

El grupo de pilas de arena

Carlos A. Alfaro



1 Supuestos

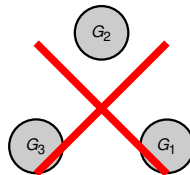
2 Grupo de pilas de arena

- Definiciones
- Configuraciones minimales y maximales
- GPA, polinomio de Tutte y la matriz Laplaciana
- GPA y Programación Líneal Entera

3 Grupo Crítico

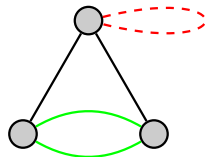
Supuestos sobre gráficas

- son **conexas**,



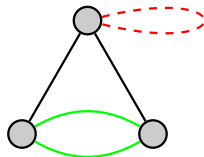
Supuestos sobre gráficas

- se permiten **aristas múltiples**, y



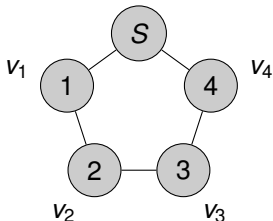
Supuestos sobre gráficas

- se prohíben **lazos**.



1. *Journal of Management Studies*, 1996, 33, 1, 1-15.

100

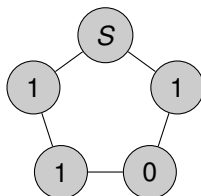


• **Prevalence** = the proportion of a population that has a disease at a particular point in time

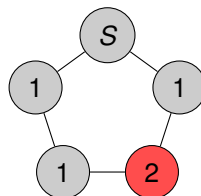
Definiciones

Sea \mathbf{a} una configuración de G .

- El vértice v es **estable** si $a_v < \deg_G(v)$.
- Una configuración es **estable** si todos los vértices no sumidero son estables.



estable



inestable

Figura : Configuraciones

Regla del desbordamiento

Sea $G = (V, E)$ una multigráfica y sea \mathbf{a} una configuración. Si algún vértice v es tal que $\deg_G(v) \leq a_v$, entonces **desbordaremos** el vértice v al restar $\deg_G(v)$ a a_v y a cada vecino u de v sumamos $m_{v,u}$.

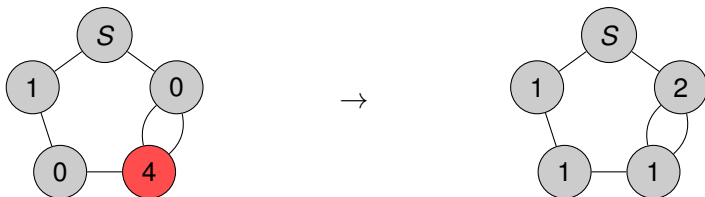


Figura : Desbordamiento de $(1, 0, 4, 0)$.

Proposición

Para cualquier configuración existe una única configuración estable obtenida al desbordar los vértices.

(conmutatividad y norma)

Denotaremos por $s(\bullet)$ a la estabilización de una configuración.

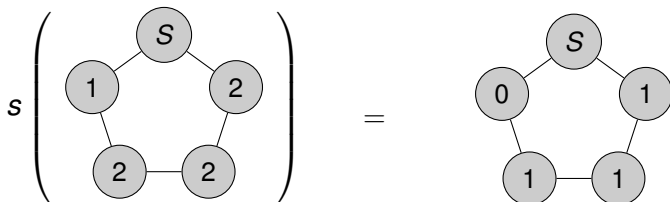


Figura : Configuración estable de $(1, 2, 2, 2)$

Definición

Una configuración u es **recurrente** si existe una configuración **no cero** v tal que $s(u + v) = u$.

