



ugr

Universidad
de Granada

TRABAJO FIN DE GRADO

DOBLE GRADO EN INGENIERÍA INFORMÁTICA Y MATEMÁTICAS

Entendiendo la teoría de nudos mediante la simulación y la informática gráfica.

Autora

Cristina Zuheros Montes.

Tutores

Alejandro J. León Salas

Antonio Martínez López



Facultad de
Ciencias



Granada, Diciembre de 2016

Entendiendo la teoría de nudos mediante la simulación y la informática gráfica.

Cristina Zuheros Montes.

Palabras clave: nudo, trenza, handle...PONER LAS PALABRAS CLAVE.

Resumen

//HACER RESUMEN AQUI!

PONER TITULO EN INGLES!!!

Cristina Zuheros Montes.

Keywords: knot, braid, handle....PONER AQUI KEYWORDS!!!!

Abstract

//PONER RESUMEN DE MILLON DE PALABRAS INGLES!!!!!!

Índice general

1	Introducción	1
1.1	Objetivos	1
2	Teoría de nudos.	3
2.1	Motivación y primeras definiciones.	3
2.2	Sobre su historia y aplicaciones.	4
2.3	Componiendo nudos.	6
2.4	Equivalencia de nudos: movimientos de Reidemeister.	9
2.5	Algunos invariantes.	12
2.5.1	Número de componentes:	12
2.5.2	Crossing number:	13
2.5.3	Tricolorabilidad:	13
2.5.4	Unknotting number:	17
2.5.5	Polinomio de Alexander:	18
2.6	Notación de nudos.	21
2.6.1	Notación de Dowker:	21
2.6.2	Notación de Gauss:	22
2.6.3	Notación de Conway:	23
2.7	Conexión con distintas teorías.	26
2.7.1	Teoría de grafos:	26
2.7.2	Teoría de trenzas:	27
3	Teoría de trenzas.	31
4	Desarrollo informático.	33
	Bibliografía	35

Índice de figuras

2.1	De izquierda a derecha: nudo trivial, nudo trébol, nudo de ocho.	3
2.2	Proyecciones del nudo trivial, nudo trébol, nudo de ocho.	4
2.3	Nudo trébol y nudo de ocho.	6
2.4	Composición de nudo trébol y nudo de ocho.	6
2.5	Nudo trébol y nudo trivial.	6
2.6	Composición de nudo trébol y nudo trivial.	7
2.7	Composición de nudo trébol y nudo trivial.	8
2.8	Ambas orientaciones del nudo trébol.	8
2.9	Nudo factor J y K.	9
2.10	Las composiciones no son equivalentes.	9
2.11	Primer movimiento Reidemeister.	10
2.12	Segundo movimiento de Reidemeister.	10
2.13	Tercer movimiento de Reidemeister.	10
2.14	Equivalencia de dos proyecciones de nudos.	11
2.15	Enlace con dos componentes.	12
2.16	Crossing number del nudo trébol.	13
2.17	Tipo de cruce.	14
2.18	Demo R1	14
2.19	Demo R2	15
2.20	Demo R2	15
2.21	Demo R3	16
2.22	Dos nudos no equivalentes.	17
2.23	Unknotting number trébol.	17
2.24	Tipos de cruces.	18
2.25	Cambio cruces trébol	19
2.26	Cambio cruces	19
2.27	Árbol de resolución del nudo trébol.	21
2.28	Numeración de cruces-Dowker.	22
2.29	Numeración de cruces-Gauss.	22
2.30	Enredos	23
2.31	Tipos básicos de enredos.	24
2.32	Operaciones con enredos.	24
2.33	Enlace $-2\ 3\ 2$	24
2.34	Enlaces equivalentes	25
2.35	Ejemplos de grafos planos.	26
2.36	De proyección a grafo	26

2.37	De grafo a proyección.	27
2.38	Ejemplos de trenzas	28
2.39	Transformando la proyección de un cruce.	28
2.40	Arco de reducción.	29
2.41	Movimiento de reducción.	29
2.42	Movimiento de reducción.	30
2.43	Movimiento de reducción.	30

Capítulo 1

Introducción

HACER INTRO AQUIII!!!

1.1 Objetivos

En la propuesta inicial se propusieron los siguientes objetivos:

1. Estudiar...//PONER LOS OBJETIVOS INICIALES
//PONER DONDE SE CUBREN LOS OBJETIVOS

Capítulo 2

Teoría de nudos.

2.1 Motivación y primeras definiciones.

¿Alguna vez has visto una cuerda con nudos y te has preguntado si podrías deshacerlos sin necesidad de romper la cuerda? ¿Te has planteado si algo tan usual como los nudos pueden estar presentes en áreas esenciales para la vida? Es más, ¿cuál fue el motivo inicial para estudiar dicha teoría de nudos? Quizás te sorprendan las respuestas pero antes de descubrirlo, veamos que se entiende formalmente por un nudo.

Definición:

Un **nudo** es una curva cerrada en \mathbb{R}^3 que no tiene auto-intersecciones.

Veamos algunos ejemplos:



Figura 2.1: De izquierda a derecha: nudo trivial, nudo trébol, nudo de ocho.

Nos interesa saber cuándo dos nudos son equivalentes: se puede pasar de uno a otro mediante deformaciones. Veámoslo formalmente:

Se dice que dos nudos son equivalentes si existe un homeomorfismo de \mathbb{R}^3 que nos lleve de un nudo al otro.

Podemos representar un nudo en el plano visualizando su proyección. Como hay muchas formas de representar un mismo nudo, podremos tener diferentes proyecciones que representen al mismo nudo. Algunos ejemplos básicos son los siguientes:



Figura 2.2: Proyecciones del nudo trivial, nudo trébol, nudo de ocho.

Podemos ver en ellos una serie de cruces. En concreto en el nudo trébol tenemos 3 cruces y el nudo de ocho tenemos 4 cruces. El nudo trivial destaca por no tener ningún cruce.

Definición:

Un **enlace** es una o más curvas cerradas disjuntas en \mathbb{R}^3 . Cada una de sus curvas recibe el nombre de componente.

Por ejemplo, el siguiente enlace tiene dos componentes:



Por tanto, podemos ver un nudo como un caso particular de enlace en el que sólo tenemos una componente.

Una de las cuestiones más interesantes en la teoría de nudos es la siguiente:

¿Dada un nudo, o alguna proyección suya, podremos saber si se trata del nudo trivial?. A lo largo de este proyecto trataremos de dar respuesta, en parte, a dicha cuestión.

2.2 Sobre su historia y aplicaciones.

En el siglo XIX, ciertos físicos escoceses se preguntaban por la estructura de los átomos.

Estos científicos tomaron como base la teoría de Descartes, que afirmaba que el *éter* era un fluido que ocupaba todo el espacio y transmitía la luz (*éter lumínico*), para desarrollar su modelo del átomo.

Aunque dichos físicos conocían la existencia de los elementos y que estaban formados por átomos, no conocían la propia estructura de los átomos.

Científicos como Peter Guthrie Tait y Willian Thomson llegaron a la teoría de que los átomos se concebían como vórtices, que podríamos ver como remolinos tubulares, en dicho fluido. Estos vórtices se encontraban anudados y en función del tipo de anudamiento darían lugar a un tipo de elemento u otro.

De este modo se plantearon que los diferentes nudos corresponderían a los diferentes elementos de la naturaleza. De acuerdo con la teoría, si conociésemos todos los nudos posibles, crearíamos

la tabla de elementos que reemplazaría la tabla periódica actual.

Para hacernos una idea más clara, para Willian Thomson el nudo trébol podría corresponder con el átomo de helio, el nudo de ocho con el átomo de oxígeno....

Numerosos científicos contribuyeron a dicha teoría intentando crear la tabla de nudos pero a finales de este mismo siglo, Michelson-Morley demostró que el éter lumínico no existía y por tanto la teoría de los átomos de vórtice fue descartada.

Tras este hecho, la teoría de nudos perdió su interés hasta que fue objeto de estudio en Topología a principios del siglo XX.

Posteriormente esta rama de la topología de baja dimensión destacó por su gran interés en áreas como:

1. Química: ya hemos visto que la teoría de nudos nace en este área.
2. Biología: se estudia la teoría de nudos en la estructura de ADN.
Conocemos como ácido desoxirribonucleico (ADN) a aquella molécula que se encuentra en el núcleo de nuestras células y, por tanto, que contiene nuestro código genético. Se trata de un elemento esencial para la vida. Es muy conocida su forma: se puede ver como dos cuerdas enrolladas formando un doble hélice.

Su forma de doble hélice puede encontrarse cerrada por los extremos de forma que nos encontraríamos con la propia forma de un nudo. Las ideas que veremos en este proyecto, junto con algunas más, se pueden aplicar a estas estructuras de ADN.

Además, esta estructura de ADN puede sufrir ciertas alteraciones producidas por la enzima topoisomerasa. Lo interesante es que estas alteraciones se corresponden con algunos de los movimientos que veremos para los nudos.

3. Criptografía: La fuerte relación que veremos entre la teoría de nudos y la teoría de trenzas, hace que podamos establecer cierta relación entre la teoría de nudos y la criptografía.

Haciendo uso de la criptografía tratamos de encontrar métodos para que el intercambio de información no sea comprensible por terceras personas.

Algunos métodos para encriptar dicha información están inspirados en la teoría de trenzas. En concreto el problema de la conjugación de trenzas, que trata de estudiar la igualdad de dos trenzas haciendo uso de una tercera trenza, nos permitirá encriptar la información de forma segura.

2.3 Componiendo nudos.

Supongamos que tenemos dos proyecciones J y K de nudos. Podemos definir un nuevo nudo a partir de ellos eliminando un arco de cada una de las proyecciones y conectando los 4 extremos finales de dos en dos mediante otros arcos de modo que no se añadan ni eliminen cruces.

