

1 Clase 1

1.1 Info de la materia

Mail del profesor. daniel.penazzi@unc.edu.ar

Temas a ver.

- Coloreo de grafos
- Flujos en network
- Matchings
- Códigos de corrección de errores
- P-NP (Complejidad computacional)
- Inteligencia artificial

La materia tiene tres partes: teórico, práctico y proyecto de programación. Solo la parte práctica tiene promoción (se explica abajo). El final tiene parte teórica y parte práctica. La parte teórica es demostrar uno de tres teoremas dados a priori. La parte práctica tiene ejercicios de demostración o pensamiento y de resolución de problemas.

La parte práctica se promociona si se aprueban los dos parciales, con cualquier nota ≥ 4 . De promocionarlo, la parte práctica del final no es necesaria.

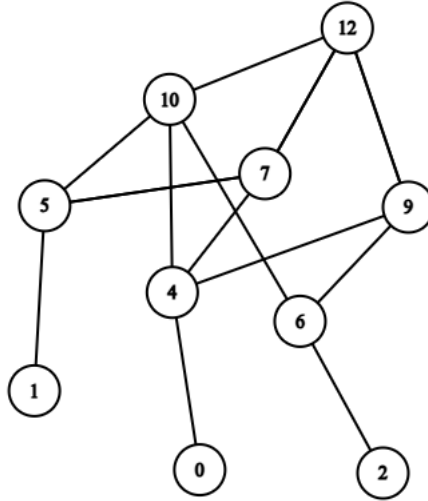
El proyecto de programación tiene dos partes. La primera es leer un grafo y cargar los datos al programa. La segunda es un problema de coloreo de grafos. La fecha de entrega de la parte uno es en dos o tres semanas a partir de hoy (13/03). La parte importante es la parte 2.

La bibliografía está en el programa 2023.

1.2 Grafos

Definition 1 *Una grafo es una 2-upla $G = (V, E)$ con V un conjunto cualquiera (finito) y $E \subseteq \{A \subseteq V : |A| = 2\}$*

Nota. La restricción de finitud es sólo de esta materia.



Los elementos de V se llaman vértices o nodos. Los elementos de E se llaman lados o aristas. Por convención, a menos que digamos lo contrario, es que $|V| = n$ y $|E| = m$.

Definition 2 Un camino en un grafo $G = (V, E)$ es una sucesión de vértices v_1, \dots, v_r , con $v_i \in V$ para todo i , tal que $\{v_j, v_{j+1}\} \in E$ para todo $1 \leq j < r$.

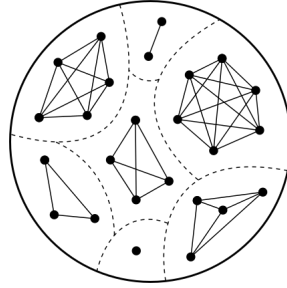
Dado un camino v_1, \dots, v_r , si $v_1 = x, v_r = y$, decimos que es un camino de x a y . Para todo $G = (V, E)$ definimos la relación binaria

$$\sim := \{(x, y) \in V^2 : \text{existe un camino de } x \text{ a } y\}$$

Es decir, $x \sim y$ denota la relación de que existe un camino entre x e y . Es trivial comprobar que \sim es una relación de equivalencia. Cada clase de equivalencia a/\sim con $a \in V$ se llama una componente conexa de G .

Definition 3 Decimos que $G = (V, E)$ es conexo si y solo si tiene una sola componente conexa. Es decir, si $|V/\sim| = 1$.

El profesor no mencionó esto pero es lindo recordar (si alguien ha cursado lógica) que el conjunto de clases de equivalencia A/R de un conjunto A sobre una relación binaria R puede en sí mismo darse como un grupo de grafos desconexos. Por ejemplo, abajo se dan los grafos de un espacio cociente con siete clases de equivalencia; cada par de vértices unidos por un lado corresponde a dos elementos equivalentes.



Fíjense que de esto se sigue un dato curioso (aunque tal vez irrelevante): Si $G = (V, E)$ es un grafo conexo con n vértices, el grafo que describe la clase de equivalencia de V es K_n .

Definition 4 Decimos que un grafo $H = (W, F)$ es un subgrafo de $G = (V, E)$ si $W \subseteq V, F \subseteq E$.

A veces usamos $H \subseteq G$ para decir " H es un subgrafo de G ", pero no debe entenderse por esto que H y G son conjuntos.

Observe que no todo $W \subseteq V, F \subseteq E$ satisfacen que (W, F) es un grafo. Por ejemplo, si $F = \emptyset$ tenemos $F \subseteq E$, pero F no cumple la propiedad de que todos sus elementos sean conjuntos con cardinalidad 2.

Definition 5 (Densidad) Decimos que un grafo es denso si $m = O(n^2)$. Decimos que un grafo es raro si $m = O(n)$.

Random fact. Recuerde que "raro" no sólo significa "inusual" sino que es el antónimo de "denso". La etimología inglesa es más interesante: La palabra *Weird* (raro) significaba, en la edad media, destino. Por eso, en la balada medieval *True Thomas*, se lee "Weird shall never daunt me": El destino nunca ha de asustarme. Se debe a una antigua leyenda nórdica en la cual las *Weird sisters*, diosas terribles, tejían el destino de los hombres. Si le da curiosidad:

https://en.wikipedia.org/wiki/Three_witches

Definition 6 Dado $G = (V, E)$, si $x \in V$, $\Gamma(x) := \{y \in V : \{x, y\} \in E\}$ se llama el vecindario de x .

Si $y \in \Gamma(x)$, decimos que y es un vecino de x . El grado de x , denotado $d(x)$, es la cantidad de vecinos de x ; es decir, $d(x) = |\Gamma(x)|$. Usamos $\delta = \min \{d(x) : x \in V\}$ y $\Delta = \max \{d(x) : x \in V\}$. Si $\delta = \Delta$ se dice que G es regular. Por ejemplo, los grafos cíclicos y los completos son regulares.

Definition 7 Dado un grafo $G = (V, E)$, decimos que G es regular si $d(x) = d(y)$ para todo $x, y \in V$.

Es decir, un grafo es regular si todo vértice tiene la misma cantidad de vecinos.

1.3 Repaso de BFS y DFS

A completar.

1.4 Los grafos K_n y C_n

- K_n : El grafo completo en n vértices se define

$$K_n = (\{1, 2, \dots, n\}, \{\{x, y\} : x, y \in \{1, 2, \dots, n\}\})$$

Es el grafo de n elementos donde todos los vértices están conectados unos con otros. Resulta que que $m = \binom{n}{2}$. Lo cual implica que $m = O(n^2)$.

- C_n : El grafo cíclico

$$C_n = (1, 2, \dots, n, \{12, 23, 34, \dots, (n-1)n, n1\})$$

Una observación es que $C_3 = K_3$; pero de allí en adelante difieren.

1.5 Coloreo de grafos

Definition 8 *Un coloreo propio de $G = (V, E)$ con k colores es una función*

$$C : V \mapsto A$$

con $|A| = k$ y tal que $xy \in E \Rightarrow C(x) \neq C(y)$.

Intuitivamente, un coloreo asigna k propiedades a los vértices de modo tal que ningún par de grafos adyacentes cumple la misma propiedad.

Nota. Hace unos meses escribí un algoritmo de coloreo en C. Es el segundo algoritmo dado en esta entrada:

<https://slopezpereyra.github.io/2023-10-29-Hamiltonian/>

No prometo que sea muy prolijo o esté bien explicado; ya en general uno es tonto y encima de tonto no sabe de grafos. Pero tal vez a alguien le sirva, qué se yo.

Definition 9 *El número cromático de un grafo $G = (V, E)$ es*

$$\chi(G) = \min_k (\exists \text{ coloreo propio de } G \text{ con } k \text{ colores})$$

No se conoce un algoritmo polinomial que calcule $\chi(G)$. El proyecto será dar un algoritmo polinomial que se aproxime a χ .

1.6 Un algoritmo greedy de coloreo

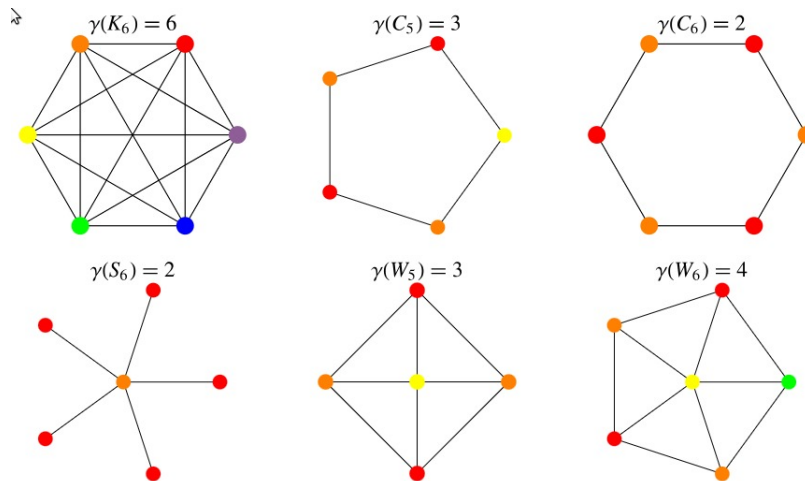
Damos un algoritmo que colorea un grafo G con vértices v_1, \dots, v_n y colores c_1, c_2, \dots, c_n . Para que el algoritmo funcione, los colores y los vértices deben tener un orden (en nuestro caso dado por los subíndices).

Invariante del algoritmo. Los coloreos parciales son propios. Es decir, a medida que se va coloreando iterativamente el grafo, en cada paso el coloreo resultante debe ser propio.

Pasos del algoritmo.

(1) $C(v_1) = c_1$.

(2) $C(v_k) =$ mínimo color que mantenga un coloreo propio (que satisfaga el invariante).



1.7 Acotando χ

Generalmente nos interesa encontrar $\chi(G)$ dado un grafo $G = (V, E)$. Damos unas pautas y observaciones generales para acotar $\chi(G)$ y así facilitar su hallazgo.

Lemma 1 Si existe un coloreo propio de $G = (V, E)$ con k colores, entonces $\chi(G) \leq k$.

Proof. Es trivial por definición de χ (χ es el mínimo k en el conjunto de los coloreos posibles de G con k colores).

El lema significa que para acotar χ por arriba solo basta dar un coloreo con k colores.

Lemma 2 Si H es un subgrafo de G , $\chi(H) \leq \chi(G)$.

Este lema nos dice que podemos acotar χ por abajo si encontramos un subgrafo de G cuyo número cromático es conocido. Es fácil ver que $\chi(K_r) = r$ para todo $r > 1$. Es menos directo pero en clase se demostró que

$$\chi(C_r) = \begin{cases} 2 & r \equiv 0 \pmod{2} \\ 3 & r \equiv 1 \pmod{2} \end{cases}$$

Esto, en combinación con el último lema, nos dice que podemos acotar $\chi(G)$ por abajo simplemente observando si G contiene algún C_r o K_r como subgrafo. En el caso C_r , la cota inferior dada en el caso par, con $\chi(C_r) = 2$, es trivial (todo grafo necesita al menos dos colores). Por eso nos quedamos con el siguiente teorema:

Theorem 1 Sea $G = (V, E)$ un grafo. Si $C_r \subseteq G$ con r impar entonces $\chi(G) \geq 3$. Si $K_r \subseteq G$ entonces $\chi(G) \geq r$.

Theorem 2 Sea $G = (V, E)$ un grafo. Entonces

$$\chi(G) = \max \{ \chi(C) : C \text{ es componente conexa de } G \}$$

Theorem 3 Sea $G = (V, E)$ un grafo. Entonces G contiene un ciclo impar si y solo si $\chi(G) \geq 3$.