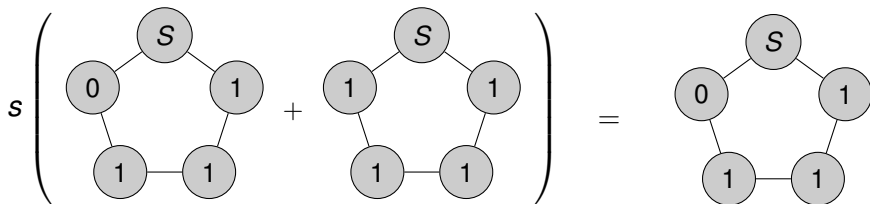


Figura : (0,1,1,1,1) es recurrente

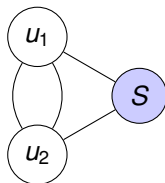
Teorema

El conjunto de configuraciones recurrentes de (G, s) junto con la operación $\oplus = s(\cdot + \cdot)$ forman un grupo abeliano finito.

Definición

El **grupo de pilas de arena** $SP(G, s)$ de G es el conjunto de configuraciones recurrentes.

El conjunto de configuraciones recurrentes depende del sumidero.



Configuraciones recurrentes

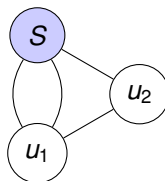
(2 , 1)

(2 , 0)

(0 , 2)

(1 , 2)

(2 , 2)



Configuraciones recurrentes

(1 , 0)

(2 , 0)

(0 , 1)

(1 , 1)

(2 , 1)

$$K(G) = \mathbb{Z}_5$$

Configuraciones minimales y maximales

Definición

Sea σ_{max} la configuración $(\deg_G(v_1) - 1, \dots, \deg_G(v_{n-1}) - 1)$.

Definición

Una configuración recurrente h es **minimal** si no existe una configuración recurrente $h' \neq h$ tal que $h' \leq h$.

Teorema

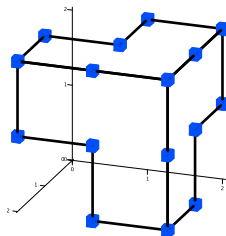
Toda configuración h entre alguna h_{min} y σ_{max} es recurrente.

Ejemplo

Consideremos las configuraciones recurrentes de K_4 .

Ejemplo

Consideremos las configuraciones recurrentes de K_4 .

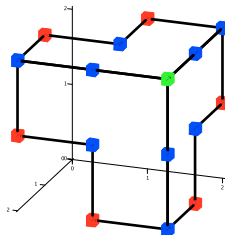


Proposición [Cori y Rossin]

Las configuraciones recurrentes minimales de K_n son permutaciones de $(n - 2, \dots, 1, 0)$.

Lemma

La configuración $(n - 2, \dots, n - 2)$ es la identidad en $SP(K_n, s)$.



Teorema

Si $n \geq 3$, entonces

- las configuraciones $g_j = \sum_{i=1}^{n-1} (n-3)e_i + e_j$ con $1 \leq j \leq n-1$ tienen orden n , y
- cualesquiera $n-2$ generan a $SP(K_n, s)$.

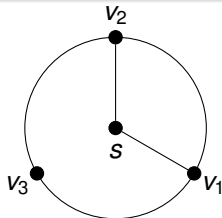
GPA, polinomio de Tutte y la matriz Laplaciana

Definición

La **matriz Laplaciana** es la matriz (con las filas y columnas indexadas con los vértices de G), tal que la entrada uv esta definida por

$$L(G)_{u,v} = \begin{cases} \deg_G(v) & \text{si } u = v, \\ -m_{u,v} & \text{en otro caso.} \end{cases}$$

donde $m_{u,v}$ es el número de aristas entre u y v .



$$L(G) = \begin{bmatrix} 2 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & 3 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & 3 & -1 \\ 0 & -1 & -1 & 2 \end{bmatrix}$$

Definición

Sea G una gráfica. El polinomio de Tutte de G es el polinomio $T(G; x, y) \in \mathbb{Z}[x, y]$ definido como sigue:

$$T(G; x, y) = \begin{cases} 1 & \text{si } E(G) = \emptyset, \\ xT(G/e) & \text{si } e \text{ es un puente,} \\ yT(G \setminus e; x, y) & \text{si } e \text{ es un lazo,} \\ T(G/e; x, y) + T(G \setminus e; x, y) & \text{si } e \text{ no es ni lazo ni puente.} \end{cases}$$

Por ejemplo $T(K_4; x, y) = 3x^2 + 4xy + 3y^2 + 2x + 2y + y^3 + x^3$

¿Cuántas configuraciones recurrentes hay?