A este nudo resultante le llamaremos **suma conexa** o composición de los dos nudos y se denotará como $J \# K$. A los nudos originales J y K les llamaremos **nudos factores**.

Por ejemplo, consideremos como nudos factores el nudo trébol y el nudo de ocho.

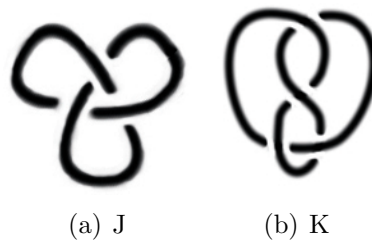


Figura 2.3: Nudo trébol y nudo de ocho.

Haciendo la suma conexa de ambos nudos obtenemos el nudo composición:



Figura 2.4: Composición de nudo trébol y nudo de ocho.

El nudo trivial es un elemento identidad para la suma conexa: si hacemos la composición de un nudo cualquiera J con el nudo trivial, vamos a obtener el propio nudo J . Por ejemplo, seguimos considerando J como el nudo trébol y el nudo trivial como K .

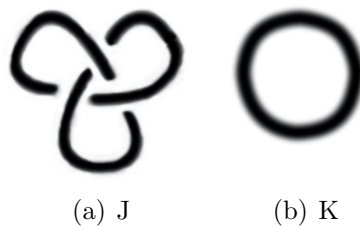


Figura 2.5: Nudo trébol y nudo trivial.

Su suma conexa nos seguiría dando el nudo factor J , es decir, el nudo trébol.

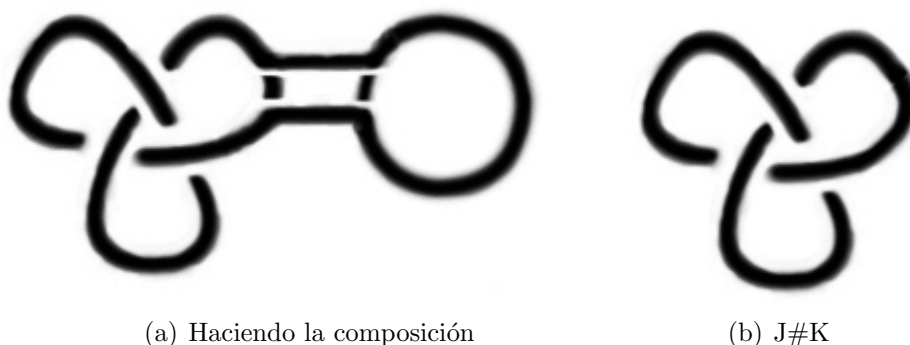


Figura 2.6: Composición de nudo trébol y nudo trivial.

Definición:

Diremos que un **nudo es primo** si no puede ser expresado como la suma conexa de dos nudos, a menos que uno de ellos sea el nudo trivial.

Definición:

Diremos que un **nudo es compuesto** si no es el nudo trivial ni es un nudo primo.

Por ejemplo, los nudos trébol y nudo de ocho de la figura 2.3 son nudos primos mientras que el nudo de la figura 2.4 es un nudo compuesto.

Hay una gran variedad de nudos primos. Cualquier nudo puede ser expresado singularmente como suma conexa de nudos primos. En la tabla 2.7 podemos ver los diferentes nudos primos que tienen menos de 8 cruces.

Finalmente, es importante destacar el hecho de que la elección que hacemos de los arcos que eliminamos de cada uno de los nudos factores afecta al nudo composición. Por tanto, es posible construir dos nudos composición diferentes a partir del mismo par de nudos factores. Veamos esta idea con más detalle, para ello necesitamos:

Definición:

Un **nudo orientado** es un nudo al que se le ha asignado una orientación, es decir, es un nudo que dispone de una dirección de viaje sobre él mismo. Esta orientación se indica mediante flechas en la proyección.

Definición:

Un **nudo es invertible** si es equivalente a sí mismo con la orientación opuesta.

El problema de determinar si un nudo cualquiera es o no invertible no es para nada trivial.

Como ejemplo de nudo invertible nos podemos encontrar el nudo trébol, que vemos en la imagen 2.8.

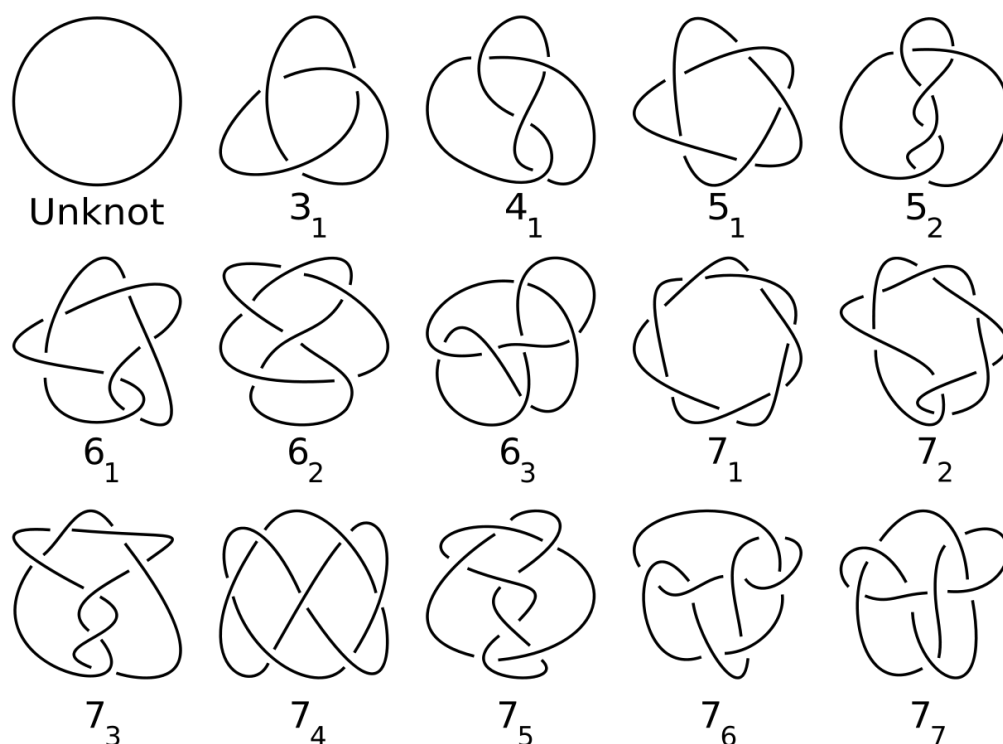


Figura 2.7: Composición de nudo trébol y nudo trivial.

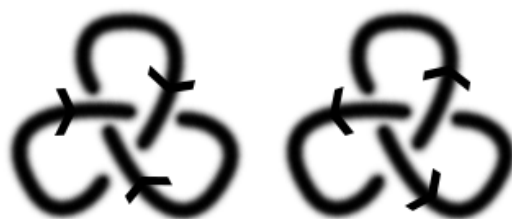


Figura 2.8: Ambas orientaciones del nudo trébol.

Sean los dos nudos factores J y K a los que se asignamos una orientación. Tendremos dos formas posibles de hacer la composición: conectar con las orientaciones emparejadas o no emparejadas.

Todas las composiciones de los nudos cuyas orientaciones emparejan al componer, darán el mismo nudo composición. Todas las composiciones de los nudos cuyas orientaciones no emparejan al componer, también darán el mismo nudo composición. Sin embargo, es posible que la composición de los nudos cuyas orientaciones emparejen no de lugar al mismo nudo que haciendo la composición de los nudos cuyas orientaciones no emparejen. Serán el mismo si uno de los nudos factores es invertible.

Veamos un caso en el que la composición de dos mismos factores, genera nudos diferentes. Consideramos el nudo de la imagen 2.9.



Figura 2.9: Nudo factor J y K.

Si componemos el nudo consigo mismo conectando las orientaciones emparejadas y desemparejadas obtenemos nudos que no son equivalentes. Lo podemos comprobar visualmente en la Figura 2.10.



Figura 2.10: Las composiciones no son equivalentes.

2.4 Equivalencia de nudos: movimientos de Reidemeister.

Dos nudos K_1 y K_2 serán equivalentes ($K_1 \sim K_2$) si podemos distorsionar uno de ellos en el otro sin hacer ningún corte.

Para ver si dos proyecciones corresponden a nudos equivalentes, usaremos el concepto de isotopía plana. Más precisamente, definimos una **isotopía plana** de las proyecciones P_1 y P_2 de nudos como la aplicación continua $F : \mathbb{R}^2 \times [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$ tal que $F_0 = \text{identidad}$, $F_1(P_1) = P_2$ y F_t es un homeomorfismo $\forall t$.

Los movimientos de Reidemeister que vamos a ver a continuación nos permiten cambiar la proyección de un nudo de modo que se cambie la relación entre los cruces pero que no cambie el nudo al que representa la proyección.

Cada uno de estos movimientos es una isotopía:

Primer movimiento de Reidemeister - R1

En cualquier zona de la proyección nos permite añadir o eliminar un giro tal y como vemos en la figura 2.11.



Figura 2.11: Primer movimiento Reidemeister.

Segundo movimiento de Reidemeister - R2.

Nos permite añadir o eliminar dos cruces del nudo como se ve en la figura 2.12.

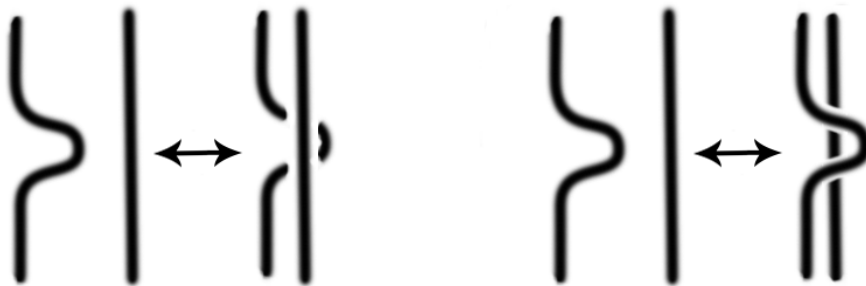


Figura 2.12: Segundo movimiento de Reidemeister.