Proof. (\Rightarrow) Trivial.

(\Leftarrow) Damos una prueba algorítmica. La prueba es simple, pero debe tenerse presente que usamos **tres** grafos diferentes en ella: el grafo $G = (V, E)$ del teorema, una componente conexa $C \subseteq G$, y un grafo $\mathcal{B} \subseteq C$ resultante de correr BFS de a partir de un vértice de C . El algoritmo determina si $\chi(G) = 2$ y de no serlo construye un ciclo impar. Usamos la notación $n(z)$ si $z \in V$ para denotar el nivel de z en \mathcal{B} . Dividimos la prueba en tres partes.

(1) Como $\chi(G) = \max \{ \chi(C) : C \text{ es componente conexa de } G \}$, tenemos que

$$\chi(G) \geq 3 \Rightarrow \exists \text{ c.c. } C \text{ tal que } \chi(C) \geq 3$$

Elegimos $x \in C$ y corremos BFS a partir de él, generando un subgrafo $\mathcal{B} \subseteq C$ con todos los vértices de C (pero no todos los lados).

(2) Coloreamos cada vértice de C como sigue: como sigue: $c(z)$ será el nivel BFS de z módulo 2. Esto equivale a hacer $c(x) = 0$ y cada vez que y agrega a z a la cola de BFS, hacer $c(z) = 1 - c(y)$.

Esto da un coloreo con 2 colores, pero podría no ser propio (por ejemplo, dos vecinos de la raíz que son vecinos entre sí tendrían ambos color 1). Por lo tanto verificamos si es propio o no.

(3) Si es propio tenemos un coloreo propio de dos colores y $\chi(G) = 2$. Si es impropio, construiremos un ciclo impar. En particular, si no es propio, existen $u, v \in V$ tales que $c(u) = c(v)$ y $uv \in E$. Pero si $c(u) = c(v)$, entonces

$$n(u) \equiv n(v) \pmod{2}$$

Pero en un árbol siempre existe un camino de la raíz a cualquier vértice arbitrario. Entonces, en \mathcal{B} existe un camino desde x hasta u , y existe

un camino desde x hasta v . En particular, existe un vértice z que está en ambos caminos y a partir del cual los caminos se separan (note que puede ser x). Pero en C , uv forman un lado. Luego, en C tenemos el ciclo z, u, v, z .

¿Cuántos lados tiene el ciclo? Vea que de z a u hay $n(u) - n(z)$ lados. De u a v un solo lado, y de v a z otra vez $n(v) - n(z)$. En total, hay

$$n(u) + n(v) - 2n(z) + 1$$

lados. Pero $n(u) \equiv n(v) \pmod{2}$ y su suma es par. Luego la suma anterior es impar. Luego existe un ciclo impar en G .

Theorem 4 Para todo grafo $G = (V, E)$, $\chi(G) \leq \Delta + 1$.

Proof. G siempre colorea con $\Delta + 1$ colores o menos. Tome cualquier orden $v_1 \dots v_n$ sobre V . Para colorear $v_i, i \neq 1$, se mira el color de los vecinos de v_i que son anteriores en el orden.

El peor caso posible es que todos los vecinos sean anteriores en el orden y todos tengan colores distintos. En ese caso, G descarta $d(v_i)$ colores. Como $d(v_i) \leq \Delta$, entonces G descarta a lo sumo Δ colores. Por lo tanto, siempre habrá al menos un color disponible en $\{1, 2, \dots, \Delta, \Delta + 1\}$. ■

Una pregunta natural es si hay grafos cuyo número cromático alcanza la cota $\Delta + 1$. La respuesta es sí: a saber,

- $\chi(K_n) = n$ y $\Delta = n - 1$.
- $\chi(C_{2r+1}) = 3$ y $\Delta = 2$.

El siguiente teorema establece que, de todos los grafos conexos, K_n y C_{2r+1} son los únicos que alcanzan la cota.

Theorem 5 (Brooks) Sea $G = (V, E)$ un grafo conexo distinto de un K_n y un C_{2r+1} . Entonces $\chi(G) \leq \Delta$.

Proof. Complicada, una hora y media o dos de hacer. Triste.

Theorem 6 (Baby Brooks o Brooks para bebés) Si $G = (V, E)$ un grafo conexo y no regular, entonces $\chi(G) \leq \Delta$.

Proof. Es un caso particular del teorema de Brooks. Corramos BFS(x) con $d(x) = \delta$. Como G es conexo, obtenemos todos los vértices. Pues los vértices son agregados iterativamente al árbol del BFS, existe un orden dado precisamente por el orden de inserción al árbol.

Daremos un orden (que no es el anterior) tal que G colorea G con a lo sumo Δ colores. En particular, es el orden inverso al anterior. Es decir que el último elemento del orden es la raíz x .

Como siempre el color del primer elemento es 1. Sea $z \neq v_1$ (en el orden del G). El peor caso posible, que z tenga como vecinos a todos los anteriores, es imposible aquí, porque en el orden de DFS todo $y \neq x$ es insertado en el árbol por un vértice que ya estaba en el árbol. Y ese vértice debe ser un vecino. Es decir, en el orden de inserción del BFS, todo vértice tiene un vecino que es anterior en el orden. Entonces, en el orden inverso, todo

$y \neq x$ tiene al menos un vecino posterior. Entonces, en el peor de los casos, tiene $d(y) - 1$ vecinos anteriores. Por lo tanto, greedy elimina a lo sumo $d(y) - 1 \leq \Delta - 1$ colores. \therefore Siempre puede colorear a y con un color en $\{1, 2, \dots, \Delta\}$.

Cuando llega a x , G elimina a lo sumo $d(x) = \delta$ colores. Y como G no es regular, $\delta < \Delta$. \therefore Existe al menos un color para x en $\{1, 2, \dots, \Delta\}$.

1.8 ¿Para qué acotar χ ? Para encontrar χ !

En general no es fácil mostrar que $\chi(G) = \varphi$ de manera directa. Uno puede mostrar entonces que $\varphi_l \leq \chi(G) \leq \varphi_u$ usando las acotaciones vistas antes. Si sucede que $\varphi_l = \varphi_u$ qué bonito hemos encontrado $\chi(G)$. Si este no es el caso de igual modo estamos restringiendo el espacio de soluciones posibles. Por ejemplo, si $3 \leq \chi(G) \leq 4$, tenemos que $\chi(G) = 3$ o $\chi(G) = 4$, y a veces es fácil ver (y demostrar) cuál de los casos es correcto.

1.9 Limitaciones de G

Ejemplo de G mal. Sea $G = (V, E)$ un grafo tal que $n = 2i$ es par y

$$E = \{xy : x \text{ impar}, y \text{ par}, y \neq x + 1\}$$

El grafo es claramente bipartito (un par nunca se conecta con un par, un impar nunca con un impar) y tiene un coloreo de 2 colores. Sin embargo, al correr G sobre este grafo, obtenemos un coloreo sub-óptimo.

Se deja al lector verificar los coloreos sub-óptimos que resultan si $n = 2, 4, 6$. Se presenta la siguiente hipótesis inductiva haciendo inducción sobre i :

Hipótesis inductiva. Para todo $j \leq k$, G colorea el grafo con $c(2j - 1) = c(2j) = j$ colores.

Caso inductivo. Si $j \leq k$ por *HI* tenemos $c(2j - 1) = c(2j) = j$. Si $j = k + 1$, tenemos que $2(k + 1) - 1$ es impar y forma lados con todos los pares anteriores. Luego greedy no puede asignarle el color de ningún par anterior. Es decir, no puede asignar ningún color entre 1 y k . Luego greedy lo colorea con $k + 1$. El mismo razonamiento muestra que el vértice $2(k + 1)$ se colorea con $i + 1$.

Por lo tanto, greedy colorea G con $\frac{n}{2}$ colores.

1.10 Hill climbing

Hill climbing es un algoritmo de optimización matemática. Dada una función $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ que se quiere maximizar, el algoritmo toma un punto arbitrario $\vec{x} \in \mathcal{D}_f$ y evalúa $f(\vec{x})$. Luego se hace $\Delta\vec{x} = (x_1, \dots, x_i + \epsilon, \dots, x_n)$ con $\epsilon \in R$ e i arbitrario y se vuelve a testear. Si la función incrementa, se hace $\vec{x} = \Delta\vec{x}$; si no, se hace la modificación inversa. Este proceso se repite iterativamente hasta que un criterio es satisfecho.

El principal problema del algoritmo de Hill climbing es que encuentra solo óptimos locales. Para lidiar con este problema, se usa *simulated annealing*. Si $\Delta\vec{x}$ va mejor se lo acepta; pero si $\Delta\vec{x}$ va peor se otorga una cierta probabilidad de aceptarlo de todos modos. La probabilidad de aceptar va reduciendo con el tiempo. La idea es permitir la salida de óptimos locales con el tiempo.

En coloreo de grafos, Hill climbing toma la siguiente forma. Se prueba un orden de V arbitrario y se lo colorea con G . Luego hacer una pequeña permutación y se prueba de nuevo, etc.

Existe un modo de asegurarnos que la mutación $\Delta\vec{x}$ de \vec{x} nunca empeore (puede permanecer igual). El problema es que para hacer esto, reducimos el espacio de búsqueda; es decir, las permutaciones que exploraremos (las que no pueden empeorar el rendimiento) son muy pocas, y puede ser que ninguna mejore el rendimiento.

Una forma de lidiar con esto es elegir varios órdenes iniciales al azar y aplicar esta idea a cada una de ellas.

Theorem 7 (VIT) Sea $G = (V, E)$ un grafo con un coloreo propio c con r colores c_1, \dots, c_r . Sea $V_{c_i} := \{x \in V : c(x) = c_i\}$. Sea P una permutación de c_1, \dots, c_r . Es claro que $P : \{c_1, \dots, c_r\} \mapsto \{c_1, \dots, c_r\}$ es una biyección.

Ordenemos los vértices poniendo primero los vértices de $V_{P(c_1)}$; luego los de $V_{P(c_2)}$, etc. Es decir, ordenamos los vértices por bloques de color. Entonces G con ese orden usa a lo sumo r colores.

Proof. Hacemos inducción sobre r .

Caso base $i = 1$. Los vértices de $V_{P(c_i)}$ tienen el mismo color $P(c_i)$. Porque c es un coloreo propio, y los vértices en cada $V_{P(c_i)}$ no pueden formar lados entre sí, G los colorea a todos con el color 1 y usa un color.

■

$HI(i) \Rightarrow HI(i+1)$: Sea $x \in V_{P(c_1)} \cup \dots \cup V_{P(c_{i+1})}$. Si x está en alguno de los primeros i bloques, G lo colorea con uno de entre i colores por hipótesis inductiva.

Si $x \in V_{P(c_{i+1})}$, el caso en que G lo colorea con un color menor o igual a $i+1$ no viola lo que queremos demostrar. Pero asumamos que lo colorea con el color $i+2$. Entonces ningún color menor estaba disponible; entonces x es vecino de algún z de color $i+1$. Pero todos los vértices de $V_{P(c_i)}$ están coloreados el color c_i . Luego $z \in V_{P(c_{i+1})}$. Pero si tanto $x, z \in V_{P(c_{i+1})}$ entonces $c(x) = c(z) = P(c_{i+1})$, lo cual implica que c no es propio. (\perp)

2 Redes y flujos

Una red es un grafo dirigido con un límite en la información o carga transferible de un nodo a otro.

El modelo de problema central es una red de productores y consumidores. Se trata de encontrar el máximo de información (o producto) transferible de los productores a los consumidores. Lo transferido de productores a consumidores se llama flujo. Llamamos a este problema *max flow*.

Definition 10 Un grafo $G = (V, E)$ con V un conjunto y $E \subseteq V \times V$ se llama dirigido.