Definición

Sea G una gráfica. Una subgráfica **generadora** es una subgráfica G' de G con $V(G') = V(G)$.

Teorema matriz árbol

El número de árboles generadores de una gráfica G es igual a cualquier menor $n - 1 \times n - 1$ de $L(G)$.

El **número de configuraciones recurrentes** es igual al **número de árboles generadores**.

Dada una configuración c , definimos

$$\text{nivel}(c) = \sum_v c_v.$$

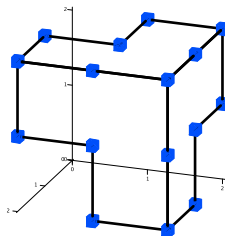
Teorema

Sea $G = (V, E)$ una gráfica con sink s y c una configuración recurrente, entonces

$$|E| - \deg_G(s) \leq \text{nivel}(c) \leq 2|E| - \deg_G(s) - |V| + 1$$

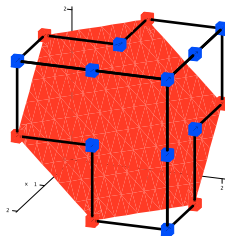
Ejemplo

Consideremos las configuraciones recurrentes de K_4 .



Ejemplo

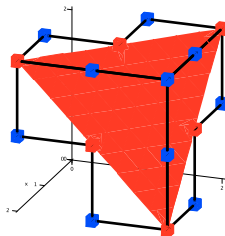
Consideremos las configuraciones recurrentes de K_4 .



nivel = 3

Ejemplo

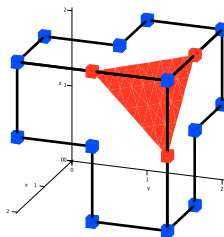
Consideremos las configuraciones recurrentes de K_4 .



nivel = 4

Ejemplo

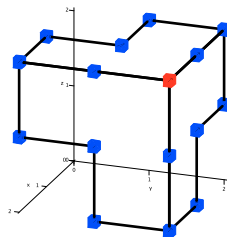
Consideremos las configuraciones recurrentes de K_4 .



nivel = 5

Ejemplo

Consideremos las configuraciones recurrentes de K_4 .



nivel = 6

Para $i \geq 0$, tomemos n_i como el número de configuraciones críticas con nivel $i + |E| - \deg(s)$.

La **función generadora** de las configuraciones críticas es el polinomio

$$P(G; y) = \sum_{i=0}^{|E|-|V|+1} n_i y^i$$

Teorema [Merino,1997]

La **función generadora** de las configuraciones recurrentes es el **polinomio de Tutte** a lo largo de la línea $x = 1$,

$$P(G, y) = T(G; 1, y).$$

$$P(K_4, y) = 6 + 6y + 3y^2 + y^3.$$

GPA y Programación Líneal Entera

Teorema

Sea G una gráfica, $s \in V(G)$, $\mathbf{0} \leq \mathbf{c} \leq \mathbf{d}_{(G,s)} - \mathbf{1}$ una configuración estable de G y \mathbf{x}^* una solución óptima del siguiente problema líneal entero:

$$\begin{array}{ll} \text{maximizar} & |\mathbf{x}| \\ \text{sujeto a:} & \mathbf{0} \leq L(G, s)^t \mathbf{x} + \mathbf{c} \leq \mathbf{d}_{(G,s)} - \mathbf{1} \\ & \mathbf{x} \geq \mathbf{0}, \end{array} \quad (1)$$

entonces $L(G, s)^t \mathbf{x}^* + \mathbf{c} \in SP(G, s)$ y $[\mathbf{c}] = [L(G, s)^t \mathbf{x}^* + \mathbf{c}]$.