Tercer movimiento de Reidemeister - R3.

Nos permite deslizar una hebra del nudo de un lado de un cruce al otro lado del cruce. Veamos la figura 2.13 para aclarar la idea.



Figura 2.13: Tercer movimiento de Reidemeister.

Teorema 2.4.1. Teorema de Reidemeister. Sean $P1$ y $P2$ las proyecciones que representan a dos nudos $K1$ y $K2$, respectivamente. Entonces, $K1 \sim K2$ si, y solo si, $P1$ y $P2$ están conectados por una secuencia finita de movimientos de Reidemeister e isotopías planas.

Veamos un ejemplo en el que vemos la equivalencia de dos proyecciones, que en un primer momento podrían no parecernos equivalentes:

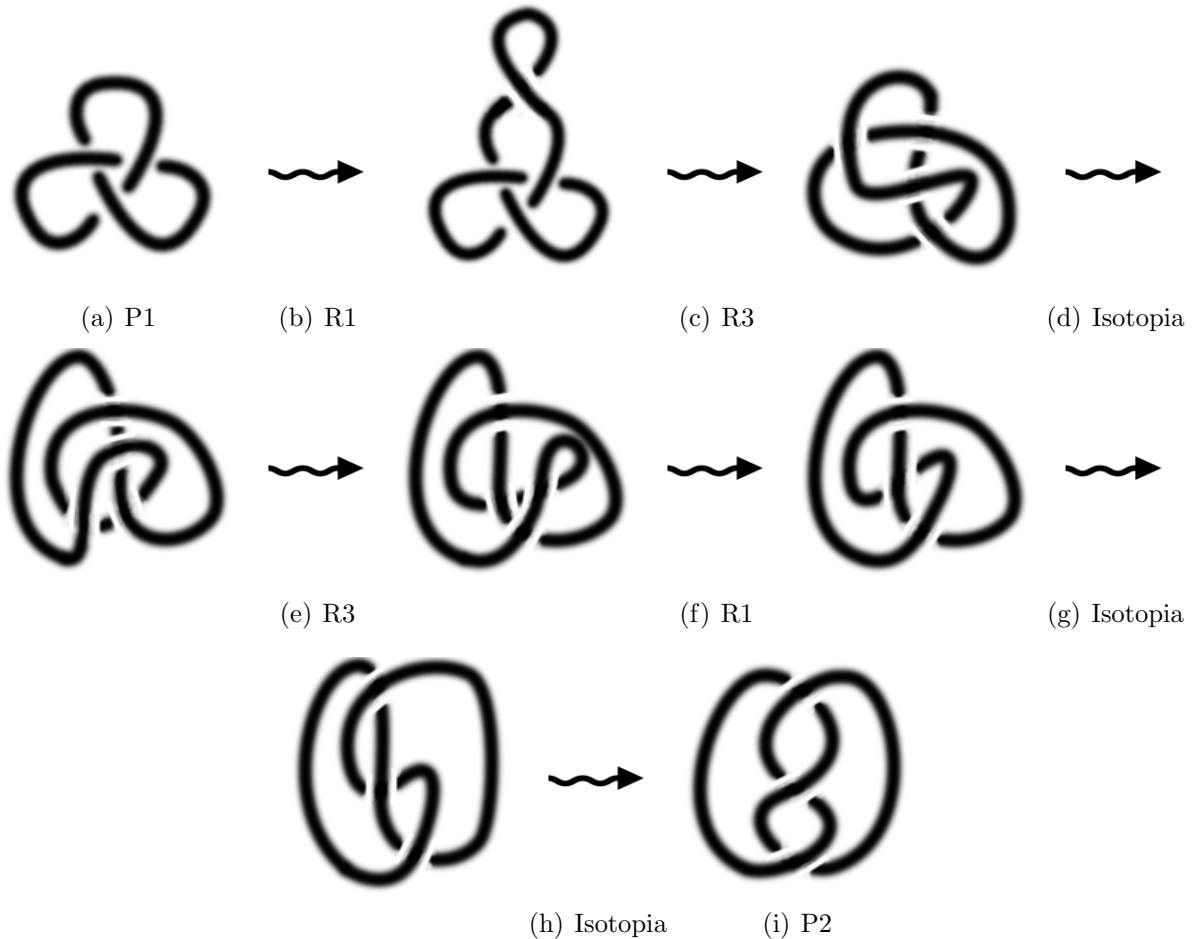


Figura 2.14: Equivalencia de dos proyecciones de nudos.

Gracias a dicho teorema podremos estudiar si dos proyecciones representan el mismo nudo. Para ello tendremos que encontrar una secuencia de movimientos de Reidemeister que nos lleve de una proyección a la otra. Sin embargo, este proceso puede no tener el número de movimientos intermedios limitado por lo que no tiene mucho sentido implementarlo.

Aunque este teorema no nos permita ver de una forma cómoda la equivalencia entre dos nudos en la práctica (por la fuerte complejidad) si que nos permite obtener una conclusión esencial:

Si una propiedad de un nudo no cambia al aplicarle cualquiera de estos tres movimientos de Reidemeister, entonces esta propiedad no va a cambiar por muchas deformaciones que se le hagan al nudo. En definitiva, si un nudo cumple cierta propiedad y otro nudo no la cumple, esos nudos no podrán ser equivalentes. Incidiremos en esta idea en la siguiente Sección 2.5.

2.5 Algunos invariantes.

Suponga que cierto día ha ido a trabajar con su portátil fuera de casa y se lo ha dejado olvidado. Cuando te das cuenta, vuelves a buscarlo pero ya no está. Pasan unos días y un amigo te comenta que se ha encontrado un portátil con x número de puertos, procesador y y modelo z .

Es claro que si alguna de esas características no fuese la de tu portátil, tendrías claro que no es el tuyo. Pero resulta que tu portátil tiene exactamente las mismas características. Piensas que tal vez sea tu portátil pero no tienes garantía de que realmente lo sea.

Algo similar, aplicado a nudos, es lo que vamos a tratar de ver en esta sección. ¿Dadas dos proyecciones, podremos decir que representan al mismo nudo? Vamos a tratar de estudiar ciertos invariantes sobre los nudos. Al igual que ocurría con el caso del portátil, si dos proyecciones tienen valores de un invariante distintos podremos decir que no representan al mismo nudo. Sin embargo, si ambos tienen valores de un invariante iguales no podremos saber si se trata del mismo nudo. Tendremos que estudiar otros invariantes de nudos.

¿Y si estudiamos una gran cantidad de invariantes de dos proyecciones y siempre toman los mismos valores? ¿Podremos garantizar que son equivalentes? La respuesta es clara, no. Tendremos que analizar en mayor detalle las proyecciones, pero puede ser que no lleguemos a obtener una conclusión definitiva.

Por tanto, el estudio de invariantes de los nudos nos va a permitir saber si dos nudos pueden ser (destacamos, que no quiere decir que lo sean) o no son equivalentes.

Antes de ver algunos de los invariantes de nudos más conocidos y útiles vamos a dar una definición formal de lo que se conoce como un invariante:

Definición:

Un **invariante** de un nudo (o de un enlace) es una propiedad que no cambia cuando el nudo sufre deformaciones en el espacio.

2.5.1 Número de componentes:

Es uno de los invariantes de enlaces más sencillos que nos podemos encontrar y que ya hemos comentado ligeramente en las secciones anteriores.

Cada componente de un enlace es una curva disjunta del mismo. En la Figura 2.15 vemos un enlace con dos componentes.



Figura 2.15: Enlace con dos componentes.

Al aplicarle a un enlace cualquier transformación no se le puede añadir ni eliminar ninguna componente. De modo que este invariante no nos va a permitir comparar nudos, pues todo nudo tiene una sola componente.

2.5.2 Crossing number:

Sea un nudo K . Su **crossing number** es el menor número de cruces que se encuentra en cualquier proyección del nudo. Se denota como $c(K)$.

Esto nos lleva a deducir el nudo K tendrá como mínimo $c(K)$ cruces por muchas transformaciones que se haga a sus proyecciones.

Aunque es un invariante sencillo de visualizar, no es fácil de obtener: puede ser que al estudiar muchas proyecciones de un nudo pensemos que su número de cruces es n , sin embargo pueden existir otras proyecciones del nudo que no conocemos con menor número de cruces. Por este motivo, no vamos a trabajar posteriormente con este invariante.

Para dejarlo más claro vamos a ver un ejemplo.

Consideramos la proyección de la primera figura 2.16. Podemos pensar que el número de cruces del nudo sería 4 (ver los 4 cruces de la figura a). Sin embargo, esta proyección es equivalente a la proyección que vamos en la figura b, que tiene como número de cruces el valor 3. Por tanto, el número de cruces del nudo, que es el nudo trébol, es 3.

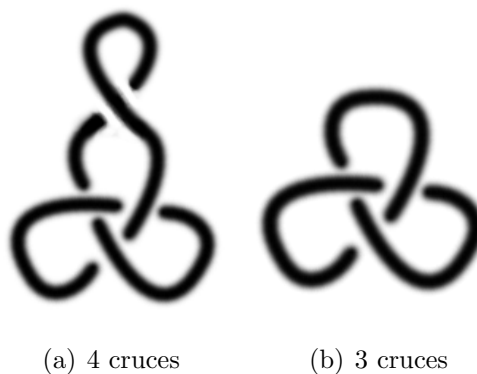


Figura 2.16: Crossing number del nudo trébol.

2.5.3 Tricolorabilidad:

Para definir este invariante de enlaces, tenemos que conocer unos conceptos previos:

Entendemos por undercrossing y overcrossing a un recorrido en el cruce de la proyección de un nudo que nos lleva por encima o por debajo en el cruce.



Figura 2.17: Tipo de cruce.