Usaremos \vec{xy} para denotar (x, y) donde $(x, y) \in E$. Observe que $\vec{xy} \neq \vec{yx}$.

Definition 11 Una red o network es una 3-upla (V, E, c) donde (V, E) es un grafo dirigido y $c : E \rightarrow \mathbb{R}^+$ es una función.

La función c denota la capacidad de cada uno de los lados.

Definition 12 (Vecinos) Definimos $\Gamma^+(x) = \{x \in V : \vec{xy} \in E\}$ y, por otro lado, $\Gamma^-(x) = \{y \in V : \vec{yx} \in E\}$

Usualmente nos preguntamos no cuánta información puede enviarse de un nodo a otro, sino cuánta puede enviarse de un conjunto de nodos a otro (de una parte del grafo a otra). Esto inspira la siguiente notación.

Definition 13 Sea $g : E \rightarrow \mathbb{R}$ y sean $A, B \subseteq V$. Definimos

$$g(A, B) = \sum_{x \in A, y \in B \text{ t.q. } \exists \vec{xy} \in E} g(\vec{xy})$$

Usualmente usamos la siguiente notación: Si ζ es una expresión booleana, $[\zeta]$ es su evaluación en $\{0, 1\}$. Esto a veces facilita las cosas; por ejemplo, la definición anterior es equivalente a

$$g(A, B) = \sum_{\vec{xy} \in E} [x \in A][y \in B][\vec{xy} \in E]g(\vec{xy})$$

Definition 14 Sea $\mathcal{N} = (V, E, c)$ una network. Sea $x \in V$ y $g : E \rightarrow \mathbb{R}$. Definimos

$$out_g(x) := \sum_E [y \in V][\vec{xy} \in E]g(x) = g(\{x\}, V)$$

Análogamente,

$$in_g(x) := \sum [y \in V][\vec{yx} \in E]g(\vec{yx}) = g(V, \{x\})$$

Definition 15 Dada $\mathcal{N} = (V, E, c)$ una network y $s, t \in V$, una función $f : E \rightarrow \mathbb{R}$ es un flujo si y solo si

1. $0 \leq f(\vec{xy}) \leq c(\vec{xy}) \quad \forall \vec{xy} \in E$ (feasability)
2. $in_f(x) = out_f(x) \quad \forall x \in V - \{s, t\}$ (conservación)
3. $out_f(s) \geq in_f(s)$ (s es una source o productor)
4. $in_f(t) \geq out_f(t)$ (t es un consumidor o sink)

A veces se pide que lo que entra a s sea cero y lo que salga de t sea cero, pero esto no es necesario. A fines prácticos, en los ejemplos que veremos esta última restricción se cumple. Más aún, suele suceder que $\Gamma^+(t) = \emptyset$ y $\Gamma^-(s) = \emptyset$.

Definition 16 Sea $\mathcal{N} = (V, E, c)$ una network y f un flujo en \mathcal{N} de s a t . Definimos el valor de un flujo como sigue:

$$v(f) = out_f(s) - in_f(s)$$

El valor de un flujo es, por lo tanto, lo que "sale" de s en ese flujo; o bien, la cantidad total de información que está siendo transferida desde s hacia t . Es intuitivo pensar que esto será lo mismo que la cantidad de información que llega a t . El siguiente teorema establece esta equivalencia.

Theorem 8 Sea $\mathcal{N} = (V, E, c)$ una network y f un flujo en \mathcal{N} . Luego $v(f) = in_f(t) - out_f(t)$.

Proof. Observe que

$$\begin{aligned} f(V, V) &= \sum_{\vec{xy} \in E} f(\vec{xy}) \\ &= \sum_{x \in V} \sum_{y \in V, \vec{xy} \in E} f(\vec{xy}) \\ &= \sum_{x \in V} out_f(x) \end{aligned}$$

Ahora bien, el mismo razonamiento indica que $f(V, V) = \sum_{x \in V} in_f(x)$. Es decir,

$$\sum_{x \in V} out_f(x) = \sum_{x \in V} in_f(x)$$

Por la propiedad (2) de un flujo, tenemos que $in_f(x) = out_f(x)$. Cancelando términos en las sumatorias, llegamos a

$$\begin{aligned} \sum_{x \in V} out_f(x) &= \sum_{x \in V} in_f(x) \\ \Rightarrow out_f(s) - in_f(s) &= in_f(t) - out_f(t) = v(t) \quad \blacksquare \end{aligned}$$

(Incidentalmente, como $out_f(s) \geq in_f(s)$, tenemos que $v(t) \geq 0$, y por lo tanto $in_f(t) \geq out_f(t)$, lo cual es la propiedad (4) de un flujo.)

Definition 17 Sea $\mathcal{N} = (V, E, c)$ una network y f un flujo en \mathcal{N} de s a t . f se dice maximal si y solo si $v(f) \geq v(g)$ para toda g que sea un flujo en \mathcal{N} de s a t .

Lemma 3 (Un lema obvio) Sean f, g funciones sobre los lados con $f(\vec{xy}) \leq g(\vec{xy})$ para toda $\vec{xy} \in E$. Entonces $f(A, B) \leq g(A, B)$ para todo $A, B \subseteq V$.

Observemos que si $v(f) = c(\{s\}, V)$, entonces f es maximal. Es el caso en que saturamos completamente la capacidad de s . Sin embargo, la inversa no se cumple: si un flujo es maximal, no necesariamente saturamos los lados de s .

Theorem 9 (Probar que flujo es maximal) Sea f un flujo sobre $\mathcal{N} = (G, E, c)$ de s a t . Entonces $v(f) = c(\{s\}, V) \Rightarrow f$ es maximal.

Proof. Sea g un flujo en $\mathcal{N} = (V, E, c)$ de s a t . Por propiedad (1) de la definición de flujo, $g(\vec{xy}) \leq c(\vec{xy})$ para todo $\vec{xy} \in E$. Por el lema anterior,

$$g(\{s\}, V) \leq c(\{s\}, V)$$

Vea que $v(g) = out_g(s) - in_g(s) \leq out_g(s) = g(\{s\}, v) \leq c(\{s\}, v) = v(f)$. Obtenemos entonces $v(g) \leq v(f)$.

2.1 Algoritmo G para flujo

Damos un algoritmo para encontrar un flujo f sobre una network $\mathcal{N} = (V, E, c)$. Recordemos que el flujo f de una network es simplemente una función que asigna valores a sus lados. El algoritmo hace lo siguiente:

- (1) Inicializa el flujo en $f(\vec{xy}) = 0$ para todo $\vec{xy} \in E$.
- (2) Encuentra un camino no saturado de s a t ; es decir, un camino tal que el flujo es inferior a la capacidad en cada lado. Si el camino no existe, termina.
- (3) Suma al flujo de cada lado en el camino el valor máximo que puede sumarse sin sobrepasar la capacidad de ningún lado.
- (4) Regresa a (2).

En pseudo-código, el algoritmo es:

```

 $f(\vec{xy}) = 0$  for all  $\vec{xy} \in E$ 
while ( $\exists$  camino no saturado de  $s$  a  $t$ ) do
    Encuentra camino no saturado  $sx_0 \dots x_r t$ 
     $\epsilon = \min_{0 \leq i < r} \{c(\overrightarrow{x_i x_{i+1}}) - f(\overrightarrow{x_i x_{i+1}})\}$ 
    for  $i := 0$  do
         $f(\overrightarrow{x_i x_{i+1}}) := f(\overrightarrow{x_i x_{i+1}}) + \epsilon$ 
    od
od

```

Algunas propiedades buenas del algoritmo G para flujos son las siguientes:

- Siempre devuelve un flujo
- Siempre termina, porque en cada iteración satura al menos un lado y nunca "desatura" los lados.
- Su complejidad $O(m^2)$, porque hace $O(m)$ iteraciones y en cada iteración es $O(m)$.

Su gran propiedad mala es que no siempre devuelve un flujo maximal. Pero esto puede resolverse si adaptamos un poco el algoritmo de G . Para dar con la adaptación adecuada, antes damos una nueva definición.

2.2 Algoritmo Ford-Fulkerson

Definition 18 Un f -camino aumentante es una sucesión x_0, \dots, x_r de vértices tal que $x_0 = s, x_r = t$, y para cada $0 \leq i < r$, uno de los dos casos se cumplen:

- $\overrightarrow{x_i x_{i+1}} \in E$ y $f(\overrightarrow{x_i x_{i+1}}) < c(\overrightarrow{x_i x_{i+1}})$.
- $\overleftarrow{x_i x_{i+1}} \in E$ y $f(\overleftarrow{x_i x_{i+1}}) > 0$.

La primera condición establece que si un trecho del camino es *forward* ($\overrightarrow{x_i x_{i+1}} \in E$), el flujo circulante en ese trecho es inferior a su capacidad. La segunda condición establece que si un trecho del camino es *backward* ($\overleftarrow{x_i x_{i+1}} \in E$), el flujo circulante en ese trecho es mayor a cero.

Theorem 10 Si f es un flujo de valor v , y aumentamos f con un f -camino aumentante con ϵ , entonces lo que queda sigue siendo un flujo y su valor es $v + \epsilon$.

La propiedad linda de Ford-Fulkerson es que, si termina, devuelve un flujo maximal. La propiedad fea es que no siempre termina.

```

 $f(\overrightarrow{xy}) := 0$  for all  $\overrightarrow{xy} \in E$ 
while ( $\exists$   $f$ -camino aumentante  $s$  a  $t$ ) do
    Hallar  $f$ -camino aumentante  $x_0 \dots x_{r-1} x_r$  con  $x_0 = s, x_r = t$ 
    for  $i := 0$  to  $r$  do
         $\epsilon_i := \begin{cases} c(\overrightarrow{x_i x_{i+1}}) - f(\overrightarrow{x_i x_{i+1}}) & \overrightarrow{x_i x_{i+1}} \in E \\ f(\overleftarrow{x_i x_{i+1}}) & \overleftarrow{x_i x_{i+1}} \in E \end{cases}$ 
    od
     $\epsilon = \min \{\epsilon_0, \dots, \epsilon_r\}$ 
    for  $i := 0$  to  $r$  do
        if  $\overrightarrow{x_i x_{i+1}} \in E$  then
             $f(\overrightarrow{x_i x_{i+1}}) := f(\overrightarrow{x_i x_{i+1}}) + \epsilon$ 
        else
             $f(\overleftarrow{x_i x_{i+1}}) := f(\overleftarrow{x_i x_{i+1}}) - \epsilon$ 
        fi
    od
od

```

Como puede observarse, el algoritmo encuentra un camino aumentante arbitrario, encuentra la menor cantidad de flujo que puede o bien agregarse o bien removerse de la circulación en cada trecho del camino, y luego lo agrega o lo sustrae en cada trecho dependiendo del caso.

2.3 Análisis de Ford-Fulkerson

Definition 19 Sea $\mathcal{N} = (V, E, c)$ una network. Un corte es un conjunto $S \subseteq V$ tal que $s \in S, t \notin S$.

Lemma 4 Sea f un flujo sobre una network \mathcal{N} con un corte S . Entonces $v(f) = f(S, \bar{S}) - f(\bar{S}, S)$.

