El grupo de pilas de arena

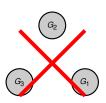
Carlos A. Alfaro



- Supuestos
- Grupo de pilas de arena
 - Definiciones
 - Configuraciones minimales y maximales
 - GPA y la matriz Laplaciana
 - GPA y polinomio de Tutte
 - GPA y Programación Líneal Entera
- Grupo Crítico
 - Factores invariantes
 - El grupo crítico del ciclo gordo
 - Gráficas con conectividad uno.
 - La Familia G_i

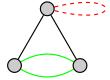
Supuestos sobre gráficas

son conexas,



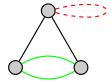
Supuestos sobre gráficas

 se permiten aristas multiples, y



Supuestos sobre gráficas

• se prohiben lazos.



Grupo de Pilas de Arena

El conjunto de los vértices no sumidero son denotados por *V*.

Definición

Sea G = (V, E) una gráfica y $s \in V$. Una configuración de (G, s) es una asignación de enteros no negativos a los vértices no sumidero de G.

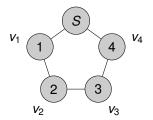


Figura: La configuración (1, 2, 3, 4) en C_5

La **suma de dos configuraciones** de una gráfica G es entrada por entrada.

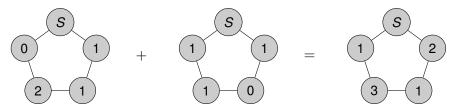


Figura: Suma de configuraciones

Definiciones

Sea \mathbf{a} una configuración de (G, s).

• El vértice v es estable si $\mathbf{a}_v < deg_G(v)$.

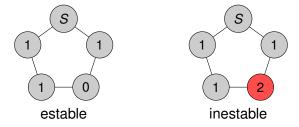


Figura: Configuraciones

Definiciones

Sea **a** una configuración de (G, s).

- El vértice v es estable si $\mathbf{a}_v < deg_G(v)$.
- Una configuración es estable si todos los vértices no sumidero son estables.

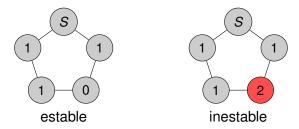


Figura: Configuraciones

Regla del desbordamiento

Sea **a** una configuración de (G, s). Si un vértice v satisface que $deg_G(v) \le \mathbf{a}_v$, entonces v puede desbordarce, es decir:

- restar $deg_G(v)$ a \mathbf{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.

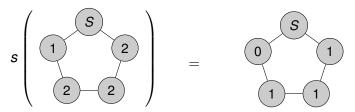


Figura: Configuración estable de (1, 2, 2, 2)

Definición

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

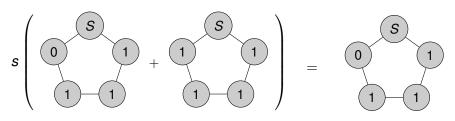
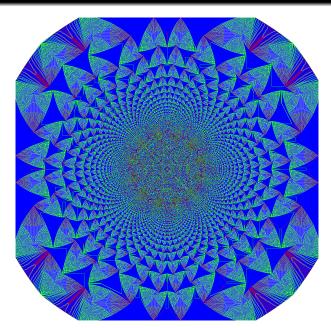


Figura: (0,1,1,1) es recurrente



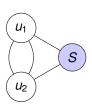
Teorema

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

Definición

El grupo de pilas de arena SP(G,s) de G es el conjunto de configuraciones recurrentes de (G,s) junto con la operación \oplus .

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)

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

Configuraciones minimales y maximales

Definición

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

Configuraciones minimales y maximales

Definición

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

Definición

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

Configuraciones minimales y maximales

Definición

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

Definición

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

Teorema

Toda configuración entre alguna configuración recurrente minimal y σ_{max} es recurrente.

Proposición [Cori y Rossin]

Las configuariones recurrentes minimales de K_n son permutaciones de (n-2,...,1,0).

Lemma

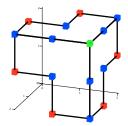
La configuración (n-2,...,n-2) es la identidad en $SP(K_n,s)$.