Veamos la imagen 2.17 donde queda representado:

Definición:

Una **hebra** de una proyección de un enlace es una región de cuerda del enlace que va desde un undercrossing a otro undercrossing atravesando sólo overcrossings.

Definición:

Una proyección de un enlace es tricolorable si cada una de las hebras de la proyección puede ser coloreada con uno de tres colores diferentes de modo que en cada cruce o los 3 colores se junten o se junte un sólo color. En este caso diremos que el enlace es **tricolorable**.

Teorema 2.5.1. *La tricolorabilidad se perserva mediante movimientos de Reidemeister.*

Demostración. Supongamos que partimos de una proyección de un nudo que es tricolorable y vamos a aplicarle los movimientos de Reidemeister. Tendremos que ver que la proyección final es tricolorable. Podemos centrarnos en la zona de la proyección a la que se le aplica el movimiento. Veamos qué ocurre al aplicar cada movimiento:

R1: En este caso sólo se puede dar que tengamos un sólo color. Al aplicar el movimiento R1 seguiremos utilizando ese mismo color, de modo que la proyección modificada seguirá siendo tricolorable.



Figura 2.18: Demo R1

R2: Supongamos que el coloreado inicial se ha realizado con un sólo color. Al igual que con el movimiento R1, no tendríamos ninguna dificultad pues al aplicar el movimiento R2 seguiremos coloreando con el mismo color y la proyección seguirá siguiendo tricolorable.

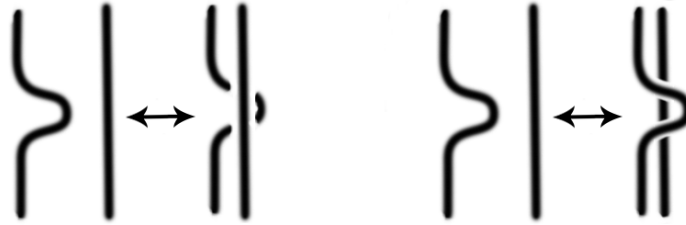


Figura 2.19: Demo R2

Ahora tenemos otra segunda opción de coloreado en la proyección inicial y es que en ambos cruces posibles usemos los 3 colores posibles. Se puede ver en la figura 2.20. Se observa que la proyección sigue siendo tricolorable.

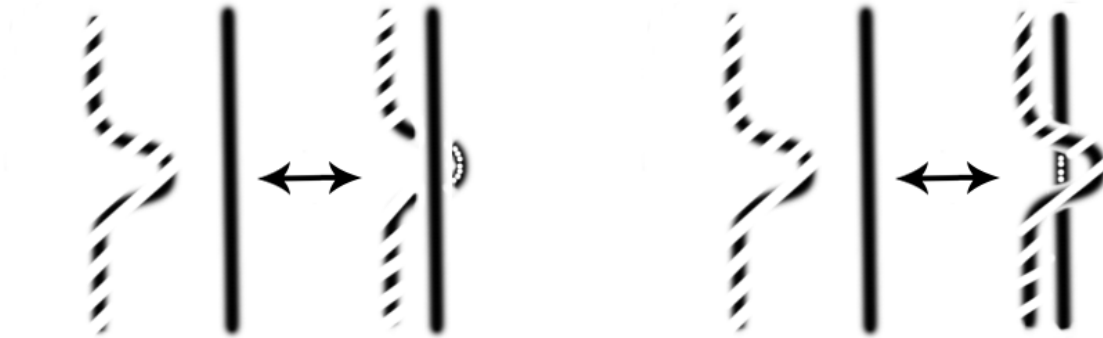


Figura 2.20: Demo R2

R3: Este movimiento tiene más complejidad pues tenemos 3 cruces posibles. Analizamos todos los casos posibles y vemos que nos podemos reducir a cinco situaciones. Veamos en la figura 2.21 cómo sería el cambio de color en cada caso para confirmar que las proyecciones resultantes al aplicar el movimiento siguen siendo tricolorables.

Concluimos que si tenemos una proyección tricolorable y aplicamos los movimientos de Reidemeister, la proyección resultante sigue siendo tricolorable.

Si la proyección de partida no fuese tricolorable, la proyección resultante tampoco podría ser tricolorable: supongamos que la proyección resultante es tricolorable, por el razonamiento que hemos seguido anteriormente, tendríamos que tener que la proyección inicial sería tricolorable llegando a contradicción.

□

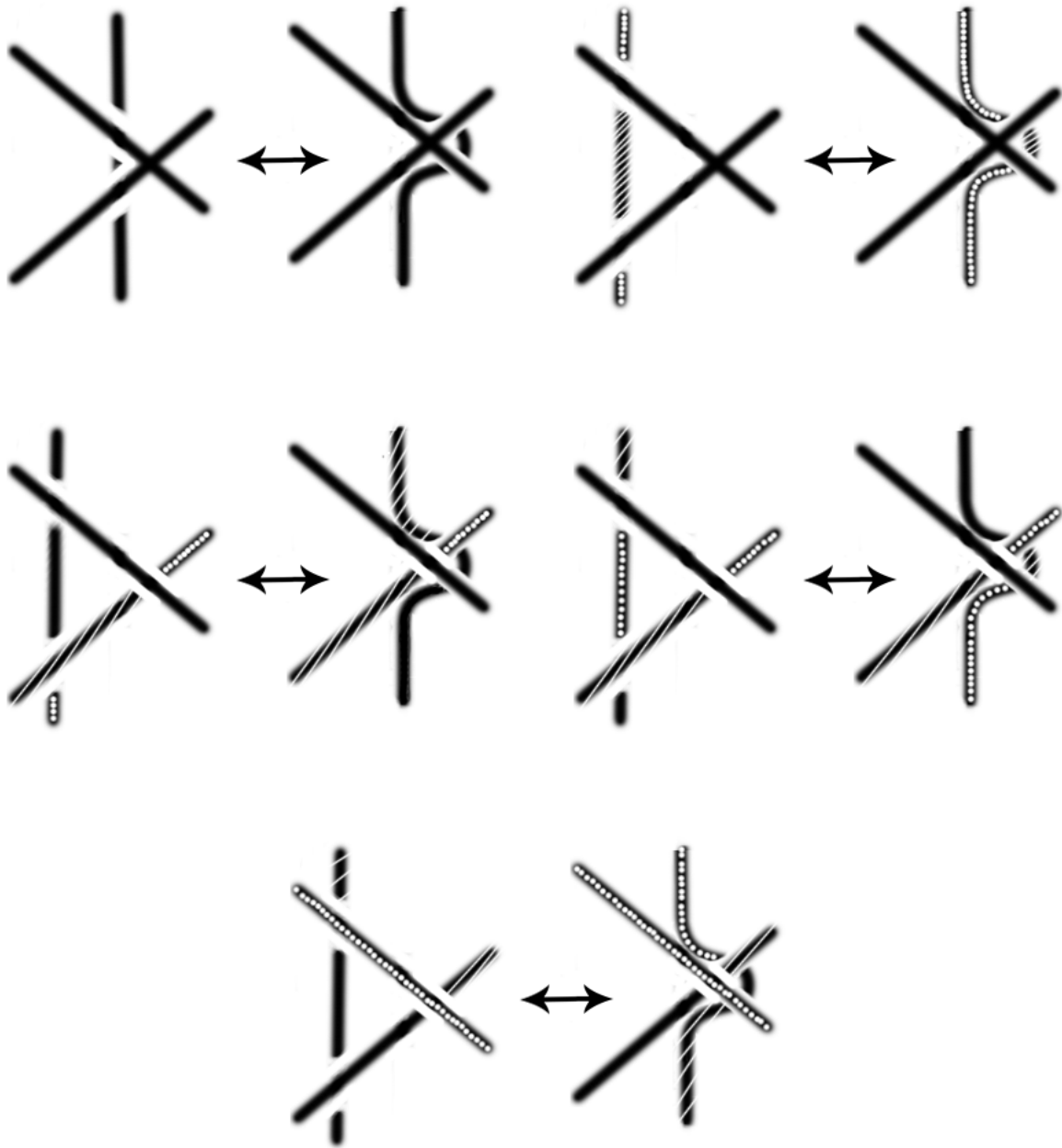


Figura 2.21: Demo R3

Haciendo uso de este invariante podemos demostrar que el nudo trivial y el nudo trébol no son equivalentes, es decir, son topológicamente distintos. Esto se debe a que el nudo trébol es tricolorable pero el nudo trivial no lo es. Podemos verlo en la imagen 2.22.

Este hecho confirma que existe al menos un nudo distinto del nudo trivial. Es más, todo nudo que sea tricolorable será distinto del nudo trivial.

Sin embargo, este invariante no es muy potente en el sentido de que sólo clasifica los enlaces

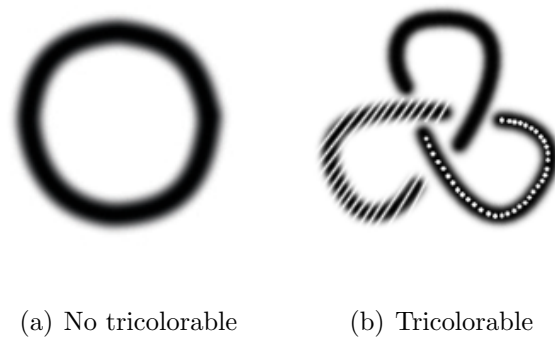


Figura 2.22: Dos nudos no equivalentes.

en tricolorables y no tricolorables y sólo podremos afirmar que dos proyecciones representan a diferentes nudos si una de ellas es tricolorable y la otra no lo es.