Prueba. Recordemos que $out_f(x) - in_f(x) = 0$ si $x \neq s, t$. Recordemos además que $out_f(s) - in_f(s) = v(f)$ por definición. Entonces

$$\begin{aligned} \sum_{x \in S} (out_f(x) - in_f(x)) &= out_f(s) - in_f(s) + \sum_{x \in S, x \neq s} out_f(x) - in_f(x) \\ &= out_f(s) - in_f(s) \\ &= v(f) \end{aligned}$$

Ahora bien, la sumatoria dada puede expresarse de otra forma. Observe que

$$\sum_{x \in S} (out_f(x) - in_f(x)) = \sum_{x \in S} [f(\{x\}, V) - f(V, \{x\})]$$

Por la definición de $g(A, B)$, si partimos los dos términos dentro de la sumatoria en dos sumatorias separadas, obtenemos que lo anterior es

$$\begin{aligned} f(S, V) - f(V, S) &= f(S, S \cup \bar{S}) - f(S \cup \bar{S}, S) \\ &= [f(S, S) + f(S, \bar{S})] - [f(S, S) + f(\bar{S}, S)] \end{aligned}$$

En resumen,

$$\begin{aligned} \sum_{x \in S} (out_f(x) - in_f(x)) &= f(S, S) + f(S, \bar{S}) - f(S, S) - f(\bar{S}, S) \\ &= f(S, \bar{S}) - f(\bar{S}, S) \end{aligned}$$

Combinando ambos resultados, $v(f) = f(S, \bar{S}) - f(\bar{S}, S)$.

Definition 20 La capacidad de un corte S se define como $Cap(S) = c(S, \bar{S})$.

Es decir, es la suma de las capacidades de todos los vértices que van desde el corte hacia fuera del corte.

Definition 21 Un corte S es minimal si su capacidad es menor o igual a la de todo otro corte.

Theorem 11 (Max flow, min cut) Sea S un corte arbitrario sobre una network $\mathcal{N} = (V, E, c)$ con flujo f . Luego $v(f) \leq \text{Cap}(S)$. Más aún, f es maximal si y solo si existe un corte minimal \mathcal{S} tal que $v(f) = \text{Cap}(\mathcal{S})$.

Prueba. (1) Probaremos que $f \leq \text{Cap}(S)$ para un corte S y un flujo f arbitrarios. Por el lema anterior, $v(f) = f(S, \bar{S}) - f(\bar{S}, S)$.

Consider que el segundo término es una suma de la forma $\sum f(\vec{xy})$, etc. Por definición, cada término en esa sumatoria es mayor o igual a cero, y por lo tanto la sumatoria es positiva. Es decir que $-f(\bar{S}, S) \leq 0$. Luego

$$v(f) = f(S, \bar{S}) - f(\bar{S}, S) \leq f(S, \bar{S})$$

El primer término también es una sumatoria de términos positivos y es por lo tanto mayor a cero, pero cada término es a su vez menor a la capacidad de cada lado. es decir $f(S, \bar{S}) \leq c(S, \bar{S}) = \text{Cap}(S)$. Más prolijo,

$$v(f) \leq f(S, \bar{S}) \leq \text{Cap}(S) \quad \blacksquare$$

(\Leftarrow) Sea ahora f un flujo y S un corte con $v(f) = \text{Cap}(S)$. Sea g cualquier otro flujo. Entonces, por la propiedad recién demostrada, $v(g) \leq \text{Cap}(S)$. Pues $\text{Cap}(S) = v(f)$, tenemos $v(g) \leq v(f)$. Por lo tanto f es maximal. Como detalle, si T es un corte, $\text{Cap}(T) \geq v(f) = \text{Cap}(S)$, lo cual implica que S es minimal.

(\Rightarrow) Asuma que f es maximal. Probaremos que existe un corte S con $v(f) = \text{Cap}(S)$. Para esto, debemos construir S a partir f . Definiremos

$$S = \{s\} \cup \{x \in V : \exists f\text{-camino aumentante entre } s \text{ y } x\}$$

Que S es un corte se sigue por contradicción. Si S no es corte, debe contener a t . Luego existe un f -camino aumentante desde s a t . Esto implica que puedo aumentar el flujo f , lo cual contradice que f es maximal. (\perp)

Sabiendo que S es un corte, tenemos

$$v(f) = f(S, \bar{S}) - f(\bar{S}, S) \tag{1}$$

Considere el primer término en la resta de (1):

$$f(S, \bar{S}) = \sum_{x \in S, z \notin S, \vec{xz} \in E} f(\vec{xz})$$

Sea \vec{xz} un par dentro del rango de la suma de arriba. Pues $x \in S$, existe un f -camino aumentante de s a x . Pues $z \notin S$, no existe un f -camino aumentante de s a z . Pero el lado \vec{xz} sí existe. Así que $s \dots x z$ podría ser un f -camino aumentante; como tal camino no existe por hipótesis, no

es aumentante. Esto implica que $f(\overrightarrow{xz}) = c(\overrightarrow{xz})$. La conclusión es que $f(\overrightarrow{xz}) = c(\overrightarrow{xz})$ para todo $x \in S, z \notin S, \overrightarrow{xz} \in E$. Entonces

$$f(S, \overline{S}) = \sum_{\dots} f(\overrightarrow{xz}) = \sum_{\dots} c(\overrightarrow{xz}) = \text{Cap}(S)$$

Ahora consideremos el segundo término de la ecuación (1).

$$f(\overline{S}, S) = \sum_{w \notin S, x \in S, \overrightarrow{wx} \in E} f(\overrightarrow{wx})$$

Sea \overrightarrow{wx} un par arbitrario en el rango de la suma. Como antes, $x \in S \Rightarrow$ que hay un camino aumentante de s a x ; pero no existe camino aumentante entre s y w ; pero \overrightarrow{wx} es un lado. Es decir, $s \dots \overleftarrow{(xw)}$ podría ser un f -camino aumentante; y como no lo es sucede que $f(\overleftarrow{wx}) = 0$. Luego

$$f(\overline{S}, S) = \sum_{\dots} f(\overrightarrow{wx}) = 0$$

Luego $v(f) = \text{Cap}(S) - 0 = \text{Cap}(S)$. ■

Observación. La hipótesis de f maximal se usa solo para demostrar que S es corte. Es decir que en realidad hemos probado que hay tres proposiciones equivalentes: f es maximal, el S "especial" dado es un corte, y $v(f) = \text{Cap}(S)$ para cualquier S .

El corolario importante de la prueba es el siguiente: Si Ford-Fulkerson termina, termina con un flujo maximal. La prueba de esto es simple: Ford-Fulkerson termina solo cuando no existe un f -camino aumentante de s a t ; es decir, cuando S es corte.

Theorem 12 (Integralidad) *Si las capacidades son todas enteras, Ford-Fulkerson termina, y termina con un flujo "entero".*

Prueba. Ford-Fulkerson empieza con $f(\overrightarrow{xy}) = 0$ para todo $\overrightarrow{xy} \in E$. Este flujo es entero. Demostraremos que si las capacidades son todas enteras, el hecho de que $f(\overrightarrow{xy}) \in \mathbb{N}_0$ para todo $\overrightarrow{xy} \in E$ es una invariante del algoritmo.

Asuma que f es un flujo entero y que aumentamos a un flujo f' por medio de Ford-Fulkerson. Por definición del algoritmo de Ford-Fulkerson,

$$\epsilon_i = \begin{cases} c(\overrightarrow{x_i x_{i+1}}) - f(\overrightarrow{x_i x_{i+1}}) \\ f(\overrightarrow{x_{i+1} x_i}) \end{cases}$$

La hipótesis de que los argumentos son enteros hace que los valores de ϵ_i sean enteros; en particular, $\epsilon = \min \{\epsilon_0, \dots, \epsilon_r\} \in \mathbb{N}$. Ahora bien, para f' , el valor de cada lado va a ser bien f , o $f + \epsilon$, o $f - \epsilon$, dependiendo del caso. Entonces todos los valores en f' son enteros. ■

Como $\epsilon \in \mathbb{N} \Rightarrow \epsilon \geq 1 \Rightarrow v(f') \geq v(f) + 1 \Rightarrow$ Ford-Fulkerson termina.

2.4 Edmonds-Karp: Una mejora sobre Ford-Fulkerson

Edmonds-Karp dieron un criterio para elegir uno entre todos los f -caminos aumentados posibles; en particular, elegir siempre el que tiene menor longitud usando BFS. La combinación Ford-Fulkerson + BFS siempre termina y es polinomial $O(nm^2)$.

Theorem 13 *Edmonds-Karp siempre termina y opera con complejidad $O(nm^2)$.*

Para probar esto, necesitamos hacer dos demostraciones auxiliares vinculadas a las siguientes definiciones:

Definition 22 (Primera definición para el teorema) *Un lado es (o se vuelve) crítico en un paso dado del algoritmo Edmonds-Karp si es usado para actualizar el flujo y satisface que: (a) se usa en modo forward y se satura, o (b) se usa en modo backward y se vacía.*

Cuando un lado se vuelve crítico, no puede volver a usarse (en la misma dirección) en el próximo paso; si se satura, no puede enviarse más flujo forward; si se vacía, no puede enviarse más flujo backward.

Definition 23 (Segunda definición para el teorema) *Dados $x, z \in V$ en una network con flujo f , definimos $d_f(x, z)$ la distancia entre esos vértices relativa al flujo f como sigue:*

$$d_f(x, z) := \begin{cases} 0 & x = z \\ \infty & \text{No existe } f\text{-c.a. de } x \text{ a } z \\ \min \{\text{longitudes de los } f\text{-c.a. de } x \text{ a } z\} & \text{otherwise} \end{cases}$$

Theorem 14 (Teorema auxiliar uno) *Sean f_0, f_1, \dots , los flujos que se van obteniendo en las iteraciones $0, 1, \dots$ de Edmonds-Karp. Definamos*

$$d_k(x) = d_{f_k}(s, x), \quad b_k(x) = d_{f_k}(x, t)$$

Entonces, para todo $x \in V$,

$$(1) \quad d_k(x) \leq d_{k+1}(x)$$

$$(2) \quad b_k(x) \leq b_{k+1}(x)$$

Es decir, la longitud de los f -caminos aumentados que se obtienen iterativamente con Edmonds-Karp nunca decrece.

Prueba. Sea $A = \{x : d_{k+1}(x) < d_k(x)\}$. Suponga que $A \neq \emptyset$. Sea $x_0 \in A$ el elemento tal que la distancia $d_{k+1}(x_0)$ es menor a todas las distancias $d_{k+1}(y)$ con $y \in A$. Observe que $x_0 \in A \Rightarrow d_{k+1}(x_0) < d_k(x_0) \leq \infty \Rightarrow d_{k+1} < \infty$. Entonces existe un f_{k+1} -c.a. entre s y x_0 .

Sea $p_{k+1} := s \dots x_0$ el f_{k+1} -c.a. de longitud mínima entre s y x_0 ; es decir, de longitud $d_{k+1}(x)$. En este camino existe un vértice z inmediatamente anterior a x_0 ; es decir, p_{k+1} es de la forma $s \dots z x_0$. Pues este camino es de longitud mínima entre s y x_0 , es de longitud mínima entre s y cualquier otro vértice en el medio, incluyendo a z .

Por lo tanto,

$$d_{k+1}(z) = d_{k+1}(x_0) - 1 \quad (2)$$

Observe que esto implica que $z \notin A$ (piense por qué). Ahora bien, como $s \dots zx_0$ es f_{k+1} -c.a., o existe \overrightarrow{zx} o existe \overleftarrow{xz} (forward o backward). Analizamos los dos casos.

