultar fronteras comunitarias; menos control de espaciado.
LinLog	Separa módulos y muestra puentes con claridad.	Puede sobredispersar periferias si no se calibra.
SE	Parámetros interpretables (C_r , C_a , L); <i>tuning</i> fino.	Más sensible a calibración; riesgo de layouts “forzados”.

Controles prácticos y cuándo tocarlos

Termodinámica

- T : subir si todo está “pegado”; bajar si vibra.
- *Cooling on/off*: pausar enfriamiento tras cambios grandes.
- *Reheat*: algunas iteraciones calientes para reacomodar.

Suavizado

- EMA α : alto para presentaciones; bajo para explorar.

SE (afinación fina)

- C_r : aumenta apertura del núcleo.
- C_a : controla rigidez de los resortes.
- L : sube para abrir módulos, baja para compactar.