Ejemplo

Sea $c = (0, 0, 1, 0)$ una configuración en (C_5, v_5) . El correspondiente programa lineal entero es:

maximizar $x_1 + x_2 + x_3 + x_4$

sujeto a:

$$\mathbf{0} \leq \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & -1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 2 \end{bmatrix} \mathbf{x} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \leq \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{x} \geq \mathbf{0}$$

Obtenemos que $\mathbf{x}^* = (1, 1, 1, 1)$. Y $L(G, s)^t \mathbf{x}^* + \mathbf{c} = (1, 0, 1, 1)$ es una configuración recurrente.

Corolario

Sea G una gráfica, \mathbf{x}^* una solución óptima del siguiente programa líneal entero:

$$\begin{array}{ll} \text{maximizar} & |\mathbf{x}| \\ \text{sujeto a:} & \mathbf{0} \leq L(G, s)^t \mathbf{x} \leq \mathbf{d}_{(G, s)} - \mathbf{1} \\ & \mathbf{x} \geq \mathbf{0}, \end{array} \quad (2)$$

entonces $L(G, s)^t \mathbf{x}^* \in SP(G, s)$ es la identidad de $SP(G, s)$.

Corolario

Sea G una gráfica r -regular, entonces $r\mathbf{1}$ es la identidad del grupo de pilas de arena, $SP(c(G), s)$.

1

En la literatura el grupo de pilas de arena también es conocido como el grupo crítico, el grupo Jacobiano, el grupo de Picard, etc.

Más aún, existen varias formas equivalentes de definirlo.

La descripción algebraica del grupo de pilas de arena también es conocida como el grupo crítico.

El **grupo crítico** de G , denotado por $K(G)$, está definido como la parte de torción del cokernel de la matriz Laplaciana de G .

$$K(G) = \text{cokernel}(L(G)) = \mathbb{Z}^{n-1} / L(G, s)^t,$$

donde $L(G, s)$ es la matriz Laplaciana reducida.

(relación matriz laplaciana)

¿Cómo calcular el grupo de pilas de arena?

- 1 El grupo crítico se puede obtener calculando la **forma normal de Smith** de la matriz Laplaciana reducida.

Teorema [Cori y Rossin 2001]

Si K_n es la gráfica completa de n vértices. Entonces

$$K(K_n) \cong \bigoplus_{i=1}^{n-2} \mathbb{Z}_n.$$

Demostración.

$$L(K_n, s) = \begin{bmatrix} n-1 & -1 & \dots & -1 \\ -1 & n-1 & \dots & -1 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ -1 & -1 & \dots & n-1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & n & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & n \end{bmatrix}$$



¿Cómo calcular el grupo de pilas de arena?

- 1 El grupo crítico se puede obtener calculando la **forma normal de Smith** de la matriz Laplaciana reducida.
- 2 El grupo de pilas de arena se necesita calcular la configuración de desbordado (burning algorithm) y calcular combinatoriamente las configuraciones recurrentes.

Gráficas con conectividad uno.

Teorema

Sea G una gráfica y sean G_1, G_2, \dots, G_l sus bloques, entonces

$$K(G) = K(G_1) \oplus K(G_2) \oplus \dots \oplus K(G_l).$$

El grupo de pilas de arena del ciclo gordo.

El ciclo gordo \mathcal{C}_n es la gráfica cuya gráfica subyacente es un ciclo.

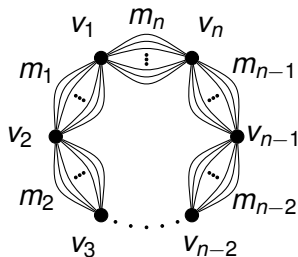


Figura : Ciclo gordo \mathcal{C}_n .