Proposición [Cori y Rossin]

Las configuariones recurrentes minimales de K_n son permutaciones de (n-2,...,1,0).

Lemma

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



Teorema

Si $n \ge 3$, entonces

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

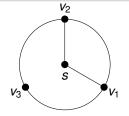
GPA y la matriz Laplaciana

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

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

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



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

¿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.

Teorema

$$\tau(G) = |SP(G)|$$

GPA y polinomio de Tutte

Definición

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

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

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

Definicion

Dada una configuración c, definimos

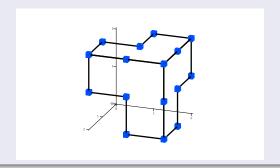
$$nivel(c) = \sum_{v} c_{v}.$$

Teorema

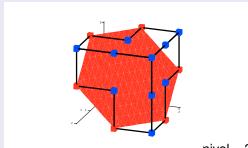
Sea G = (V, E) una gráfica con sumidero s y c una configuración recurrente, entonces

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

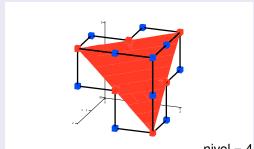
Consideremos las configuraciones recurrentes de K_4 .



Consideremos las configuraciones recurrentes de K_4 .

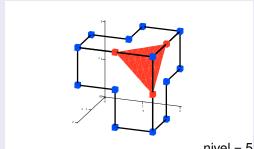


Consideremos las configuraciones recurrentes de K_4 .

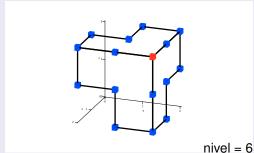


nivel = 4

Consideremos las configuraciones recurrentes de K_4 .



Consideremos las configuraciones recurrentes de K_4 .



Definición

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

maximizar
$$|\mathbf{x}|$$

sujeto a: $\mathbf{0} \le L(G, s)^t \mathbf{x} + \mathbf{c} \le \mathbf{d}_{(G,s)} - \mathbf{1}$ (1) $\mathbf{x} \ge \mathbf{0}$,

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

maximizar

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

 $X_1 + X_2 + X_3 + X_4$

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:

maximizar
$$|\mathbf{x}|$$

sujeto a: $\mathbf{0} \le L(G, s)^t \mathbf{x} \le \mathbf{d}_{(G,s)} - \mathbf{1}$ (2) $\mathbf{x} > \mathbf{0}$,

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**1** es la identidad del grupo de pilas de arena, SP(c(G), s).

Grupo Crítico

En la literatura el grupo de pilas de arena tambien 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.

Definición

El grupo crítico K(G) de G está definido como la parte de torción del cokernel de la matriz Laplaciana de G.

$$coker(L(G)) = \mathbb{Z}^n / ImL(G) = \mathbb{Z} \oplus K(G).$$

Proposición

Para toda gráfica G, y todo $s \in V(G)$, tenemos

$$SP(G,s)\cong K(G).$$

(relación matriz laplaciana)

El grupo crítico se puede obtener calculando la forma normal de Smith de la matriz Laplaciana.

El grupo crítico se puede obtener calculando la forma normal de Smith de la matriz Laplaciana.

Definición

Dos matrices M y N son equivalentes si existen P, $Q \in GL_n(\mathbb{Z})$ tal que N = PMQ.

El grupo crítico se puede obtener calculando la forma normal de Smith de la matriz Laplaciana.

Definición

Dos matrices M y N son equivalentes si existen $P, Q \in GL_n(\mathbb{Z})$ tal que N = PMQ.

Teorema

Si M y N son equivalentes, entonces $\mathbb{Z}^n/M \cong \mathbb{Z}^n/N$.

El grupo crítico se puede obtener calculando la forma normal de Smith de la matriz Laplaciana.

Definición

Dos matrices M y N son equivalentes si existen $P, Q \in GL_n(\mathbb{Z})$ tal que N = PMQ.

Teorema

Si M y N son equivalentes, entonces $\mathbb{Z}^n/M \cong \mathbb{Z}^n/N$.