(1) Si \overrightarrow{zx} es un lado, tenemos que $d_{k+1}(z) < d_{k+1}(x)$. Pero

$$z \notin A \Rightarrow d_k(z) \leq d_{k+1}(z) < d_{k+1}(x) < \infty$$

Como $d_k(z) < \infty$, existe un f_k -camino aumentante entre s y z . Lo denotamos p_k . Como \overrightarrow{zx} es un lado, podría, en principio, agregar x al final de p_k , obteniendo un f_k -c.a. entre s y x que pasa por z . Pero entonces tendríamos $d_k(x) \leq d_k(z) + 1 \leq d_{k+1}(z) + 1 \leq d_{k+1}(x)$. Pero esto implica $x \notin A$. (\perp)

Por lo tanto, no puedo agregar x al final de p_k . Entonces, o bien el lado \overrightarrow{zx} está saturado en el paso k , o bien $f_k(\overrightarrow{zx}) = c(\overrightarrow{zx})$. Pero p_{k+1} era aumentante; es decir, sus lados no pueden estar saturados; lo cual implica que $f_{k+1}(\overrightarrow{zx}) < c(\overrightarrow{zx})$ en el paso $k + 1$. Luego, para pasar de f_k a f_{k+1} , se usó el lado \overrightarrow{xz} y se usó backwards en el camino

$$\tilde{p}_k : s \dots \overleftarrow{xz} \dots t$$

Como este camino se usa en Edmonds-Karp, es de longitud mínima. Por lo tanto, $d_k(z) = d_k(x) + 1$.

De aquí deriva una contradicción de manera mística.

(2) Si \overleftarrow{xz} es un lado, tenemos que p_{k+1} es de la forma $s \dots \overleftarrow{zx}$. Como antes,

$$d_{k+1}(z) < d_{k+1}(x) \Rightarrow z \in A \Rightarrow d_k(z) \leq d_{k+1}(z)$$

lo cual a su vez implica que existe un f_k -c.a. entre s y z :

$$p_k : s \dots z$$

Podríamos agregar a x en el final de este camino usando \overrightarrow{xz} backwad; llegaríamos a la misma contradicción de antes, en que no podíamos agregar a x . En este caso, si no lo podemos agregar, es porque $f_k(\overrightarrow{xz}) = 0$. Pero p_{k+1} es f_{k+1} -aumentante, lo cual implica que $f_{k+1}(\overrightarrow{xz}) > 0$. Luego debimos haber usado \overrightarrow{xz} en modo forward al pasar de f_k a f_{k+1} . Por lo tanto, existe un f_k -c.a. de la forma

$$\tilde{p}_k : s \dots \overrightarrow{xz} \dots t$$

Y como usamos Edmonds-Karp, este camino aumentante es de longitud mínima. Luego $d_k(z) = d_k(x) + 1$, de lo cual deriva la contradicción de la misma manera mística.

Conclusión. $A = \emptyset$.

Prueba. Edmonds-Karp construye una sucesión de caminos aumentantes. Cada camino se encuentra con BFS, que es $O(m)$. \therefore la complejidad de Edmonds-Karp es $O(m\zeta)$ donde ζ es la cantidad de caminos aumentantes. Solo basta observar que $\zeta = nm$.

Sean f_0, f_1, f_2, \dots los flujos que se van obteniendo en Edmonds-Karp. Sea $d_k(x) = d_{f_k}(s, x)$ y $b_k(x) = d_{f_k}(x, t)$.

Si ambas son finitas, $d_k(t) = d_k(x) + b_k(x)$ para cualquier $x \in V$.

A su vez, para todo $x \in V$, $d_k(x) \leq d_{k+1}(x)$ y $b_k(x) \leq b_{k+1}(x)$; es decir, las distancias son crecientes respecto a los flujos f_0, f_1, \dots . Hacemos la prueba para d ; queda como ejercicio hacer para b .

UF! Ya sabemos que las distancias de los f -caminos aumentantes que usa Edmonds-Karp aumentan con cada iteración, o bien que $d_k(x) \leq d_{k+1}(x)$. Ahora preguntamos: cuántas veces puede un lado volverse crítico en Edmonds-Karp?

Sea \vec{xy} un lado que se vuelve crítico en el paso k . Entonces o bien el lado se satura con forward o bien se vacía con backward.

(1) Asuma que \vec{xy} se satura. Entonces $f_k(\vec{xy}) < c(\vec{xy})$ y $f_{k+1}(\vec{xy}) = c(\vec{xy})$. \therefore De f_k a f_{k+1} usamos un camino aumentante de la forma $s \dots xy \dots t$. Como estamos usando Edmonds-Karp, este camino es de longitud mínima. $\therefore d_k(y) = d_k(x) + 1$. Supongamos que \vec{xy} se vuelve a volver crítico en algún paso $j > k$. Se puede volver crítico:

- (a) Porque se vació; es decir, usamos \vec{xy} backward en el paso j .
- (b) Se saturó, habiendo devuelto backward sin vaciarse en algún paso i con $k < i < j$.

En ambos casos, existe un $k < i \leq j$ tal que \vec{xy} se usa en forma backward. Es decir, usamos un f_i -c.a. de la forma

$$s \dots \overleftarrow{yx} \dots t$$

Como estamos usando Edmonds-Karp, ese camino es de longitud mínima. Por lo tanto, $d_i(x) = d_i(y) + 1$.

Ahora bien, $d_j(t) \geq d_i(t) = d_i(x) + b_i(x)$. Por el último resultado, esto equivale a

$$d_j(t) \geq d_i(y) + 1 + b_i(x) \geq d_k(y) + 1 + b_k$$

porque las distancias no disminuyen. Pero $d_k(y) = d_k(x) + 1$. Luego

$$d_j(t) \geq d_k(x) + 1 + 1 + b_k(x)$$

o bien $d_j(t) \leq d_k(t) + 2$.

(2) Asuma que \vec{xy} se vacía. Entonces, la próxima vez que se vuelva crítico, va a ser porque se saturó, o bien porque se vació otra vez, habiéndose llenado un poco antes. En cualquier

caso, el paso k lo usa backwards con c.a. $s \dots \overleftarrow{yx} \dots t$, que implica $d_k(x) = d_k(y) + 1$. Al reutilizarlo forward en algún paso i obtenemos $d_i(y) = d_i(x) + 1$. Luego

$$\begin{aligned} d_j(t) &\geq d_i(t) \\ &= d_i(y) + b_i(y) \\ &= d_i(x) + 1 + b_i(y) \\ &\leq d_k(x) + 1 + b_k(y) \\ &= d_k(y) + 1 + 1 + b_k(y) \\ &= d_k(t) + 2 \end{aligned}$$

En conclusión, para cualquiera de los dos casos, $d_j(t) \geq d_k(t) + 2$. Es decir, una vez un lado se vuelve crítico, para poder volver a volverse crítico, la distancia entre s y t debe aumentar al menos en 2. Como la distancia entre s y t varía entre 1 y $n - 1$, un lado puede volverse crítico a lo sumo $(\frac{n}{2}) = O(n)$ veces.

En resumen, cada camino aumentante vuelve crítico al menos un lado; cada lado se vuelve crítico a lo sumo $O(n)$ veces; hay m lados. Luego hay $O(mn)$ caminos aumentantes.

Corolario. Siempre existe al menos un flujo maximal.

2.5 Algoritmo de Dinitz

El algoritmo de Dinitz es una mejora sobre Edmonds-Karp. Utiliza una estructura auxiliar, que llamaremos *network auxiliar*.

Definition 24 *Un network por niveles es un network con $V_i \subseteq V$, $0 \leq i \leq r$, tales que:*

- $V_i \cap V_j = \emptyset$
- $V = \cup_{i=0}^r V_i$
- $E \subseteq \cup_{i=0}^{r-1} (V_i \times V_{i+1})$

Definition 25 *Dado un flujo f sobre un network \mathcal{N} , definimos el network auxiliar (relativo a f) como el network por niveles dado por:*

- $r = d_f(s, t)$
- $V_0 = \{s\}$
- $V_r = \{t\}$
- $V_i = \{x : d_f(s, x) = i\}$ donde $0 < i < r$.
- $E = \{(x, y) : \exists i : x \in V_i, y \in V_{i+1} \wedge (\overrightarrow{xy} \in E_{\mathcal{N}} \wedge f(\overrightarrow{xy}) < c(\overrightarrow{xy})) \vee (\overrightarrow{yx} \in E_{\mathcal{N}} \wedge f(\overrightarrow{yx}) > 0)\}$

Definition 26 (Blocking flow) *Un flujo en un network $\mathcal{N} = (V, E, c)$ se dice bloqueante si, al querer correr greedy a partir de ese flujo, el flujo no puede aumentarse.*

La definición anterior equivale a decir que todo camino dirigido desde s a t tiene al menos un lado saturado bajo el flujo bloqueante.

Algoritmos tipo Dinitz. Los algoritmos "tipo Dinitz" tienen la siguiente forma:

- Se comienza con $f = 0$.
- Se construye un network auxiliar a partir de f .
- Se halla un flujo bloqueante g en el network auxiliar.
- Se usa g para cambiar f .

Estos algoritmos se detienen cuando en el network auxiliar ya no puede llegarse a t . La diferencia entre los algoritmos de la familia Dinitz está en cómo se halla el flujo bloqueante del network auxiliar. En la versión original y la versión occidental del algoritmo de Dinitz, el flujo bloqueante se encuentra corriendo G usando DFS. Observe que en el network auxiliar no se usarán lados backward.

Ejemplo. Considere este grafo:

$sA : 80$ $DA : 20$
 $sB : 70$ $DC : 90$
 $sD : 90$ $DG : 90$
 $sG : 90$ $Et : 90$
 $AC : 90$ $EF : 90$
 $AE : 10$ $Ft : 90$
 $AI : 40$ $GA : 10$
 $BH : 90$ $GH : 90$
 $BJ : 90$ $Ht : 70$
 $Ct : 80$ $It : 90$
 $CE : 10$ $Jt : 90$
 $CG : 90$

El primer nivel es $V_0 = \{s\}$. Construímos los niveles tal como construimos la cola en Edmonds-Karp, pero ahora agregando todos los lados posibles en cada nivel. De esto se sigue:

$$V_1 = \{A, B, D, G\}$$

Entonces s queda conectado a todos estos vértices. Luego consideramos los vecinos de A :

$$V_2 = \left\{ \overbrace{C, E, I}^A, \overbrace{H, J}^B, \overbrace{C}^D, \overbrace{H}^G \right\}$$

El dA y dG no los podemos agregar, porque A, G están en un nivel anterior. Pero si agregamos DC . Cada vértice en V_2 está conectado con el vértice de V_1 que está encima suyo. Si repetimos, vemos que en V_3 solo está t , y está conectado con todos los de V_2 .

Una vez que armamos por niveles es fácil encontrar un camino a t ; por ejemplo, $sACt$ se halla fácil, y puede enviarse 80 por él. Como antes, debemos actualizar la capacidad restante; por ejemplo, una vez este camino es usado, la capacidad de AC es 10 y la de los otros lados involucrados queda en 0. Más aún, como se usa G , los lados no se desaturan; por lo tanto, los lados sA , AC , Ct quedan saturados y no pueden volverse a usar.

Cada vez que el algoritmo llega con DFS a un vértice que no puede ya conducir flujo a t , elimina el lado que conduce a él. Eventualmente no quedan más lados que considerar y el flujo bloqueante en el network auxiliar fue encontrado.

Luego se encuentra $sBHt : 70$, también usando G . Una vez se hace esto no hay más lados que usar.

Ahora construimos otro auxiliar, teniendo en cuenta que algunos lados ya no pueden usarse (se han saturado):

Se hace $\{s\}, \{sD, sG\}, \{GA, DC, DA, GH\}, \{AE, CE, AI, HB\}, \{Et, It\}$

(El lado HB en el network auxiliar corresponde a BH backwards en el network original.) Aquí se halla fácil $sDAEt : 10$; como el lado AE se satura, se lo borra. Luego se halla $sDAIt : 10$, sin saturar ningún lado. Luego se halla $sDCEt$ saturando DA . Luego se encuentra $sGAIt : 10$, saturando GA . Aquí se termina, se actualiza el flujo en el network original, y se empieza a construir otro network auxiliar.

