Viernes 5 Abril

- Estamos considerando el modelo de DeGroot modificado a lo Kleinberg con tolerancia.
- A este modelo de incluimos un umbral de tolerancia, y si la opinión de mi vecino está más alejada de la mÃa que ese umbral, lo multiplico por cero. (Tolerancia limitada)
- Comparamos, corremos las dinámicas de ambos modelos y queremos medir las distancias entre los estados estacionarios de ambas dinámicas, y medimos las distancias:
  - Si la distancia es grande, tiene poca resistencia a polarizarse.
  - Si la distancia es chica, tiene alta resistencia a polarizarse.
  - Por ejemplo, la distancia puede ser:

$$||\Pi_L - \Pi_\infty||_p$$

  - Idea de modelo:

$$G(V, E)$$
$$x_i(t) \in \mathbb{R}^V$$
$$x_i(t+1) = \alpha x_i(t) + (1-\alpha)\frac{1}{|\mathcal{N}_t^\varepsilon(i)|}\sum_{j \in \mathcal{N}_t^\varepsilon(i)} x_j(t)$$

donde,

$$\mathcal{N}_t^\varepsilon(i) = \{j \in \mathcal{N}(i) : |x_i(t) - x_j(t)| < \varepsilon\}$$

Viernes 26 de Abril

- Consideraremos un cartel a un grupo de nodos conectados que puede coordinarse en emitir una opinión z^*.
- Cada miembro del cartel, actualizara su opinión, sólo considerando a los otros miembros del cartel.
- El resto del grafo actualiza de la manera usual.
- Preguntas ¿Cuál es la opinión óptima que elige el cartel? ¿Cuál es el costo de desviarse?. Para sustentar la opinión colusiva, ¿ponderaremos la opinión z^* por el costo de desviarse o la conectividad de los miembros?

Viernes 3 Mayo