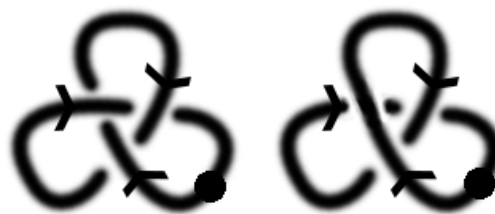
2.5.4 Unknotting number:

Supongamos que tenemos la proyección de un nudo no trivial. Modificar la proyección para que un undercrossing pase a ser un overcrossing, o viceversa, no es un movimiento válido pues estamos intersecando la cuerda. Sin embargo, es un movimiento interesante ya que nos llevará al nudo trivial.

Definición: Se define el **número de desanudamiento** de un nudo como el menor número de cambios en los cruces necesarios para desanudarlo, es decir, para llegar al nudo trivial. Se denota como $u(K)$.

Es claro que en un número finito de pasos conseguiremos obtener el número de desanudamiento: Recorremos el nudo con cierta orientación y al llegar a un cruce, si no hemos pasado anteriormente por él y es un undercrossing, lo convertimos en overcrossing.

Podemos ver, en la figura 2.23, que el número uno es el número de desanudamiento para el nudo trébol. El punto de partida lo indicamos con un punto grueso.



(a) Nudo de partida (b) Nudo modificado

Figura 2.23: Unknotting number trébol.

2.5.5 Polinomio de Alexander:

Anteriormente hemos visto algunos invariantes geométricos y numéricos que nos pueden ayudar en la tarea de comprobar si dos proyecciones representan al mismo nudo. Ahora vamos a ver un invariante polinómico que estudiaremos con más detalle pues será uno de los puntos fuertes que implementaremos para resolver, en parte, la cuestión.

Se trata de un polinomio, con variable t , para nudos orientados. En 1969, se probó que dicho polinomio puede calcularse computacionalmente haciendo uso de dos reglas:

- Regla 1:

El polinomio de Alexander del nudo trivial es el polinomio trivial equivalente a 1. Esta regla se representa como $\Delta(\bigcirc) = 1$

Para poder exponer la segunda regla tenemos que conocer antes las siguientes ideas. Consideramos el enlace orientado de partida. Si nos centramos en uno de sus cruces, podemos crear tres nuevos enlaces orientados exactamente iguales al de partida variando únicamente en este cruce seleccionado. A cada uno de estos nuevos enlaces le establecemos uno de estos nuevos cruces:

1. L_+ : El cruce seleccionado se establece como positivo.
2. L_- : El cruce seleccionado se establece como negativo.
3. L_0 : El cruce seleccionado se elimina.

Podemos ver estos nuevos cruces en la figura 2.24.

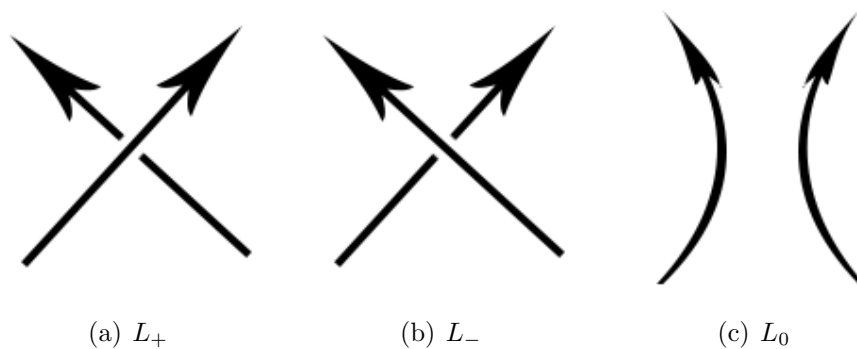


Figura 2.24: Tipos de cruces.

- Regla 2:

Esta regla se representa como $\Delta(L_+) - \Delta(L_-) + (t^{\frac{1}{2}} - t^{-\frac{1}{2}}) \Delta(L_0) = 0$

Veamos cómo se calcularía el polinomio de Alexander con el nudo trébol: Como el nudo de partida tiene más de un cruce, tenemos que aplicarle la segunda regla. Consideraremos como cruce a cambiar el que nos encontramos más a la izquierda aunque podríamos considerar cualquier otro cruce. Generamos los tres nuevos enlaces haciendo el cambio en el cruce. Sus proyección se pueden ver en la figura 2.25. Las llamamos A, B y C por comodidad.

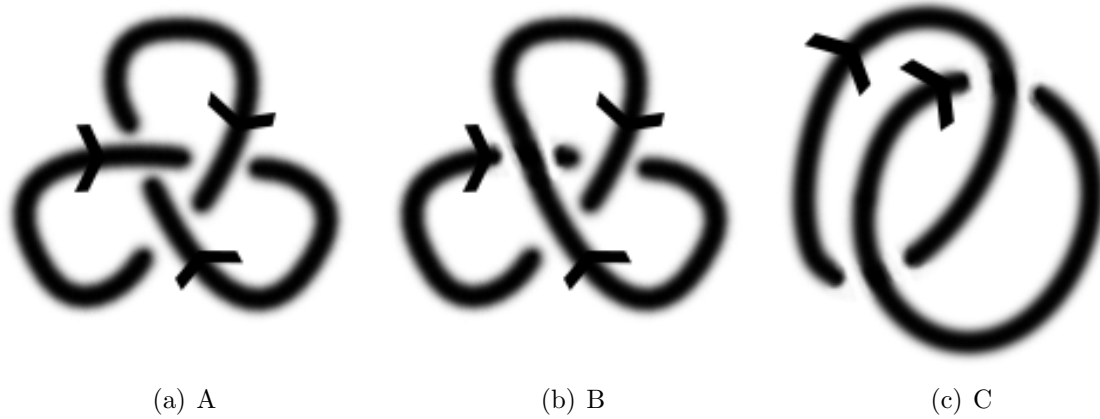


Figura 2.25: Cambio cruces trébol

Al aplicar la segunda regla tendremos:

$$\Delta(A) - \Delta(B) + (t^{\frac{1}{2}} - t^{-\frac{1}{2}}) \Delta(C) = 0. \quad (2.1)$$

Sabemos que $\Delta(B) = \Delta(\bigcirc) = 1$. Luego nos quedaría la ecuación:

$$\Delta(A) + (t^{\frac{1}{2}} - t^{-\frac{1}{2}}) \Delta(C) = 1. \quad (2.2)$$

Ahora necesitamos conocer el valor de $\Delta(C)$. Al igual que ocurría anteriormente, la proyección de este nuevo nudo tiene más de un cruce de modo que vamos a aplicarle la segunda regla. Esta vez seleccionamos el cruce superior como cruce que se modifica en los nuevos nudos. Obtenemos las proyecciones que vemos en la figura 2.26, a las que llamaremos D y E.

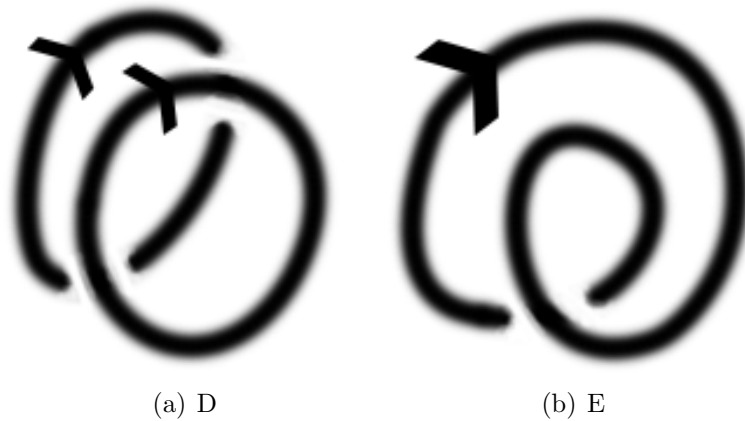


Figura 2.26: Cambio cruces

Al aplicar la segunda regla tendremos:

$$\Delta(C) - \Delta(D) + (t^{\frac{1}{2}} - t^{-\frac{1}{2}}) \Delta(E) = 0. \quad (2.3)$$

Sabemos que $\Delta(E) = \Delta(\bigcirc) = 1$. Además $\Delta(D) = \Delta(\bigcirc \bigcirc) = 0$. Luego nos quedaría la ecuación:

$$\Delta(C) = -(t^{\frac{1}{2}} - t^{-\frac{1}{2}}). \quad (2.4)$$

Volviendo a la ecuación (2) tendemos:

$$\Delta(A) = (t^{\frac{1}{2}} - t^{-\frac{1}{2}})^2 + 1 = t^{-1} - 1 + t. \quad (2.5)$$

Luego $t^{-1} - 1 + t$ es el polinomio de Alexander del nudo trébol.

Es importante destacar el hecho de que podemos tener un nudo no trivial que tenga como polinomio de Alexander el polinomio trivial equivalente a 1. Por este motivo, con dicho invariante no podemos distinguir cualquier nudo del nudo trivial.

¿Mediante estas dos reglas podremos obtener siempre el polinomio de Alexander en tiempo finito? La respuesta es afirmativa, veámoslo:

La idea que vamos a seguir en este proceso será reducir las proyecciones, a las que le queremos obtener el polinomio de Alexander, hasta llegar al nudo trivial. Reducir estas proyecciones quiere decir ir modificando sus cruces obteniendo L_+ , L_- y L_0 . Como veíamos en el invariante de la sección 2.5.4, a cualquier proyección le podemos aplicar una secuencia finita de cambios en los cruces de modo que resulte el nudo trivial. Por tanto, este procedimiento tendrá fin en una secuencia finita de pasos.

Al ir considerando los distintos nudos de la proyección, obtendremos dos nuevas proyecciones en cada paso. Con estas nuevas proyecciones podremos formar lo que se denomina **árbol de resolución**. En la figura 2.27 podemos ver el árbol de resolución del nudo trébol.

Definición:

Se define la **profundidad de un nudo** (o enlace) como el mínimo número de niveles que nos encontramos en los árboles de resolución del nudo.

Esta profundidad del nudo es un invariante que además nos permite medir la complejidad que supondrá el cálculo del polinomio de Alexander.