El tercer network auxiliar será:

$$\{s\}, \{sD, sG\}, \{DC, GH\}, \{CA, HB\}, \{AI, BJ\}, \{It, Jt\}$$

CA y HB corresponden a AC y HB backwards en el network original. Los caminos son $s\overleftarrow{DC}AIG : 20$ y $s\overleftarrow{GH}BJt : 70$.

Nota. Observe que los caminos de cada network auxiliar son de la misma longitud, y el network auxiliar i siempre tiene caminos más largos que el network auxiliar $i - 1$. Estas dos propiedades siempre se cumplen.

El último network auxiliar resulta

$$\{s\}, \{sD, sG\}, \{DC, GH\}, \{CA\}$$

Ya no puede llegarse a t y se termina. Y el corte minimal son los vértices del último network auxiliar; es decir, $\mathcal{S} = \{s, D, C, A, G, H\}$

Theorem 15 *La distancia entre s y t (esto es, el nivel de t) aumenta en networks auxiliares sucesivos.*

Prueba. Para esta prueba, introducimos una network util. Dado un flujo f sobre una network \mathcal{N} , la **network residual** \mathcal{N}_f relativo a f es la network que tiene a todos los vertices de N y tiene lados

$$E(\mathcal{N}_f) = \{(x, y) \in E(\mathcal{N}) : f(\overrightarrow{xy}) < c(\overrightarrow{xy}) \vee \overrightarrow{yx} \in E(\mathcal{N}) : f(\overrightarrow{yx}) > 0\}$$

Es lo mismo que la network auxiliar, pero no dividido por niveles. En particular, si para un lado la capacidad es 10 y el flujo es 7, tendremos el \overrightarrow{xy} con capacidad restante 3 y el \overrightarrow{yx} con capacidad restante 7. (Lo que puedo enviar, lo que puedo devolver...).

Sea \mathcal{N}_A una network auxiliar relativa a un flujo f , \mathcal{N}_f el flujo residual, y f' el flujo que se obtiene luego de encontrar un flujo bloqueante en \mathcal{N}_A . Definimos $\mathcal{N}'_A, \mathcal{N}_{f'}$ de igual modo pero relativa a f' .

Sean d, b las distancias definidas en Edmonds-Karp pero para en \mathcal{N}_f , y d', b' las distancias en $\mathcal{N}_{f'}$. (Recuerde que $d_f(x) = d_f(s, x), b_f(x) = d_f(x, t)$)

Por Edmonds-Karp, sabemos que $d \leq d'$ y $b \leq b'$. Queremos demostrar que en el algoritmo de Dinitz, se da un menor estricto.

Caso 1. $d'(t) = \infty$. Luego $d(t) < \infty = d'(t)$. ■

Caso 2. $d'(t) < \infty$. En este caso, existe un f' -c.a. entre s y t , y esto da lugar a un camino dirigido en \mathcal{N}'_A entre s y t . Si $x_0 = s, x_r = t$, denotamos el camino en cuestión x_0, x_1, \dots, x_r . (Aquí el nivel de t es r .)

Como \mathcal{N}'_A es network por niveles, entonces $d'(x_i) = i$ para todo i .

Como para pasar de \mathcal{N}_A a \mathcal{N}'_A tuvimos que encontrar un flujo bloqueante, ese camino no puede estar en \mathcal{N}_A . (Si estuviera en \mathcal{N}_A , algún lado está saturado al pasar a \mathcal{N}'_A , y no podríamos formar el camino en primer lugar.)

Como no está en \mathcal{N}_A , debe pasar alguno de los dos casos siguientes.

Subcaso 2.1: Falta al menos un vertice. Existe un i tal que $x_i \notin \mathcal{N}_A$. Como $t \in \mathcal{N}_A$, $i < r$. Pero, para que un vertice no este en la network auxiliar, debe suceder que $d(t) \leq d(x_i)$. Pero, por lo demostrado para Edmonds-Karp, $d(x_i) \leq d'(x_i)$. Podemos expandir esto usando algunos hechos conocidos:

$$d(t) \leq d'(x_i) = i < r \Rightarrow d(t) < r \Rightarrow d(t) < d'(t)$$

En otras palabras, $d(t) < d'(t)$.

Subcaso 2.2: Todos los vertices están pero falta un lado. Pueden haber muchos lados que falten, pero tomemos el primero. Sea i el primer índice tal que $\overrightarrow{x_i x_{i+1}}$ no está en $E(\mathcal{N}_A)$. Por ser el primero que falta, todos los anteriores están. Por lo tanto, el camino $s x_1 \dots x_i$ está en \mathcal{N}_A . Entonces, los niveles de estos vertices se corresponden con sus índices; es decir, $d(x_j) = j$ para todo $j \leq i$. Aquí otra vez hay dos casos a considerar.

Caso 2.2.1 $d(x_{i+1}) = i + 1$. Es decir, x_i, x_{i+1} están en los niveles correctos pero el lado entre ellos no existe en \mathcal{N}_A . Pero este lado debe existir en \mathcal{N}'_A . Entonces debio usarse en la otra dirección al pasar de \mathcal{N}_A a \mathcal{N}'_A . Esto implica que existe un camino en \mathcal{N}_A de la forma $s \dots x_{i+1} x_i \dots t$. Pero esto implica que $d(x_i) = d(x_{i+1}) + 1 \Rightarrow i = i + 1 + 1 \Rightarrow 0 = 2$ (\perp). Este caso es imposible.

Caso 2.2.2 $d(x_{i+1}) < i + 1$. Como $x_{i+1} \in \mathcal{N}_A$, existe un camino $s \dots x_{i+1}$ en \mathcal{N}_A . Pero consideremos que $b(x_{i+1}) \leq b'(x_{i+1}) < \infty$, pues $x_{i+1} x_{i+2} \dots t$ es un camino en \mathcal{N}'_A . Entonces, existe un camino $x_{i+1} \dots t$ en \mathcal{N}_A . Entonces existe un camino $s \dots x_{i+1} \dots t$ en \mathcal{N}_A .

Esto implica que $d(t) = d(x_{i+1}) + b(x_{i+1})$. Pero la hipótesis de este subcaso es que $d(x_{i+1}) < i + 1$. De lo cual se sigue

$$\begin{aligned} d(x_{i+1}) + b(x_{i+1}) &< i + 1 + b(x_i) \\ &\leq i + 1 + b'(x_{i+1}) \\ &= d'(x_{i+1}) + b'(x_{i+1}) \\ &= d'(t) \end{aligned}$$

Es decir, $d(t) < d'(t)$. ■

Theorem 16 *La complejidad de Dinitz, en su versión original como occidental, es $O(n^2 m)$.*

Prueba. Como el nivel de t en los networks auxiliares aumenta, solo puede haber $O(n)$ networks auxiliares. \therefore La complejidad de Dinitz es igual a la complejidad de hallar un flujo bloqueante en un network auxiliar, más la complejidad de construir un network auxiliar, por la cantidad de networks auxiliares—que es $O(n)$. Porque usamos DFS, la complejidad de construir un network auxiliar es $O(m)$. Basta probar que la complejidad de hayar un flujo bloqueante es $O(nm)$, porque tendremos

$$(O(nm) + O(m)) O(m) = O(n^2 m)$$

En la versión original del algoritmo, el n.a. es tal que no hay vértices sin lado de salida. Esto implica que DFS siempre llega a t sin hacer backtracking. Entonces, DFS no es $O(m)$ sino $O(\text{cantidad de niveles})$ que podemos simplificar como $O(n)$. Como cada camino borra al menos un lado del n.a. hay $O(m)$ caminos. Luego la complejidad de hallar los caminos y aumentar el flujo por ellos es $O(nm)$. Pero debemos calcular el costo de que el n.a. satisfaga la propiedad de que no hay vértices sin lados de salida.

Para esto, luego de cada camino hay que hacer algo para mantener esa propiedad como invariante. Dinitz llamó a la operación que logra esto "podar". La operación consiste en recorrer los vértices desde los niveles

más altos a los más bajos, chequea si el vértice tiene lados de salida; si tiene no hace nada, si no lo tiene lo borra.

Chequear si el lado tiene lados de salida es $O(1)$; hay $O(n)$ vértices, y hay un "podar" por cada camino y hay $O(m)$ caminos. Esto entonces también es $O(mn)$.

Nos queda analizar la complejidad de borrar el vértice y sus lados; esto se hace a lo sumo una vez por vértice, y una vez que podamos un vértice es probable que podar los siguientes requiera una complejidad menor (porque estamos quitando lados). Esto nos dice que podemos pensar en la complejidad promedio del problema, y no en la complejidad límite (es decir como cota).

Borrar un vértice x y sus lados es $O(d(x))$; sobre todos los vértices, esto da $\sum O(d(x)) = O(m)$ (por la propiedad del apretón de manos). Luego la complejidad de hallar un flujo bloqueante es

$$O(nm) + O(nm) + O(m) = O(nm)$$

Ahora consideremos la versión occidental. Lo más cómodo es dar el pseudo-código. Estamos hablando del network auxiliar y el problema de hallar un flujo bloqueante en él; no asuma que hablamos del network original.

```

g := 0
bool flag := true
while flag do
  type path := [s]
  int x := s
  while x ≠ t do
    if  $\Gamma^+(x) \neq \emptyset$  then
      tomar y ∈  $\Gamma^+(x)$ 
      agregar y a path
      x := y
      {Esta línea y la anterior son la parte (A) de avanzar}
    else
      if x ≠ s then
        z := elemento anterior a x en path
        borro x de path
        borro  $\vec{zx}$  de la n.a.
        x := z
      else
        flag := 0
      fi
    fi
  od
  if x = t then
    aumentar flujo g a lo largo de path
    borrar lados saturados
  fi
od

```

{(R) Retroceder}

{(I) Incrementar}

Entonces, una corrida de Dinitz occidental es una palabra $AAAI AAARAARRA \dots$. Miraremos subpalabras de la forma $A \dots AX$ con $X \in \{I, R\}$. Cada A es $O(1)$; cada R es $O(1)$; cada I es recorrer un camino dos veces (una para incrementar el flujo, otra para borrar los lados), y resulta ser $O(n)$.

La cantidad de A s en $A \dots AX$ se calcula como sigue. Cada avanzar, mueve el pivote x de un nivel al siguiente. \therefore Hay $O(n)$ letras A .

$\therefore O(A \dots AR) = O(n) + O(1) + O(n)$ y $O(A \dots AI) = O(n)(\#A) + O(n)(\#I) = O(n)$

donde $\#Z$ es la cantidad de veces que ocurre la letra Z en la palabra en cuestión. En resumen, $O(A \dots AX) = O(n)$. Y la cantidad de palabras $A \dots AX$ en una corrida se calcula así: Cada R borra un lado, y cada I borra *al menos* un lado; luego hay $O(m)$ palabras $A \dots AX$. Luego la complejidad total es $O(nm)$.

2.6 Algoritmo wave de Tarjan

Pertenece a una familia de algoritmos llamada *push-pull*. Hasta ahora, los algoritmos que vimos se basan en construir el flujo usando caminos aumentantes, un camino por vez. La idea de esta familia de algoritmos es no construir uno por vez, sino usar el network auxiliar para construir muchos caminos de manera simultánea.

Recuerde que el invariante del algoritmo de Dinitz es que siempre se lidia con un flujo. El algoritmo se detiene cuando el flujo es bloqueante. En wave, se invierte el orden: El invariante es que sea bloqueante, y el stop es que sea un flujo. Es decir, construye "pseudo-flujos" que no son flujos, pero son bloqueantes, y las va cambiando hasta que se da con un flujo.

La propiedad de los flujos que se va a violar es que algunos vertices podran enviar menos flujo de lo que reciben (es decir, es posible que $in(x) > out(x)$). En estos casos, diremos que el vértice está desbalanceado. Lo que el algoritmo intenta hacer es ir balanceando estos vértices desbalanceados. Una vez los balancea, se tiene un flujo.