Teorema

Sea \mathcal{C}_n el ciclo gordo con m_i la multiplicidad entre v_i y v_{i+1} , entonces

$$K(\mathcal{C}_n) = \mathbb{Z}_{\Delta_1} \oplus \left(\bigoplus_{i=2}^{n-1} \mathbb{Z}_{\Delta_i / \Delta_{i-1}} \right).$$

con

$$\Delta_i = \begin{cases} \gcd \{ m_{j_1} \cdots m_{j_i} \}_{1 \leq j_1 < \cdots < j_i \leq n} & \text{si } 1 \leq i \leq n-2, \\ (-1)^n \sum_{i=1}^n m_1 m_2 \cdots \hat{m}_i \cdots m_n & \text{si } i = n-1. \end{cases}$$

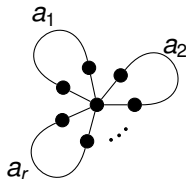
Corolario

Dado un grupo fínito abeliano Γ

¿Existe una gráfica G tal que $K(G) = \Gamma$?

Sí, basta tomar a G como un wedge de ciclos.

$$\mathbb{Z}_{a_1} \oplus \mathbb{Z}_{a_2} \oplus \cdots \mathbb{Z}_{a_r}$$



Algunos isomorfismos.

Teorema [Cori y Rossin, 2000]

Sea G una gráfica y G^* su dual, entonces $K(G) \cong K(G^*)$.

Teorema [Wagner, 2000]

Sean G y H gráficas. Si las matroides gráficas de G y H son isomorfas, entonces $K(G) \cong K(H)$.

La Familia \mathcal{G}_i

Un resultado clásico (ver [Jacobson,1985]) es que

$$K(G) \cong \mathbb{Z}_{d_1} \oplus \mathbb{Z}_{d_2} \oplus \cdots \mathbb{Z}_{d_r},$$

donde $d_i > 0$ y $d_i \mid d_j$ si $i \leq j$.

Los enteros d_1, \dots, d_r son llamados **factores invariantes**.

Más aún, $d_i = \Delta_i / \Delta_{i-1}$, donde $\Delta_0 = 1$ y Δ_i es el gcd de los $i \times i$ menores de $L(G)$.

Denotemos por:

- $f_i(G)$, el número de factores invariantes iguales a i de $K(G)$ y
- $f_{\geq 2}(G)$ al número de factores invariantes mayores a 2 de $K(G)$.

Se sabe (ver [Godsil, 2001]) que

$$f_1(G) + f_{\geq 2}(G) = n - c,$$

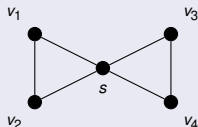
donde c es el número de componentes conexas.

Definición

Denotemos por \mathcal{G}_i a la familia de gráficas **simples conexas** con $f_1(G) = i$.

Ejemplo

Por ejemplo, la siguiente gráfica pertenece a \mathcal{G}_2 .



$$L(G, s) \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

Una gráfica simple conexa cumple

$$1 \leq f_1(G) \text{ y } f_{\geq 2}(G) \leq n - 2.$$

Observación

El conjunto \mathcal{G}_i no es cerrado bajo subgráficas inducidas.
Por ejemplo, el cono de S_3 pertenece a \mathcal{G}_2 , pero S_3 pertenece a \mathcal{G}_3 .

También, la gráfica $K_6 \setminus M_2$ pertenece a \mathcal{G}_3 , y $K_5 \setminus M_2$ pertenece a \mathcal{G}_2 .

Teorema [Lorenzini, 1989]

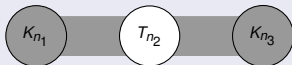
Si G es una gráfica **simple conexa**, entonces los siguientes enunciados son equivalentes:

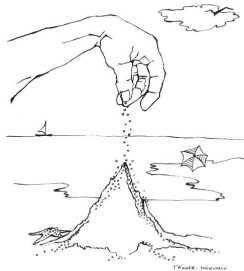
- I. $G \in \mathcal{G}_1$,
- II. G es P_2 -free,
- III. G es la gráfica completa.

Teorema

Sea G una gráfica **simple conexa**. Entonces, $G \in \mathcal{G}_2$ si y solamente si G es una de las siguientes gráficas:

- I. K_{n_1, n_2, n_3} , donde n_1 , n_2 y n_3 son o pares o impares.
- II. L_{n_1, n_2, n_3} , si n_1 , n_2 , $n_3 \geq 3$ y son pares o impares, u otros once casos.





¡Gracias!