El árbol de resolución del nudo trébol que vemos en la figura 2.27 tiene una profundidad de 2 niveles (la proyección inicial no se cuenta como nivel). Es importante destacar que el único nudo que tiene profundidad de nudo igual a 0 es el nudo trivial.

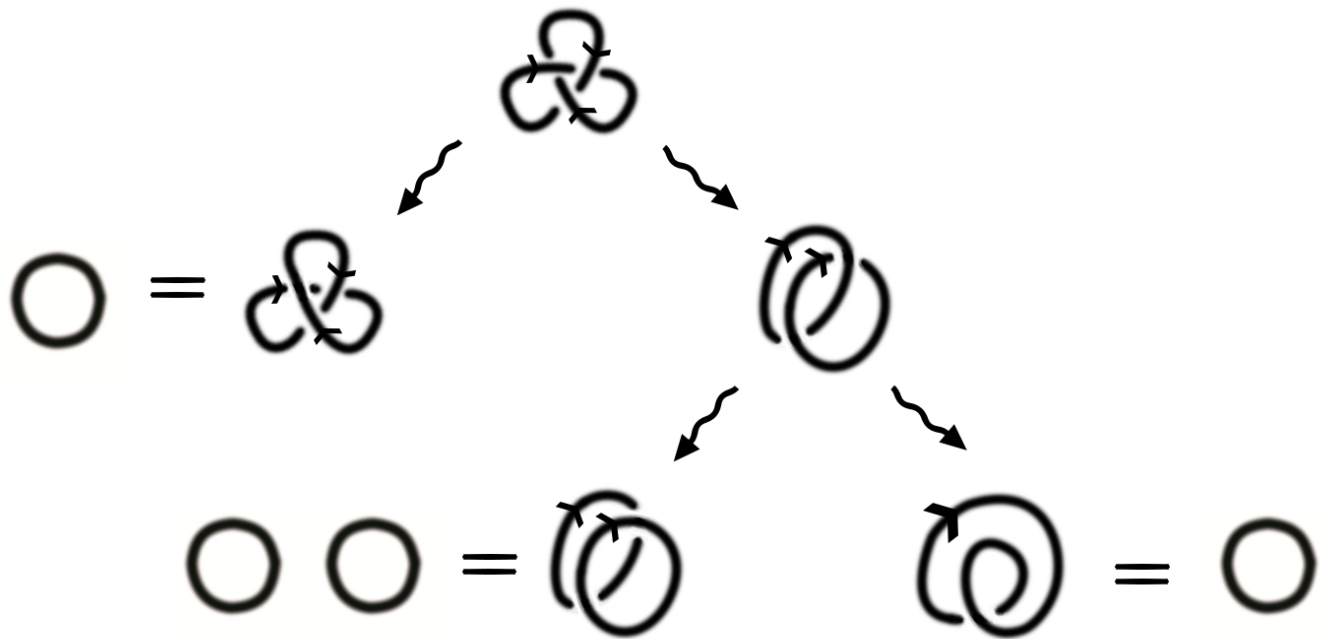


Figura 2.27: Árbol de resolución del nudo trébol.

2.6 Notación de nudos.

Ya sabemos qué son los nudos y algunas nociones esenciales sobre los mismos, pero aún no sabemos asociar una notación concreta a un nudo. En esta sección vamos a ver algunas de las notaciones más comunes de los nudos.

2.6.1 Notación de Dowker:

Se trata de una notación muy sencilla para describir la proyección de un nudo. La notación en sí es una secuencia de números enteros, veamos cómo se obtiene:

Consideramos una orientación en la proyección de n cruces y asignamos el valor 1 al primer cruce que nos encontremos. Continuamos por la proyección y asignamos el valor 2 al siguiente cruce. Vamos repitiendo el proceso hasta pasar por cada cruce un par de veces (una vez por el undercrossing y otra por el overcrossing). Como resultado tendremos un número par y un número impar por cada cruce de la proyección.

Finalmente es necesario asignar los signos a cada uno de estos $2n$ números. Los números pares que correspondan a un overcrossing tendrán signo negativo. Veamos un ejemplo con el nudo trébol que podemos ver en la figura 2.28:

Tendríamos los pares $(1,-4)$, $(3,-6)$ y $(5,2)$. La notación de Dowker sería $-4 -6 2$ pues nos quedamos únicamente con los números pares en el orden que indican los números impares.

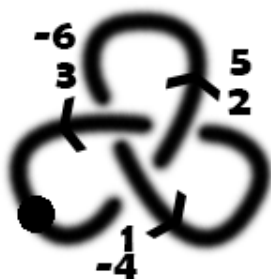


Figura 2.28: Numeración de cruces-Dowker.

2.6.2 Notación de Gauss:

La notación de Gauss es una notación parecida a la de Dowker. Consideremos de nuevo una orientación en la proyección de n cruces de un nudo.

En este caso cada vez que pasamos por un cruce, tendremos un solo número asignado. De este modo la secuencia de números de la notación se compone de $2n$ elementos con valores desde 1 hasta n , cada uno de ellos repetido dos veces.

Consideramos una orientación en la proyección de n cruces y asignamos el valor 1 al primer cruce que nos encontremos. Realizamos el siguiente proceso: continuamos por la proyección hasta el siguiente cruce. Si ya hemos pasado por él, anotamos el número de cruce que tenga asociado. Si no hemos pasado anteriormente por él, asignamos el siguiente número de cruce.

Finalmente es necesario asignar los signos a cada uno de esos $2n$ números. Los números que representen uncrossings tendrán signo negativo. Veamos la notación de Gauss para el nudo trébol.

Si vamos haciendo el recorrido partiendo desde el punto grueso indicado tendríamos la secuencia



Figura 2.29: Numeración de cruces-Gauss.

de números: -1 2 -3 1 -2 3. Esta sería su notación de Gauss.

2.6.3 Notación de Conway:

Por último vamos a ver una notación que puede resultar algo más compleja pero que tiene gran uso e interés, sobre todo en la teoría del ADN.

Definición:

Un **enredo** o tangle de una proyección de un enlace es una región de la proyección rodeada por una bola de modo que las dos cuerdas enlazadas de la proyección tocan la bola exactamente en cuatro puntos. A estos puntos los denotaremos como NO, NE, SO y SE.

En la figura 2.30 vemos un enredo general y un ejemplo particular de un enredo.

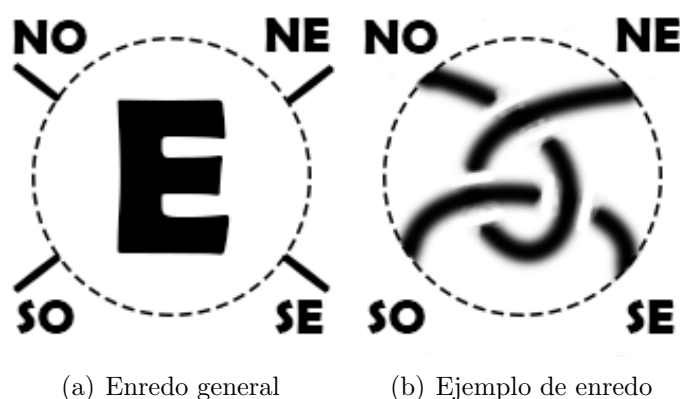


Figura 2.30: Enredos

Pero la idea es trabajar con enredos más sencillos como son los que vemos en la figura 2.31. La notación se corresponde con el número de cruces que tiene el enredo con signo positivo y negativo según se ve en las imágenes.

Haciendo uso de estos enredos básicos podemos construir nuevos enredos uniendo, respectivamente, los extremos NE y SE de un enredo con los extremos NO y SO del otro enredo. A esta operación se le conoce como suma de enredos.

Además, disponemos de una operación de multiplicación: reflejaremos el primer enredo y haremos la operación de suma.

A los enredos construidos con estas operaciones se les conoce con **enredos racionales**. Podemos ver un esquema básico estas dos operaciones en la imagen 2.32:

En la figura 2.33 podemos ver un ejemplo de un enlace más complejo:

A partir de estos enredos podemos construir proyecciones de nudos enlazando los puntos NO con NE y los puntos SO con SE. La notación del nudo corresponde con la notación que le damos a su enredo.

Nos interesa ver si dos proyecciones de nudos representan al mismo nudo, luego nos interesa ver si dos enredos son equivalentes. Veamos qué quiere decir que sean equivalentes:

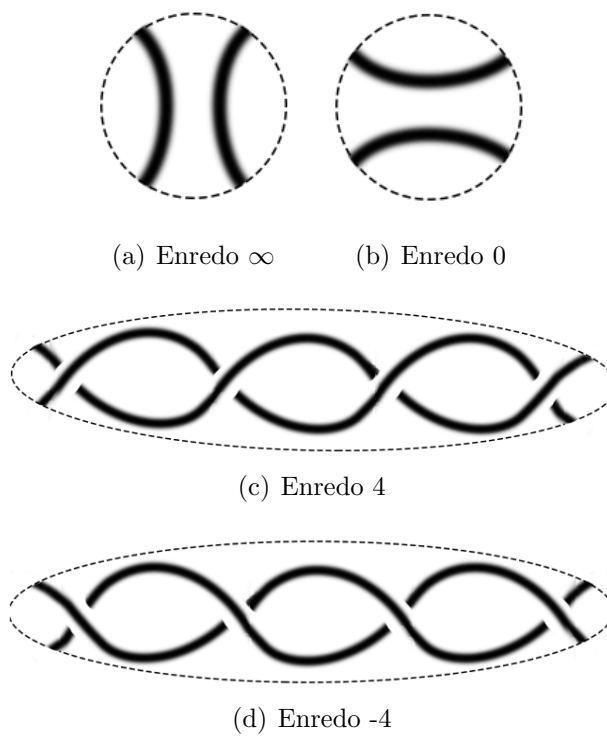


Figura 2.31: Tipos básicos de enredos.