El algoritmo de Tarjan para encontrar un flujo bloqueante es el siguiente.

(1) Manda todo el flujo que se pueda de s a su vecino. De allí en mas, hace unas "olas" hacia adelante y "olas" hacia atras como sigue:

(2) En cada vertice del nivel V_i , envia todo lo que pueda sus vecinos en V_{i+1} , hasta llegar a t . (Esto es la ola hacia adelante). Este es el caso en el que se trata de balancear, es decir se trata de sacar de cada vertice todo lo que recibe.

Si el vértice no logra balancearse, el vértice se "bloquea".

(3) En la "ola hacia atras", recorremos los vértices desde el nivel $t - 1$ al nivel 1, mirando cada vértice bloqueado y desbalanceado, y devolvemos el flujo necesario para balancearlo.

Theorem 17 *La complejidad de Tarjan es $O(n^3)$.*

Esta complejidad es igual a la de Dinitz para grafos raros, pero la supera para grafos densos.

Prueba. Como es un algoritmo de tipo Dinitz, la distancia en \mathcal{N}_A aumenta. Por lo tanto hay $O(n)$ networks auxiliares. Basta probar que la complejidad de hallar un flujo bloqueante en Tarjan es $O(n^2)$.

Dividiremos la complejidad en varias partes. Los "balanceos hacia adelante" involucran pararse en un vértice, mirar uno por uno todos los vecinos, y enviar todo lo que se pueda. Cuando un vértice x manda flujo a otro z , puede pasar que $z \rightarrow x$ se sature o que no se sature. Sean S los pasos donde se satura un lado, y P los pasos donde se envia un flujo parcial (no se saturó un lado).

Análisis de S . Supongamos que \vec{xz} se saturó. La pregunta es si puede volver a saturarse en alguna otra ola hacia adelante. Para volver a saturarse, debe primero desaturarse. Por lo tanto, z debe devolver flujo a x . Esto implica que z debe estar bloqueado. Pero, en las olas hacia adelante, cuando un vértice chequea sus vecinos, solo manda flujo a vértices no bloqueados. Por lo tanto, si z devuelve a x , x no puede volver a enviar flujo a z . Por lo tanto, \vec{xz} no puede volverse a saturar.

\therefore Cada lado se satura a lo sumo una vez, y la complejidad de S es $O(m)$.

En los "balanceos hacia atras", el razonamiento es análogo. Cuando devolvemos flujo, podemos devolverlo todo o solo un poco. Sea V toda parte donde un lado se vacía y sea P toda parte donde se devuelve flujo solo parcialmente.

Análisis de V . La pregunta es cuantas veces puede vaciarse un lado. La respuesta es muy similar al caso de S . Sea x devuelve flujo a u y se vacía \overrightarrow{ux} , entonces x debe estar bloqueado. Por lo tanto, u nunca puede volver a enviar flujo, y por lo tanto no puede volver a vaciarse (porque no puede volver a enviar nada).

\therefore Cada lado se vacía a lo sumo una vez. Por lo tanto, la complejidad de vaciado es $O(m)$.

Análisis de P y Q . Cuando intentamos balancear hacia adelante desde un vértice, todos los lados excepto quizás el ultimo se saturan. Es decir, en cada vértice de cada ola hacia adelante, hay a lo sumo un lado que no se satura, y "cuenta" para la complejidad de P . Enviar flujo por ese lado es $O(1)$. Luego la complejidad de P es $O(n) \times \zeta$ donde ζ es la cantidad de olas.

Con Q el análisis es similar. Al balancear hacia atras, en cada vértice se vacían todos los lados excepto a lo sumo uno. Luego la complejidad de Q es $O(n) \times \varphi$, con φ la cantidad de olas hacia atras.

Ahora, es claro que $\varphi = \zeta$ (a cada ola hacia adelante corresponde una ola hacia atras). La pregunta es cual es el valor de φ . En cada ola hacia adelante excepto la ultima (cuando se logra el balanceo), algun vertice queda desbalanceado. Pero entonces la ola debio de bloquearlo. Por lo tanto, en cada ola hacia adelante excepto tal vez la ultima, se bloquea al menos un vertice. Los vertices nunca se desbloquean. Luego hay $O(n)$ olas.

Luego, la complejidad de P es igual a la de Q , que es $O(n) \times O(n) = O(n^2)$.

La complejidad del paso bloqueante es, en conclusión:

$$\begin{aligned} O(m) + O(m) + O(n^2) + O(n^2) &= O(m) + O(n^2) \quad \{m = O(n^2)\} \\ &= O(n^2) \end{aligned}$$

3 Prácticos

3.1 Práctico 1

Problem 1 *Dar el algoritmo más rápido posible que resuelva el problema siguiente:*

Dado un input (T, n, m) con T un árbol, n el número de vértices, m el número de lados, dar $\chi(G)$.

El número cromático de un árbol siempre es dos. Se puede probar por inducción. El caso $n = 2$ es trivial. Asumamos vale para $k \in \mathbb{N}$ arbitrario. Sea $T = (V, E)$ un árbol con $k + 1$ vértices (y por lo tanto k lados). Sea $x \in V$ un vértice tal que $d(x) = 1$ y sea y el único $y \in V$ tal que $\{x, y\} \in E$. (Si lo desea, demuestre que si T es un árbol entonces necesariamente existe un vértice de grado 1; es trivial por def de árbol.)

Definamos $T' \subseteq T$ el sub-árbol cuyos vertices son $V - \{x\}$ y cuyos lados son $E - \{x, y\}$. Pues T' tiene k vértices, $\chi(T') = 2$. Ahora bien, aplicando cualquier coloreo propio de dos colores en $\{0, 1\}$ a los vértices de T' , si hacemos $c(x) = 1 - c(y)$ obtenemos un coloreo propio de T .

$\therefore \chi(T) = 2$ para todo árbol T .

Por lo tanto, el algoritmo más rápido que devuelve el número cromático de un árbol es:

Algoritmo.

(1) Output 2.

Problem 2 (Ejercicio 6)

G contiene un C_{2r+1} y por lo tanto $\chi(G) \geq 3$. Es fácil dar un coloreo de cuatro colores para G_{2r+1} ; utilice los tres colores necesarios para el C_{2r+1} contenido en x_0, \dots, x_{2r} y construya el resto de los valores desde allí; se llega por necesidad a cuatro colores. Entonces $\chi(G) \leq 4$. Mostraremos que $\chi(G) \neq 3$.

Asuma que existe un coloreo propio de tres colores. El C_{2r+1} contenido en x_0, \dots, x_{2r} debe colorearse con tres colores; digamos, con 0 en los índices pares, 1 en los impares, y 2 en el caso x_{2r} .

De esto se sigue que $c(y_i) = 1, c(z_i) = 2$ donde i es par (podríamos invertir esta asignación pero da lo mismo); $c(y_i) = 0, c(z_i) = 2$ si i impar; excepto en el caso $c(y_{2r}) = 0, c(z_{2r}) = 1$.

Habiendo coloreado cada triángulo x_i, y_i, z_i , queda un solo color posible para cada w_i ; a saber, $c(w_i) = 0$ si i par; $c(w_i) = 1$ si i impar, y el caso especial $c(w_{2r}) = 2$.

Cada w_i se conecta con p . Pero los w_i ya tienen tres colores en total. (Y observe que para todo r , G_r siempre tendrá al menos tres w_i) Entonces no hay forma de dar un coloreo para p que sea propio.

Pues $\chi(G) \leq 4$ y $\chi(G) \neq 3$ tenemos que $\chi(G) = 4$.

Problem 3 Dado n natural, sea G_n el grafo con vértices $1, 2, \dots, n$ y cuyos lados son $\{i, j\}$ tales que $(i, j) = 1$ (coprimos). Calcular $\chi(G_{100})$.

Es fácil notar que 1 y los z números primos en $2, 3, \dots, n$ forman un K_{z+1} y por lo tanto $\chi(G_n) \geq z + 1$. Damos un coloreo propio con $z + 1$ colores; a saber,

$$c(i) = \begin{cases} 1 & i = 1 \\ \min_p \{p \text{ primo y } p \mid i\} & i > 1 \end{cases}$$

Que es propio se sigue de que $c(i) = c(j) \Rightarrow \gcd(i, j) = 1$ lo cual implica que no comparten ningún primo en su factorización; y en particular, no comparten el mínimo. Todo número no primo se expresa con el color del menor primo que está en su descomposición; es decir, no utiliza un color propiamente nuevo. Luego los únicos colores usados son los que identifican a los z primos y al 1. Es decir, es un coloreo propio de $z + 1$ colores.

Conclusión. $\chi(100) = 25 + 1 = 26$ (Hay 25 primos entre 1 y 100).

Problem 4 Sea Q_n el Queen graph. Probar que si n es coprimo con 6, entonces $\chi(G) = n$.

Sea $v_{00}, \dots, v_{(n-1)(n-1)}$ un orden sobre los n^2 vértices de Q_n , donde damos a entender que v_{ij} es el vértice que está en la casilla (i, j) del tablero. Asuma que $\text{mcd}(n, 6) = 1$. Naturalmente, cada columna $v_{0i}v_{1i} \dots v_{(n-1)i}$, cada fila $v_{i0}v_{i1} \dots v_{i(n-1)}$, y cada diagonal $v_{ij}v_{(i+1)(j+1)} \dots$ necesitan n colores porque cada cual es un subgrafo K_n . Damos el siguiente coloreo:

$$c(v_i) = i \pmod n$$

Daremos una fórmula para los lados. En particular, la k -ésima horizontal es de la forma $v_{nk}, v_{nk+1}, \dots, v_{nk+(n-1)}$. Luego

$$E_H = \{v_{nk}v_{nk+i} : k, i \in \mathbb{N}_0, k < n, i < n\}$$

La i -ésima vertical es de la forma $v_i, v_{n+i}, v_{2n+i}, \dots, v_{(n-1)n+i}$. Es decir,

$$E_V = \{v_{nk+i} : k, i \in \mathbb{N}_0, k < n, i < n\}$$

Finalmente, las diagonales son de la forma $v_{nk+j}, v_{n(k+1)+(j+1)}, \dots$,

$$E = \{v_{nk+j}v_{n(k+p)+(j+p)} : k \in \mathbb{N}, j \in \mathbb{N}, k < n, j < n\}$$

Problem 5 Sea $G = (V, E)$ un grafo coloreado por G con t colores y V_i el conjunto de colores con el color i . Diga V o F :

Nota. Este problema es lindo para ver diversas permutaciones del orden V_0, \dots, V_{t-1} y entender que algunas mejoran el rendimiento de G y otras no. En directa relación con el **Theorem 7**.

(1) Si se ordenan los vértices poniendo primero los de V_0 , luego los de V_1 , y así hasta V_{t-1} , entonces G con ese orden colorea con exactamente t colores.

Pues G asigna un color mínimo a cada vértice, sólo asigna el color i a un vértice si éste tiene vecinos de color $0, 1, \dots, i-1$. Es decir que cada $v \in V_i$ tiene un vecino en V_j para cada $j < i$. Luego V_0 se colorea con 0, y el único color disponible para V_1 es 1, y el único disponible para V_2 es 2, etc. Se usan exactamente t colores.

(2) Suponga $t \geq 3$. Si se ordenan los vértices poniendo primero los de V_0 , luego los de V_1 , y así hasta V_{t-3} , y se ponen luego los de V_{t-1}, V_{t-2} . Entonces correr G con este nuevo orden colorea G con exactamente t colores.

