

Homework 1

Giulio Nenna (s292399@studenti.polito.it)

December 8, 2021

Realizzato in collaborazione con Alessandro Bonaduce
(s289906@studenti.polito.it), Davide Grande (s292174@studenti.polito.it),
Ciro Balsamo (s289363@studenti.polito.it)

Esercizio 1.

(a) Per la dinamica P (non lazy) distinguiamo 2 casi:

- Se $\frac{n}{2}$ è dispari allora il grafo **non** è aperiodico, pertanto la convergenza della dinamica P non è garantita.
- Se $\frac{n}{2}$ è pari allora siano

$$p_1 = \{0, 1, 2, \dots, n-1, 0\}$$

$$p_2 = \{0, 1, 2, \dots, \frac{n}{2}, 0\}$$

due cicli di lunghezza rispettivamente n e $\frac{n}{2} + 1$.

$$\frac{n}{2} \text{ pari} \implies n = 4k, k \in \mathbb{N}$$

Abbiamo quindi trovato due cicli di lunghezza $4k$ e $2k + 1$ che sono numeri coprimi tra loro, pertanto il grafo è aperiodico e la convergenza è garantita. In particolare

$$x(t) \xrightarrow{t \rightarrow \infty} (\pi' x(0)) \mathbf{1}$$

Poiché il grafo R_n è regolare, allora $\pi = \frac{1}{n} \mathbf{1}$. La dinamica Q converge sempre dal momento che vengono aggiunti self-loop ad ogni nodo e quindi il grafo risulta sempre aperiodico. In particolare, poiché:

$$\pi' P = \pi' \iff \pi' Q = \pi'$$

a parità di condizioni iniziali $x(0)$ la dinamica Q converge allo stesso consenso della dinamica P (nel caso in cui $\frac{n}{2}$ sia pari)

(b)

$$P = \frac{1}{3}W \implies Q = \frac{1}{6}W + \frac{1}{2}I$$

$$Q = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{6} & \cdots & \frac{1}{6} & \cdots & \frac{1}{6} \\ \frac{1}{6} & \frac{1}{2} & \frac{1}{6} & \cdots & \frac{1}{6} & \cdots \\ \vdots & & & & & \end{bmatrix}$$

Q è una matrice circolare la cui prima riga q è così composta:

$$q_0 = \frac{1}{2}, \quad q_1 = q_{\frac{n}{2}} = q_{n-1} = \frac{1}{6}, \quad q_k = 0 \forall k \notin \{1, 2, \frac{n}{2}, n-1\}.$$

(gli indici sono shiftati di una posizione, da 0 a $n-1$). Poiché Q è circolare allora lo spettro sarà dato da:

$$\lambda_k = \sum_{j=0}^{n-1} q_j \omega_k^j, \quad k = 0, \dots, n-1$$

$$\omega_k = \exp \left[\frac{2\pi i}{n} k \right].$$

Pertanto ¹:

$$\begin{aligned} \lambda_k &= \frac{1}{2}\omega_k^0 + \frac{1}{6}\omega_k^1 + \frac{1}{6}\omega_k^{\frac{n}{2}} + \frac{1}{6}\omega_k^{n-1} = \\ &= \frac{1}{2} + \frac{1}{6} \exp \left[\frac{2\pi i}{n} k \right] + \frac{1}{6} \exp \left[-\frac{2\pi i}{n} k \right] + \frac{1}{6} \exp [\pi i k] = \\ &= \frac{1}{2} + \frac{1}{3} \cos \left(\frac{2\pi}{n} k \right) + \frac{1}{6} \exp [\pi i k] \\ \implies \lambda_1 &= \frac{2}{3} + \frac{1}{3} \cos \left(\frac{2\pi}{n} \right) = \frac{2}{3} + \frac{1}{3} \left(1 - \frac{2\pi^2}{n^2} + o \left(\frac{1}{n^3} \right) \right) \quad n \rightarrow \infty. \end{aligned}$$

Quindi:

$$\tau = \frac{1}{1 - \lambda_1} \approx \frac{1}{\frac{1}{3} + \frac{2\pi^2}{3n^2}}$$

Ossia per $n \rightarrow \infty$, $\tau \rightarrow 3$.

¹Stiamo considerando gli indici shiftati di una posizione per cui λ_1 sarà il secondo autovalore di Q .

- (c) Il grafo barbell è aperiodico ed è costituito da due "cluster" completi collegati da un unico edge. Se $\lambda_1 \geq \lambda_2, \dots$ sono gli autovalori della relativa matrice P , allora vale la seguente:

$$\frac{1}{2}\phi_{\mathcal{G}}^2 \leq 1 - \lambda_2 \leq 2\phi_{\mathcal{G}}.$$

Poiché $Q = \frac{1}{2}P + \frac{1}{2}I$, allora, se $\lambda_2^{(Q)}$ è il secondo autovalore di Q , abbiamo:

$$\lambda_2^{(Q)} = \frac{1}{2}\lambda_2 + \frac{1}{2}.$$

Pertanto vale:

$$\frac{1}{4}\phi_{\mathcal{G}}^2 \leq 1 - \lambda_2^{(Q)} \leq \phi_{\mathcal{G}} \implies \frac{1}{\phi_{\mathcal{G}}} \leq \tau \leq \frac{4}{\phi_{\mathcal{G}}^2}$$

dove τ è il tempo di rilassamento della dinamica lazy nel grafo barbell. Calcoliamo quindi $\phi_{\mathcal{G}}$:

$$\phi_{\mathcal{G}} = \min_{\mathcal{U} \subseteq \mathcal{V}} \phi(\mathcal{U}) \quad \text{s.t.} \quad 0 \leq w_{\mathcal{U}} \leq \frac{1}{2} \mathbb{1}^T w$$

dove

$$w_{\mathcal{U}} = \sum_{i \in \mathcal{U}} w_i \quad \text{e} \quad \phi(\mathcal{U}) = \frac{\sum_{i \in \mathcal{U}} \sum_{j \in \mathcal{U}^C} W_{i,j}}{w_{\mathcal{U}}}.$$

Consideriamo ora il taglio lungo l'edge che separa i due "cluster" del grafo. Otteniamo:

$$\sum_{i \in \mathcal{U}} \sum_{j \in \mathcal{U}^C} W_{i,j} = 1.$$

Questo vale perchè la matrice di adiacenza di u grafo barbell è composta nel seguente modo:

$$W = \begin{bmatrix} \mathbb{1} \mathbb{1}^T - I & F \\ F^T & \mathbb{1} \mathbb{1}^T - I \end{bmatrix}$$

dove

$$F \in \mathbb{R}^{\frac{n}{2} \times \frac{n}{2}}, (F)_{\frac{n}{2},1} = 1, (F)_{i,j} = 0 \quad \text{altrimenti}$$

Scegliendo il taglio sull'edge che separa i due cluster, la quantità $\sum_{i \in \mathcal{U}} \sum_{j \in \mathcal{U}^C} W_{i,j}$ corrisponde a sommare tutti gli elementi della matrice

F che ha un unico elemento diverso da 0 ed è pari a 1. Abbiamo inoltre che:

$$w_{\mathcal{U}} = \left(\frac{n}{2} - 1\right) \frac{n}{2} + 1$$

Perché tutti i nodi in \mathcal{U} hanno grado $\frac{n}{2} - 1$ tranne uno che è quello collegato con l'altro cluster. Quest'ultimo ha grado $\frac{n}{2}$. In totale ci sono $\frac{n}{2}$ nodi in \mathcal{U} . Questo taglio è quello con la *bottleneck ratio* più alta, pertanto:

$$\phi_G = \frac{1}{\frac{n^2}{4} - \frac{n}{2} + 1}$$

da cui:

$$O(n^2) \leq \tau \leq O(n^4)$$

- (d) Scegliamo come condizioni iniziali per la convergenza al consenso le seguenti:

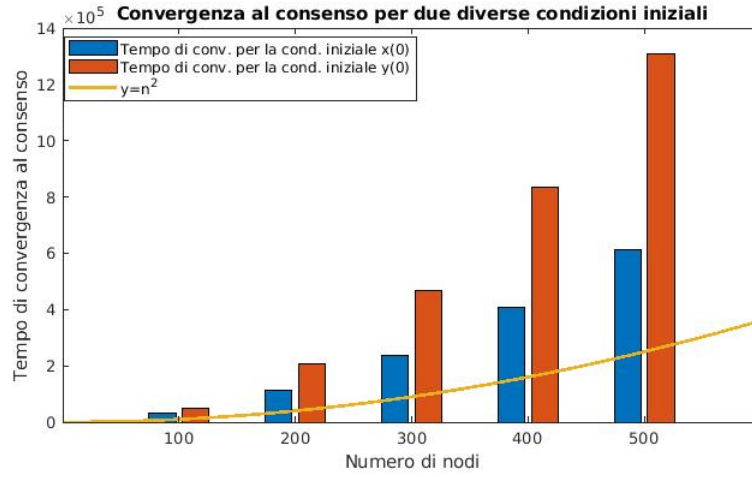
$$x(0) = (0, 1, 0, 1, 0, 1, \dots)$$

$$y(0) = (0, 0, 0, \dots, 0, 1, 1, 1, \dots, 1)$$

Nel caso di $x(0)$, **in ciascuno dei due cluster del grafo barbell**, metà dei nodi ha opinione 1 mentre l'altra metà ha opinione 0. Nel caso di $y(0)$ tutti i nodi di un cluster hanno opinione 1 mentre tutti i nodi dell'altro cluster hanno opinione 0.

```
1 clear
2 close all
3 clc
4
5
6 for i=1:5
7     n = 100*i;
8
9     C=zeros(n/2, n/2);
10     C(n/2, 1) = 1;
11     Wc=ones(n/2, n/2);
12     Wc=Wc-eye(n/2);
13     W=[Wc, C;
14         C', Wc];
15     G=graph(W);
16     deegre_centrality = G.degree';
17     P = diag(deegre_centrality.^-1)*W;
18     Q = 0.5*P + 0.5*eye(n);
19
20     e=ones(n, 1);
```