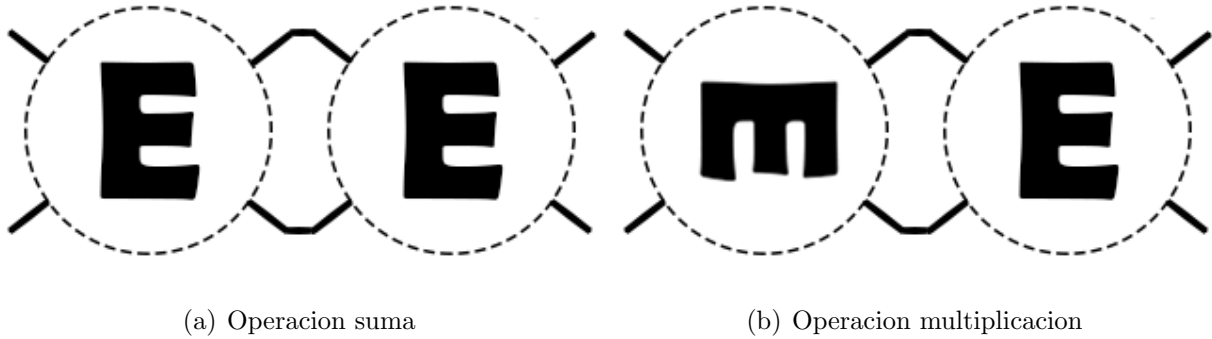


Figura 2.32: Operaciones con enredos.



Figura 2.33: Enlace -2 3 2

Definición:

Diremos que dos enredos son equivalentes si podemos pasar de un enredo al otro mediante los movimientos de Reidemeister, que vimos en la sección 2.4, manteniendo los cuatro extremos fijos en la bola imaginaria.

Ver si dos enredos son equivalentes por definición no es viable de modo que vamos a aplicar otro método: consiste en calcular la fracción continua asociada a cada enredo.

Definición:

Sea un enredo con notación $a_n \dots a_1 a_0$. Su **fracción continua** es una expresión del tipo:

$$a_0 + \frac{1}{a_1 + \frac{1}{a_2 + \frac{1}{\dots a_n}}} \quad (2.6)$$

siendo $a_i \in \mathbb{Z}, \forall i = 0, 1, \dots, n$.

Teorema 2.6.1. *Dos enredos racionales son equivalentes si y solo si sus fracciones continuas toman el mismo valor.*

Veamos un ejemplo. Consideramos los enredos racionales $-2 \ 3 \ 2$ y $3 \ -2 \ 3$ que vemos en la figura 2.34.

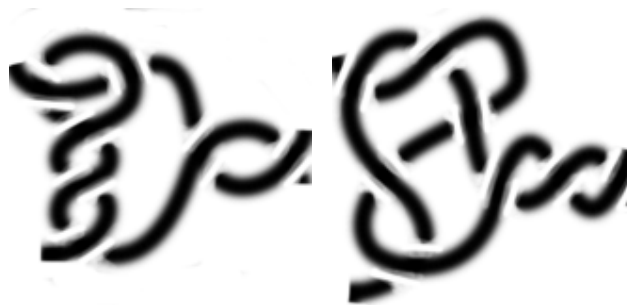
(a) Enlace $-2 \ 3 \ 2$ (b) Enlace $3 \ -2 \ 3$

Figura 2.34: Enlaces equivalentes

A simple vista resulta difícil confirmar que sean equivalentes. Vamos a obtener sus fracciones continuas asociadas:

$-2 \ 3 \ 2$ tiene fracción continua

$$2 + \frac{1}{3 + \frac{1}{-2}} = \frac{12}{5} \quad (2.7)$$

$3 \ -2 \ 3$ tiene fracción continua

$$3 + \frac{1}{-2 + \frac{1}{3}} = \frac{12}{5} \quad (2.8)$$

Ambas fracciones continuas son iguales, luego los enredos $-2 \ 3 \ 2$ y $3 \ -2 \ 3$ son equivalentes.

2.7 Conexión con distintas teorías.

2.7.1 Teoría de grafos:

Definición:

Un **grafo** es un par (V, A) de conjuntos, junto con la aplicación

$$\gamma : A \rightarrow \{\{u, v\} / u, v \in V\}$$

Al conjunto de puntos V se le llama conjunto de vértices y al conjunto A le llamaremos conjunto de aristas.

Definición:

Un **grafo plano** G es un grafo que permanece en el plano.

Podemos ver varios ejemplos en la figura 2.35.

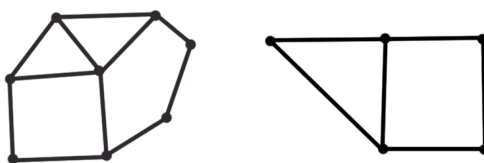


Figura 2.35: Ejemplos de grafos planos.

A partir de la proyección de un nudo (o de un enlace en general) podemos generar su grafo plano asociado. Para ello tendremos que realizar el siguiente proceso:

Sombreamos las regiones de la proyección que estén de modo que la región externa al nudo se quede sin sombrear y situamos un vértice en cada zona. Unimos los vértices con aristas que pasan por los cruces de la proyección. Ya tendríamos el grafo plano. Además, si el nudo tiene asignada una orientación, podremos asignarle el tipo de cruce (positivo o negativo) a cada arista. Podemos ver un ejemplo en la figura 2.36.

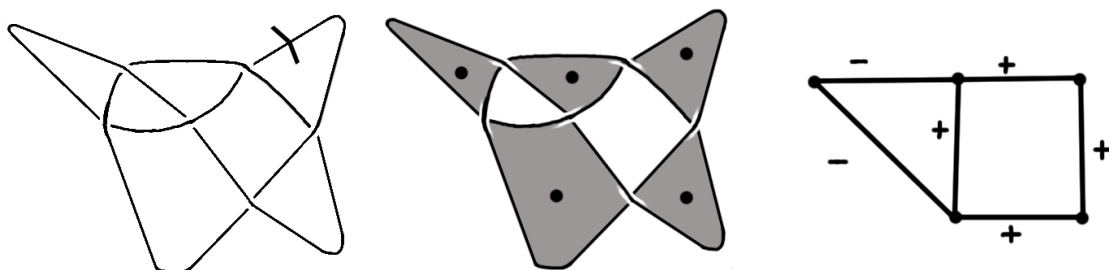


Figura 2.36: De proyección a grafo

Finalmente, para ver que los problemas de nudos se pueden ver como problemas de grafos y viceversa, vamos a ver el procedimiento inverso. Dado un grafo plano, podremos obtener la proyección del nudo asociado. Veamos cuál sería el procedimiento:

Partiendo del grafo plano con los signos asociados en cada vértice, marcamos cada una de las aristas. Uniremos cada una de estas marcas con aquellas marcas que estén en las aristas que conectan con los vértices de la arista que tiene la marca. A continuación, sombrearemos las zonas que contienen a cada vértice. Finalmente, establecemos los cruces conforme a los signos del grafo plano. Podemos ver un ejemplo en la figura 2.37.

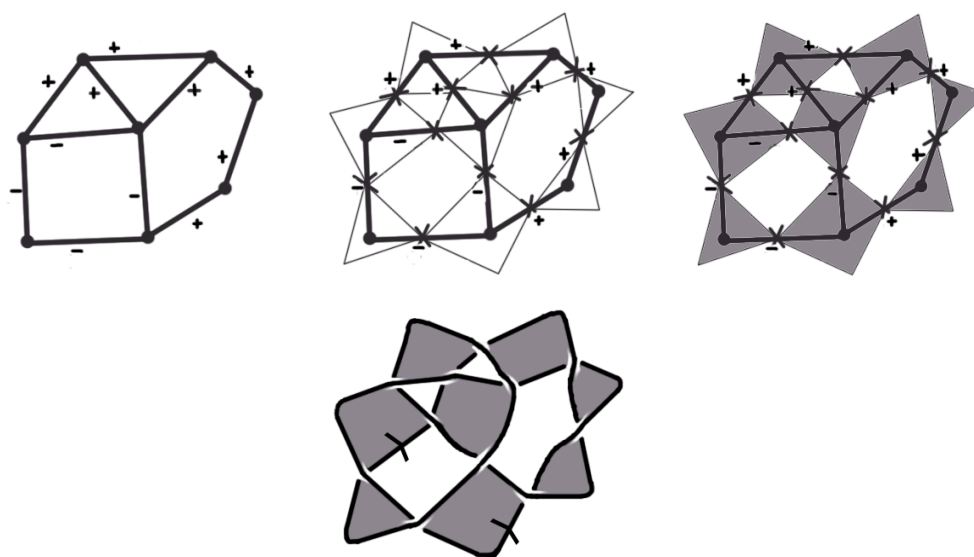


Figura 2.37: De grafo a proyección.

2.7.2 Teoría de trenzas:

En esta sección vamos a introducir la relación que hay entre teoría de nudos y teoría de trenzas, teoría que estudiaremos con mayor detalle en el próximo tema.

Vamos a ver la idea general de lo que se entiende por el término trenza y veremos una definición más precisa más adelante. Podemos pensar en una trenza como un conjunto de n cadenas que son atadas a un tope imaginario arriba y abajo. Podemos ver algunos ejemplos de trenzas en la figura 2.38.

A partir de una trenza, podemos obtener su nudo o enlace correspondiente. Simplemente tendremos que unir en orden los topes superiores de las cadenas con los inferiores. Esta trenza cerrada será el nudo al que representa la trenza. Podemos ver algunos ejemplos en la sección ??.



Figura 2.38: Ejemplos de trenzas

Para ver el proceso inverso haremos uso del siguiente teorema:

Teorema 2.7.1. *Teorema de Alexander.*

Todo nudo puede ser representado como una trenza cerrada.

Para ver la demostración de dicho teorema podemos inspirarnos en varias ideas [William Menasco, 2005], [Hoberg, 2011]. En este caso vamos a ver el algoritmo de Yamada-Vogel, que transforma un nudo en una trenza cerrada. Este proceso se puede realizar a cualquier nudo y el resultado es siempre una trenza cerrada.