Recordemos otra vez que si un vértice está en V_i , entonces tiene vecinos en cada V_j tal que $j < i$. Esto significa que usaremos $t-3$ colores para colorear el orden desde V_0 hasta V_{t-3} . Ahora bien, V_{t-1} no puede tener los colores en $\{0, \dots, t-3\}$, y por lo tanto se colorea con el color $t-2$. Finalmente, V_{t-2} tiene vértices asociados con todos sus predecesores, y sabemos que V_{t-1} tiene lados con V_{t-2} . Entonces los colores $\{0, \dots, t-2\}$ no están disponibles. Se usa el color $t-1$ y G colorea con exactamente t colores.

(3) Suponga $t \geq 3$. Si se ordenan los vértices poniendo primero los de V_0 , luego los de V_1 , etc. hasta V_{t-4} ; y luego se ponen los de V_{t-2} , los de V_{t-3} , y al final los de V_{t-1} , entonces corriendo G con este nuevo orden colorea G con exactamente t colores.

El razonamiento es igual. Hasta V_{t-4} tenemos que usar $t-4$ colores. Es decir que V_{t-2} tiene un solo color posible; a saber, $t-3$.

Ahora bien, todo vértice en V_{t-3} tiene vecinos en V_0, \dots, V_{t-4} . Pero si bien todo vértice en V_{t-2} tiene un vecino en V_{t-3} , no necesariamente todo vértice en V_{t-3} tiene un vecino en V_{t-2} .

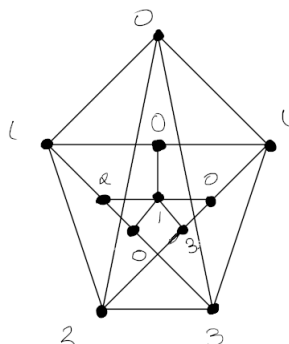
Entonces es posible que parte de los vértices de V_{t-3} se colorean con $t-2$ (si tienen vecinos en V_{t-2}) y otros con $t-3$ (si no tienen vecinos en V_{t-2}).

Finalmente, debemos colorear los de V_{t-1} . El mejor caso posible es que los vértices de V_{t-3} que son vecinos de V_{t-1} sean los de color $t-3$ (los que no son vecinos de V_{t-2}). En este caso, se colorea V_{t-1} con el color $t-2$.

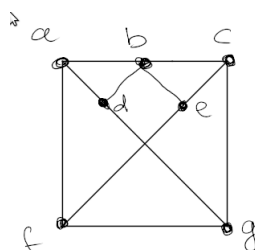
Pues en el mejor de los casos, G usa $t-1$ colores, es falso que en este orden G usa exactamente t colores.

Problem 6 (10) Pruebe que el gráfico en la figura tiene número cromático 4.

Pues $C_5 \subseteq G$, $\chi(G) \geq 3$. Es fácil dar un coloreo de 4 colores:



Ahora considere el siguiente subgrafo de G :



(Aquí los números denotan nombres de las aristas y no colores, como en el caso anterior). Pues contiene a C_3 necesitamos al menos tres colores para colorearlo propiamente. Asuma que existe un coloreo propio de tres colores. Los dos C_3 s se colorearán con los colores necesarios; por ejemplo, $c(a) = c(c) = 0$, $c(b) = 1$, $c(d) = c(e) = 2$. El único color disponible para f es 1; y si se colorea a f con 1 no existe ningún color disponible para g (y viceversa). Es decir, no existe un coloreo propio de tres colores.

El resultado anterior implica que $\chi(G) \geq 4$. Pero ya dimos un coloreo propio de cuatro colores de G . Luego $\chi(G) = 4$.

Problem 7 *Igual que el anterior pero con un C_7 .*

Es fácil notar que G da un coloreo propio de 4 colores, con lo cual $\chi(G) \leq 4$. Pues $C_7 \subseteq G$, $\chi(G) \geq 3$. Es decir, $\chi(G) \in \{3, 4\}$. Es fácil encontrar un subgrafo de G que no puede colorearse propiamente con 3 colores, lo cual concluye la prueba.

Problem 8 Sea $G = (V, E)$ un grafo tal que $\chi(H) < \chi(G)$ para todo $H \subseteq G$. Probar que $\chi(G) \leq \delta + 1$.

Asuma que $\chi(G) > \delta + 1$. Esto implica que $\delta < \chi(G) - 1$. Sea G' el grafo inducido por un vértice de grado δ y todos sus vecinos. Es trivial observar que en el peor caso este grafo tiene $\chi(G') = \delta + 1$, Pues G es crítico, tendríamos que $\delta + 1 < \chi(G)$, lo cual contradice la hipótesis.

Pues existe al menos un caso que contradice la hipótesis, y la hipótesis es general, la contradicción es general. Es decir, $\chi(G) \leq \delta + 1$.

3.2 Practico 2

Problem 9 Cambie la definición de network permitiendo que cada lado tenga dos capacidades asociadas, $c_1(\vec{xy})$ y $c_2(\vec{xy})$, con $c_1(\vec{xy}) \leq c_2(\vec{xy})$ para todo $\vec{xy} \in E$. Cambie la definición de flujo agregando la restricción de que $c_1(\vec{xy}) \leq f(\vec{xy}) \leq c_2(\vec{xy})$.

Encuentra una network donde pueda no existir ningún flujo de s a t .

Sea $\mathcal{N} = (V, E, c_1, c_2)$ una network bajo la nueva definición. Queremos construir \mathcal{N} de modo tal que no exista ninguna f que satisfaga simultáneamente las siguientes propiedades:

- $c_1(\vec{xy}) \leq f(\vec{xy}) \leq c_2(\vec{xy})$
- $in_f(x) = out_f(x) \ \forall x \in (V - \{s, t\})$
- $out_f(s) \geq in_f(s)$
- $in_f(t) \geq out_f(t)$

Problem 10 Sea $\mathcal{N} = (V, E, c)$ una network con max flow \mathcal{M} . Sea $\mathcal{N}' = (V, E, c')$ donde $c'(\vec{xy}) = c(\vec{xy}) + k$ para toda $\vec{xy} \in E$. Determine si el max flow \mathcal{M}' de \mathcal{N}' es mayor a \mathcal{M} y (de serlo) cuánto.

Sea f un flujo maximal de \mathcal{N} ; es decir, un flujo tal que $v(f) = \mathcal{M}$. Luego $out_f(s) - in_f(s) = \mathcal{M}$ (por definición).

Sea f' un flujo sobre \mathcal{N}' definido como $f'(\vec{xy}) = f(\vec{xy}) + k$ para todo $\vec{xy} \in E$, excepto cuando $y = s$, donde se define simplemente como $f(\vec{xs})$. Observe que

$$\begin{aligned} v(f') &= \sum_{x \in V \wedge \vec{sx} \in E} f'(\vec{sx}) - \sum_{x \in V \wedge \vec{xs} \in E} f'(\vec{xs}) \\ &= \sum_{\dots} [f(\vec{sx}) + k] - \sum_{\dots} [f(\vec{xs})] \\ &= v(f) + kw \\ &= \mathcal{M} + kw \end{aligned}$$

donde w es la cantidad de lados que salen de s . Esto basta para probar que el max flow de \mathcal{N}' es al menos $\mathcal{M} + k$, y aumenta proporcionalmente a la cantidad de lados que salen de s .

Problem 11 (Ejercicio 3)

Sea $\mathcal{N} = (V, E, c)$ una network tal que existen loops y lados bidireccionales y sea $\mathcal{N}' = (V, E', c)$ la misma network pero con todos los loops y lados bidireccionales removidos; es decir, $E' = E - \{\vec{xy} \in E : x = y \vee \vec{yx} \in E\}$. Sea f' un flujo sobre \mathcal{N} . Observe que, si existen lados bidireccionales o loops que involucren a s , tenemos

$$\begin{aligned}
v(f) &= \sum_{\dots} f(\overrightarrow{s\dot{x}}) - \sum_{\dots} f(\overrightarrow{x\dot{s}}) \\
&= \left[\sum_{\dots} f(\overrightarrow{s\dot{x}}) + \sum_{\text{bidirecciones}} f(\overrightarrow{s\dot{x}}) + f(\overrightarrow{s\dot{s}}) \right] - \left[\sum_{\dots} f(\overrightarrow{x\dot{s}}) + \sum_{\text{bidirecciones}} f(\overrightarrow{x\dot{s}}) + f(\overrightarrow{s\dot{s}}) \right] \\
&= \sum_{\text{respecto a } E'} f(\overrightarrow{s\dot{x}}) - \sum_{\text{respecto a } E'} f(\overrightarrow{x\dot{s}}) \\
&= v(f) \text{ respecto a } \mathcal{N}'
\end{aligned}$$

En otras palabras, los loops y las bidirecciones no contribuyen al valor de un flujo, y el valor de todo flujo f en un grafo con loops y bidirecciones es igual al valor de ese mismo flujo sobre el grafo sin loop y bidirecciones. Observe que la identidad indica lo mismo en el sentido inverso; es decir $v(f)$ sobre \mathcal{N}' equivale a $v(f)$ sobre \mathcal{N} .

Luego, si tenemos una caja negra que encuentra flujos maximales para grafos sin loops y bidirecciones, simplemente la usamos para encontrar el flujo maximal de \mathcal{N}' , y ese mismo flujo (cualquiera sea el valor que asigne a los loops y bidirecciones) será maximal en \mathcal{N} .

Problem 12 (Ejercicio 4)

Usaremos s para denotar la única fuente de la network que queremos construir, y s_1, \dots, s_n las n fuentes de la network dada.

La primera cuestión obvia es que $\overrightarrow{s\dot{x}}$ debe existir para todo x tal que $\overrightarrow{s_i\dot{x}}$ existe. Es decir, si un nodo puede recibir flujo de alguna de las n fuentes del grafo original, la fuente de nuestro grafo construido debe poder transferir flujo a ese nodo.

La segunda cuestión obvia es que si I es la cantidad total de flujo que puede recibir x desde las n fuentes originales, la fuente s de nuestro grafo construido debe poder ser capaz de transferir I a x . Es decir, $c(\overrightarrow{s\dot{x}})$ debe hacerse igual a $c(\{s_1, \dots, s_n\}, x)$. Es fácil ver que estas dos condiciones concluyen el problema.

Transformar k resumideros t_1, \dots, t_k en uno solo es análogo.

Problem 13 (Ejercicio 6) *Algoritmo:*

- *Buscar todos los cortes*
- *Calcular sus capacidades*
- *Retornar la menor capacidad*

Por max-flow min-cut, sabemos que este algoritmo devuelve el max flow. Deben computarse todos los subconjuntos $S \subseteq V - \{t\}$ que contengan a s . Hay 2^n subconjuntos de V ; si excluimos t , hay 2^{n-1} subconjuntos de V ; y si aseguramos que s se encuentre en ellos, hay 2^{n-2} .

Por cada uno de estos cortes, debemos computar su capacidad, lo cual involucra sumar las capacidades de todos los lados desde el conjunto hacia afuera del conjunto. Es evidente que $\frac{n(n-1)}{2}$, la máxima cantidad de lados, es una cota a la cantidad de capacidades a sumar. Esto nos dice que la complejidad del cálculo de las capacidades es a lo sumo $O(n^2)$. Pues esto es menor a la complejidad exponencial del primer paso, no hace falta considerarlo más.

El último paso (retornar la menor capacidad) también requiere 2^{n-1} pasos. La complejidad del algoritmo es $O(2^{n-2})$.

Problem 14 (Ejercicio 7)

Por min-cut max-flow, el valor de cualquier flujo maximal es la capacidad del corte minimal. En particular, $\mathcal{S} = \{s\} \cup \{x \in V : \exists f\text{-c.a. de } s \text{ a } x\}$ es un corte minimal.

Si todos los lados tienen capacidad par, la suma de las capacidades de los lados que van desde hacia fuera del corte minimal es una suma par. ■