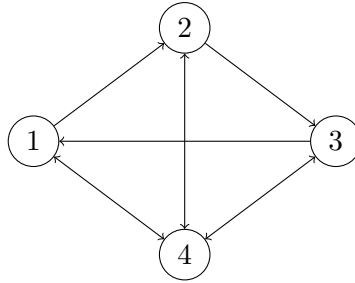
```
21     x_0 = zeros(n,1);
22     y_0 = zeros(n,1);
23     x_0(1:2:n)=e(1:2:n); %convergenza veloce
24     y_0(1:n/2)=e(1:n/2); %convergenza lenta
25
26
27
28     %---SIMULAZIONE DELLA DINAMICA-----
29     toll=10^-8;
30     %--simulazione convergenza veloce-----
31     x=x_0;
32     x_new=Q*x;
33     x_counter=1;
34     x_consensus = 0.5*ones(n,1);
35     while norm(x_consensus-x_new)>toll
36         x=x_new;
37         x_new = Q*x;
38         x_counter=x_counter+1;
39     end
40     x_counter_seq(i)=x_counter;
41
42     %--simulazione convergenza lenta-----
43     y=y_0;
44     y_new=Q*y;
45     y_counter=1;
46     while norm(x_consensus-y_new)>toll
47         y=y_new;
48         y_new = Q*y;
49         y_counter=y_counter+1;
50     end
51     y_counter_seq(i)=y_counter;
52 end
53
54 %--plot-----
55 x=linspace(0,600);
56 figure(1)
57 bar(100:100:500, [x_counter_seq',y_counter_seq']); hold on
58 plot(x, x.^2, 'linewidth', 2);
59 title('Convergenza al consenso per due diverse condizioni
        iniziali')
60 legend('Tempo di conv. per la cond. iniziale x(0)', 'Tempo di
        conv. per la cond. iniziale y(0)', 'y=n^2');
61 xlabel('Numero di nodi');
62 ylabel('Tempo di convergenza al consenso')
```



Come si può notare la convergenza per la condizione $y(0)$ scala molto più lentamente della condizione $x(0)$ rispetto al numero di nodi. Entrambe sono tuttavia sopra il limite inferiore teorico calcolato al punto precedente. Questo fenomeno dipende dal fatto che nel caso di $y(0)$ il consenso viene raggiunto utilizzando come unico canale di comunicazione il singolo edge che collega i due cluster. Nel caso di $x(0)$ questo non è necessario dal momento che le due opinioni sono distribuite uniformemente lungo tutto il grafo.

Esercizio 2.

(a) La comunità di agenti si presenta sotto forma del seguente grafo:



Dal momento che quest'ultima fortemente connesso, la dinamica delle opinioni raggiunge il consenso:

$$x(t) \xrightarrow{t \rightarrow \infty} (\pi' x(0)) \mathbb{1}$$

Dal momento che consideriamo $x(0)$ come un vettore di variabili aleatorie indipendenti con le varianze date, allora esso avrà una matrice di varianza-covarianza così composta:

$$VarCov(x(0)) := V = \begin{bmatrix} 0.1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0.3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0.2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0.2 \end{bmatrix}$$

Pertanto, utilizzando la formula per la varianza di un prodotto scalare di una V.A. con un vettore costante, si ottiene:

$$Var(\pi'x(0)) = \pi'V\pi.$$

Si procede quindi con il calcolo di π . Essendo il grafo fortemente connesso abbiamo:

$$\pi = \frac{\omega}{\mathbb{1}'\omega}$$

pertanto:

$$Var(\pi'x(0)) \sim 0.0519$$

- (b) Sia V la matrice di varianza-covarianza di una comunità. La varianza del consenso γ , se raggiunto, sarà data dalla formula:

$$Var(\gamma) = \pi'V\pi$$

dove π è la distribuzione stazionaria del grafo che connette la comunità. Costruire un grafo che minimizza la varianza del consenso (e quindi l'errore di misura nel caso di dinamiche di opinioni) significa trovare una π che risolve il seguente problema di minimo:

$$\begin{aligned} \text{minimize: } & \pi'V\pi \\ \text{subject to: } & \mathbb{1}'\pi = 1 \\ & \pi \geq 0 \end{aligned}$$

Risolvendo il problema senza considerare il constraint di non negatività si ottiene la funzione lagrangiana:

$$\mathcal{L}(\pi, \lambda) = \pi'V\pi + \lambda(\mathbb{1}'\pi - 1)$$

e risolvendo il sistema:

$$\begin{cases} \nabla_{\pi}\mathcal{L} = 2V\pi + \lambda\mathbb{1} = 0 \\ \nabla_{\lambda}\mathcal{L} = \mathbb{1}'\pi - 1 = 0 \end{cases}$$

si trova la soluzione:

$$\pi^* = \frac{1}{\mathbb{1}'V\mathbb{1}}V^{-1}\mathbb{1}. \quad (1)$$

Osserviamo che, poiché V in quanto matrice di varianza-covarianza, è semidefinita positiva, necessariamente π^* è un vettore non negativo, pertanto il constraint di non negatività è automaticamente soddisfatto.