Demostración. Dada nudo orientado K , realizaremos los siguientes pasos:

1. A partir de la proyección D del nudo K , vamos a obtener su imagen de Seifert S realizando el siguiente proceso:

Sabemos que en cada cruce de la proyección D nos encontramos dos hebras entrando al cruce y dos hebras salientes. Vamos a eliminar el cruce conectando cada una de las hebras que entran al cruce con las hebras adyacentes que salen del mismo. Podemos ver la idea en la figura 2.39.

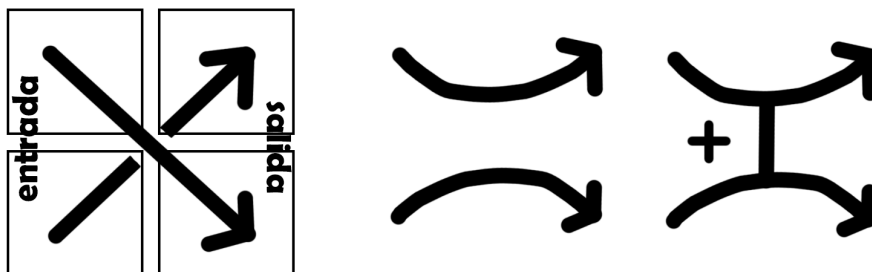


Figura 2.39: Transformando la proyección de un cruce.

Como resultado, vamos a obtener un conjunto de círculos en el plano a los que se les conoce como círculos de Seifert.

Para no perder el tipo de cruce, vamos a conservar la conexión de los cruces y asignaremos el símbolo $+$ a los cruces positivos y el símbolo $-$ a los cruces negativos. De este modo, conseguimos conservar toda la información sobre la proyección del nudo.

2. Antes de ver cómo realizar este segundo paso, necesitamos unos conceptos previos.

Sean dos círculos de Seifert $C1$ y $C2$. Diremos que son incoherentes si no existe un arco que los conecte.

Definimos la altura de la proyección D ($h(D)$) como el número de pares de círculos de Seifert incoherentes.

Si $h(D)=0$, entonces D ya representa una trenza cerrada, finalizo.

Si $h(D)>0$, podemos encontrar un arco que una dos pares de círculos de Seifert incoherentes (se conoce como arco de reducción). Se puede ver cómo representaremos un arco de reducción entre dos círculos de Seifert en la figura 2.40.

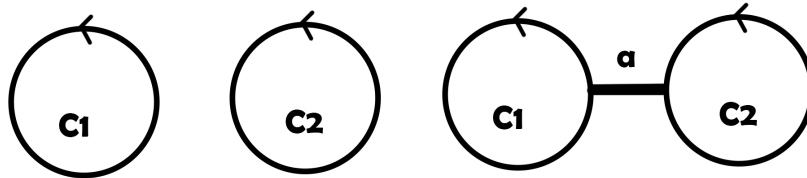


Figura 2.40: Arco de reducción.

Este arco de reducción nos sirve de guía para realizar un movimiento de reducción sobre ambos círculos de Seifert de modo que obtenemos la primera proyección de la figura 2.41. Con las siguientes imágenes de la figura vemos que efectivamente se conservan los círculos de Seifert originales pero hemos conseguido que ahora sean coherentes.

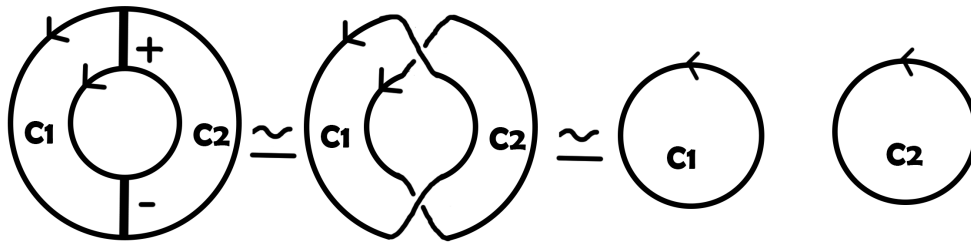


Figura 2.41: Movimiento de reducción.

3. Continuamos realizando movimientos de reducción hasta obtener $h(D)=0$.

Se puede demostrar [William Menasco, 2005] que dicho algoritmo finaliza haciendo uso del siguiente lema:

Supongamos que realizamos un movimiento de reducción a la proyección D , obteniendo la proyección D' . En ese caso, $h(D')=h(D)-1$.

□

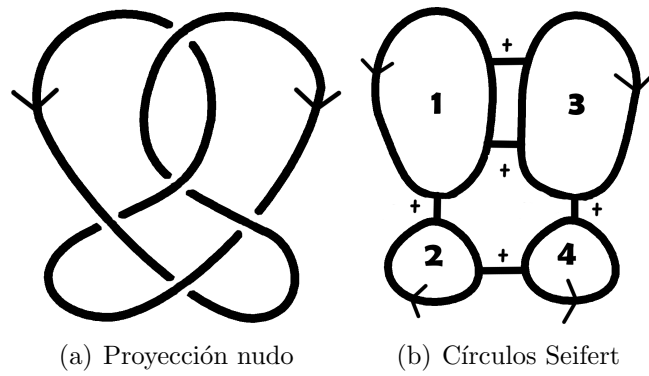


Figura 2.42: Movimiento de reducción.

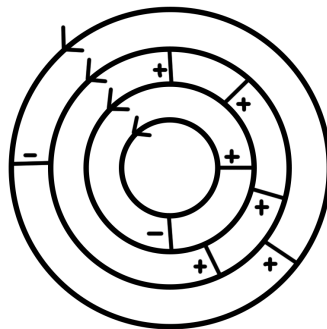
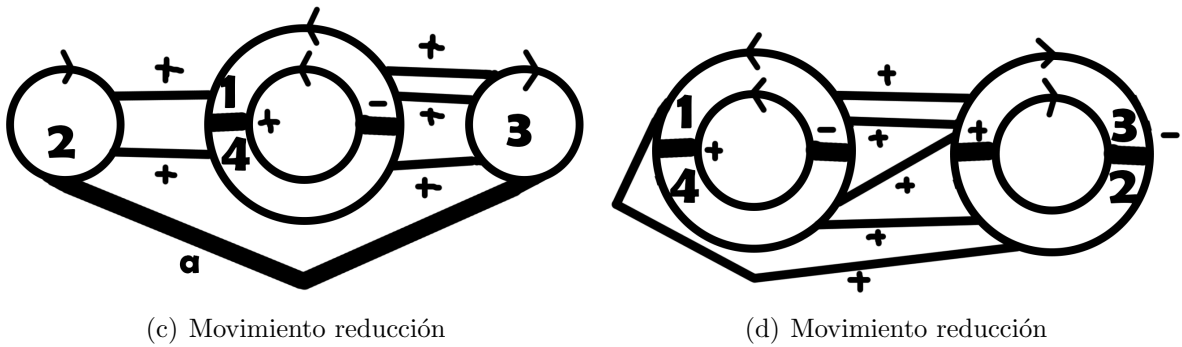
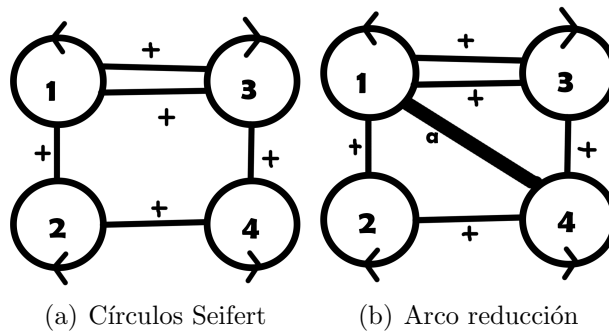


Figura 2.43: Movimiento de reducción.

En la figura 2.43 aplicamos el algoritmo a un nudo particular.

Capítulo 3

Teoría de trenzas.

Capítulo 4

Desarrollo informático.

[Adams, 1994]

[Flapan, 2016]

[Murasugi and Kurpita, 1999]

[Dehornoy, 1997]

[Murasugi, 2007]

[Matlab, 2016]

[Jkasd, 2008]

[D. Garber, 2008]

[ISIK, 2005]

Bibliografía

- [Adams, 1994] Adams, C. C. (1994). The knot book: An elementary introduction to the mathematical theory of knots. *W.H. Freeman and Company*.
- [D. Garber, 2008] D. Garber, S. Kaplan, M. T. (2008). A new algorithm for solving the word problem in braid groups. *Department of Mathematics and Computer Sciences Bar-Ilan University*.
- [Dehornoy, 1997] Dehornoy, P. (1997). A fast method for comparing braids. *Advances in Mathematics*, 125(2):200–235.
- [Flapan, 2016] Flapan, E. (2016). Knots, molecules, and the universe: An introduction to topology. *American Mathematical Society*.
- [Hoberg, 2011] Hoberg, R. (2011). knots and braids-paper.
- [ISIK, 2005] ISIK, U. (2005). Computational problems in the braid group with applications to cryptography.
- [Jksd, 2008] Jksd (2008). A table of prime knots up to seven crossings. https://en.wikipedia.org/wiki/File:Knot_table.svg#/media/File:Knot_table.svg.
- [Matlab, 2016] Matlab (1994-2016). Create and share toolboxes. http://es.mathworks.com/help/matlab/matlab_prog/create-and-share-custom-matlab-toolboxes.html#buf2ahi-3.
- [Murasugi, 2007] Murasugi, K. (2007). *Knot theory and its applications*. Springer Science & Business Media.
- [Murasugi and Kurpita, 1999] Murasugi, K. and Kurpita, B. I. (1999). A study of braids. mathematics and its applications. *Springer Science+Business Media Dordrecht*, 484.
- [William Menasco, 2005] William Menasco, M. T. (2005). Handbook of knot theory.