Definición

La forma normal de Smith de una matriz M es la matriz diagonal $\operatorname{diag}(d_1,...,d_r)$, equivalente a A, que satisface $d_i > 0$ y $d_i \mid d_j$ si $i \leq j$.

Teorema

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

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

Definición

Los enteros d_1, \ldots, d_r son llamados factores invariantes.

Proposición

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

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.

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

El grupo crítico del ciclo gordo

El ciclo gordo C_n es la gráfica cuya gráfica subyacente es un ciclo.

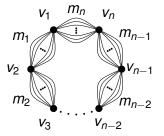


Figura : Ciclo gordo C_n .

Teorema

Sea C_n el ciclo gordo con m_i la multiplicidad entre v_i y v_{i+1} , entonces

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

con

$$\Delta_{i} = \begin{cases} \gcd \left\{ m_{j_{1}} \cdots m_{j_{i}} \right\}_{1 \leq j_{1} < \cdots < j_{i} \leq n} & \text{si } 1 \leq i \leq n-2, \\ (-1)^{n} \sum_{i=1}^{n} m_{1} m_{2} \cdots \hat{m}_{i} \cdots m_{n} & \text{si } i = n-1. \end{cases}$$

Corolario

Sea C_n el ciclo gordo con $m_i = m$, entonces

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

Corolario

El grupo de pilas de arena del ciclo de n vertices es isomorfo a \mathbb{Z}_n .

Gráficas con conectividad uno.

Teorema

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

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

Pregunta

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.

$$\mathbb{Z}_{\textit{a}_1} \oplus \mathbb{Z}_{\textit{a}_2} \oplus \cdots \mathbb{Z}_{\textit{a}_r}$$



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 G_i

Denotemos por:

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

Teorema [Godsil, 2001]

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

donde c es el número de componentes conexas.

Corolario

Una gráfica simple conexa cumple

$$1 \le f_1(G)$$
 y $f_{>2}(G) \le n-2$.

Definición

Denotemos por G_i a la familia de gráficas simples conexas con $f_1(G) = i$.

Ejemplo

Por ejemplo, la siguiente gráfica pertenece a G_2 .



$$L(G,s) \sim \left[egin{array}{cccc} 1 & 0 & 0 & 0 \ 0 & 1 & 0 & 0 \ 0 & 0 & 3 & 0 \ 0 & 0 & 0 & 3 \end{array}
ight]$$

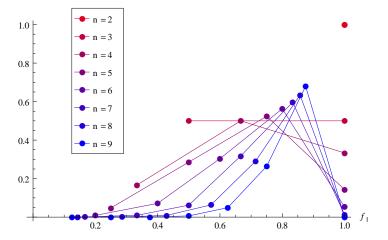


Figura : Número normalizado de graficas con f_1 factores invariantes iguales a 1

Pregunta

¿Qué tan frecuente es cíclico el grupo crítico? es decir, ¿Qué tan frecuente $f_1(G)$ es igual a n-1 o n-2?

Conjetura [D. Wagner, 2001]

Casi todas las gráficas simples y conexas tienen grupo crítico ciclico.

Teorema [M. Wood, 2014]

La probabilidad de que el grupo crítico de una gráfica aleatoria sea cíclica es asintóticamente a lo más

$$\zeta(3)^{-1}\zeta(5)^{-1}\zeta(7)^{-1}\zeta(9)^{-1}\zeta(11)^{-1}\cdots \approx 0.7935212$$

donde ζ es la función zeta de Riemann.

Gráficas con un factor invariante igual a 1

Por otro lado...

Pregunta

¿Qué podemos decir sobre G_1 ?

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 -libre,
- III. G es la gráfica completa.

Pregunta

¿Qué podemos decir sobre G_2 y G_3 ?

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 tienen la misma paridad.
- II. L_{n_1,n_2,n_3} , si $n_1,n_2,n_3 \ge 3$ tienen la misma paridad, u otros once casos.



La demostración usa los ideales críticos.



¡Gracias!