

# HW12

## ch10.10

已知图 $G$ 的基本关联矩阵为:

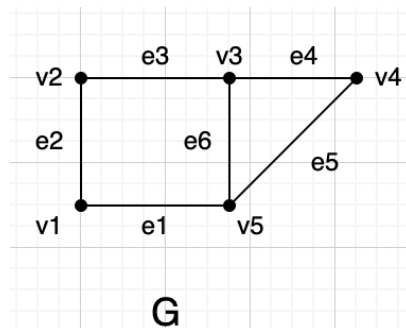
$$B_f(G) = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

求 $G$ 的基本圈矩阵 $C_f(G)$ 和基本割集矩阵 $S_f(G)$

由 $B_f(G)$ 得

$$B(G) = \begin{pmatrix} & e_1 & e_2 & e_3 & e_4 & e_5 & e_6 \\ v_1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ v_2 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ v_3 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ v_4 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ v_5 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

图 $G$ 如下:



得 $C_f(G)$

$$C_f(G) = \begin{pmatrix} e_3 & e_4 & e_1 & e_2 & e_5 & e_6 \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

根据公式 $G_f(G) = (I_{\varepsilon-\nu+1} : C_{12})$ ,  $S_f(G) = (S_{11} : I_{\nu-1})$ ,  $S_{11} = C_{12}^T$ 得

$$S_f(G) = \begin{pmatrix} e_3 & e_4 & e_1 & e_2 & e_5 & e_6 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

## ch10.12

画出图10.26 中的每棵生成树。

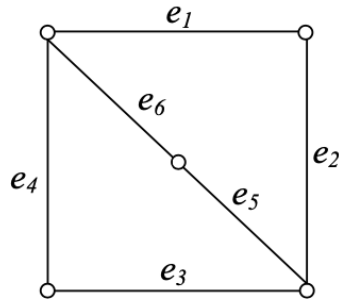
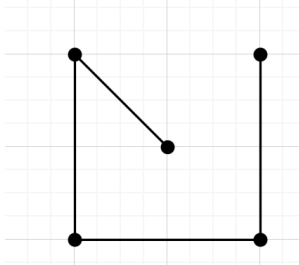
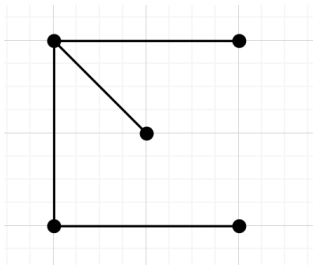
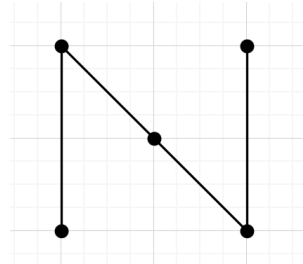
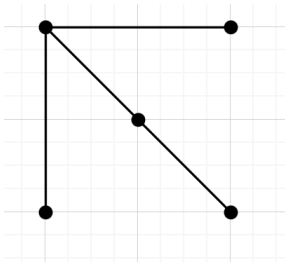


图 10.26: 习题11的图

考虑对称性，只列出如下四种结构。



## ch10.18

$T_1$  与  $T_2$  是  $G$  的两颗生成树，相应的基本圈矩阵分别为  $C_f^{(1)}(G)$  与  $C_f^{(2)}(G)$ 。

证明：  $C_f^{(2)}(G)$  可以由  $C_f^{(1)}(G)$  通过初等变换得出

证明：

设  $C_f^{(2)}(G) = (C_{21}, C_{22}, \dots, C_{2(v-1)})^T$ ,  $C_f^{(1)}(G) = (C_{11}, C_{12}, \dots, C_{1(v-1)})^T$

$C_f^{(1)}(G)$  为基本圈矩阵，则圈空间中的任意向量可以由  $\{C_{11}, C_{12}, \dots, C_{1(v-1)}\}$  线性表示。

$C_f^{(2)}(G)$  为基本圈矩阵，则向量  $\{C_{21}, C_{22}, \dots, C_{2(v-1)}\}$  均为圈空间中的向量。

所以，对所有的  $1 \leq i \leq v-1$  都有  $a_i = (a_{i1}, a_{i2}, \dots, a_{i(v-1)})$ ,  $a_{ij} \in F_2$ ，使得

$$C_{2i} = a_{i1} * C_{11} + a_{i2} * C_{12} + \dots + a_{i(v-1)} C_{1(v-1)} = a_i * C_f^{(1)}(G),$$

令  $A = (a_1, a_2, \dots, a_{v-1})^T$ , 则  $C_f^{(2)}(G) = A * C_f^{(1)}(G)$

即  $C_f^{(2)}(G)$  可以由  $C_f^{(1)}(G)$  通过初等变换得出

## ch10.13

已知开关函数  $f_{ab}$ , 画出相应的简单开关网络。

$$(1) \quad f(a, b) = x_1x_3 + x_1x_2x_5 + x_2x_3x_4 + x_4x_5$$

- 第一步写出  $f(a, b)$  各项对应向量为行组成的矩阵。

$$M(a, b) = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 & x_5 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

- 第二步记  $x_0 = ab$  写出  $G + x_0$  中含  $x_0$  的圈向量构成的矩阵

$$C_1(a, b) = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & x_3 & x_4 & x_5 & x_0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

- 第三步, 在  $F_2$  域内化简上式。

$$\bar{C}_1(a, b) = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & x_4 & x_3 & x_5 & x_0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

用他的前三行构成  $G + x_0$  的基本圈矩阵。分析得  $\varepsilon = 6, 6 - \nu + 1 = 3$ , 即  $\nu = 4$

- 第四步, 利用推论10.1, 推出  $S_f(G + x_0)$

$$S_f(G + x_0) = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & x_4 & x_3 & x_5 & x_0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- 第五步, 由  $S_f(G + x_0)$  求出  $B_f(G + x_0)$ , 因为  $B_f(G + x_0)$  中的每个行向量, 都是断集空间中的向量。

$$B_f(G + x_0) = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & x_4 & x_3 & x_5 & x_0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- 第六步，由 $B_f(G + x_0)$  求出 $B_f(G + x_0)$ 。

$$B(G + x_0) = \begin{pmatrix} x_1 & x_2 & x_4 & x_3 & x_5 & x_0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

- 画出开关网络

