

Teoría de Grafos, Combinatoria y Convexidad

Título: Caracterización por subgrafos prohibidos de grafos de caminos

Autores: Marisa Gutierrez, Jayme L. Swarcfiter, Silvia B. Tondato.

Lugar: Universidad Nacional de La Plata.

Una clase de grafos \mathcal{G} cerrada por subgrafos inducidos puede ser caracterizada por subgrafos prohibidos. Es decir existe una familia de grafos $P_{\mathcal{G}}$ minimal tal que $G \in \mathcal{G}$ si y sólo si G no contiene a ningún grafo de $P_{\mathcal{G}}$ como inducido. Generalmente es difícil encontrar la familia $P_{\mathcal{G}}$ para un clase \mathcal{G} dada.

Estudiamos clases de grafos de intersección de caminos de árboles en este sentido; UV : intersección de caminos de un árbol no dirigido; DV : intersección de caminos dirigidos en un árbol dirigido; RDV : intersección de caminos dirigidos enraizados en un árbol dirigido enraizado; *Intervalos* intersección de intervalos de la recta.

La familia de grafos prohibidos $P_{\mathcal{G}}$ ha sido encontrada para las clases de *Intervalos*(Lekkerkerker-Boland) y para la clase DV (Panda). Dado que para estas clases existen representaciones canónicas dadas por sus árboles cliques, desarrollamos una estrategia basada en dichas representaciones; con esto probamos nuevamente los resultados existentes y encontramos la familia de prohibidos para la clase UV .

Título: El índice de no-idealidad en ciertas operaciones de clutters

Autores: Gabriela Argiroffo

Lugar: Universidad Nacional de Rosario

En [1] se define un índice de no-idealidad de clutters que se preserva por dualidad blocker, y se estudia el comportamiento del mismo bajo la composición de clutters.

En este trabajo se presentan operaciones de clutters, algunas de ellas análogas a operaciones de grafos que preservan perfección (es decir, operaciones en las que el grafo resultante es perfecto si y sólo si los grafos operandos lo son), analizadas en [2].

Con respecto a dichas operaciones, se analiza si las mismas preservan idealidad (operaciones en las que el clutter resultante es ideal si y sólo si los clutters operandos lo son), y se estudia el comportamiento del mencionado índice de no-idealidad en el caso en que las operaciones se efectúan sobre clutters no-ideales.

Bibliografía:

[1] G. Argiroffo, S. Bianchi, G. Nasini: Clutter Nonidealness, por aparecer en Special Issue of Discrete Applied Mathematics.

[2] G. Cornuéjols: Combinatorial Optimization: Packing and Covering, SIAM, CBMS 74 (2001).

Título: Estabilidad de funciones crecientes convexas a lo largo de rayos.

Autores: VERA de SERIO, Virginia N.

Lugar: Universidad Nacional de Cuyo

En este trabajo se estudia la estabilidad del conjunto de nivel inferior $\{x \in \mathbb{R}_{++}^n \mid f(x) \leq 0\}$ donde f es una función *ICAR*, i.e. f es una función creciente en \mathbb{R}_{++}^n ($x \geq y$ implica $f(x) \geq f(y)$) y la función $f_x :]0, +\infty[\rightarrow \mathbb{R} \cup \{+\infty\}$ definida por $f_x(\lambda) := f(\lambda x)$ es convexa, cualquiera sea x en \mathbb{R}_{++}^n . Aquí $\mathbb{R}_{++}^n := \{x \in \mathbb{R}^n \mid x > \mathbf{0}\}$, donde $x > y$ significa $x_i > y_i$, $i = 1, 2, \dots, n$; $x \geq y$ se define similarmente.

En *análisis monótonico* estas funciones juegan el mismo papel que juegan las funciones convexas usuales en el análisis convexo. Se muestra que las funciones *ICAR* son localmente Lipschitz en el interior de su dominio y que la convergencia puntual de una sucesión de funciones *ICAR* implica la convergencia uniforme en conjuntos compactos de \mathbb{R}_{++}^n . Esta propiedad se aplica para establecer resultados de estabilidad para funciones *ICAR* similares en algún sentido a aquéllos de funciones convexas. Más específicamente, si \mathcal{F} indica el conjunto de todas las funciones *ICAR* finito valuadas definidas en \mathbb{R}_{++}^n , interesa estudiar la estabilidad de la correspondencia $\mathcal{S} : \mathcal{F} \rightrightarrows \mathbb{R}_{++}^n$ definida por

$$\mathcal{S}(f) := \{x \in \mathbb{R}_{++}^n \mid f(x) \leq 0\} \equiv F.$$

Se introduce una métrica en \mathcal{F} y se caracteriza la estabilidad para la consistencia (o sea se caracteriza la condición de que f pertenezca al interior del dominio de \mathcal{S}) probando que es equivalente a la semicontinuidad inferior de \mathcal{S} en el sentido de Berge y también a la existencia de una solución estricta.

Título: Grafos Clique Críticos.
Autores: Liliana Alcón
Lugar: Universidad Nacional de La Plata

Dado un grafo G , el grafo clique de G , que se denota mediante $K(G)$, es el grafo intersección de la familia de cliques (completos maximales) de G . Si v es un vértice de G , $G - v$ es el grafo que se obtiene removiendo de G el vértices v y todas las aristas incidentes en él. Escalante y Toft definen en [1] los grafos clique-críticos como aquellos tales que para todo vértice v , se verifica que $K(G - v) \neq K(G)$.

En este trabajo presentamos una sencilla caracterización de los grafos clique-críticos y demostramos que el problema de reconocimiento de los grafos clique-crítico es NP-completo. Por otra parte probamos que si H tiene m aristas entonces cualquier grafo clique-crítico G , tal que $K(G) = H$ tiene a lo sumo $2m$ vértices.

References

- [1] F. Escalante, B. Toft, On Clique-Critical Graphs, *Journal of Combinatorial Theory (B)*, **17**, (1974), 170-182.

Título: Número de árbol y de foresta de grafos adjuntos, (2,1)adjuntos, totales y (2,1) totales.

Autores: Elsa Osio, Teresa Braicovich, Cora Bernardi y Cristina Costes

Lugar: Universidad Nacional del Comahue - Neuquén

Sea el grafo $G(V, U)$, se define el *número de foresta* según aristas ($\gamma(G)$) como el mínimo número de subconjuntos en los cuales puede particionarse $U(G)$ en forestas, de forma análoga se define el *número de árbol* según aristas ($\tau(G)$) como el mínimo número de subconjuntos en los cuales puede particionarse $U(G)$ en árboles. Por otra parte, teniendo en cuenta el concepto de digrafos (h, j) adjunto y (h, j) total se definen los grafos (2, 1) adjunto y (2, 1) total para el caso no dirigido.

Dado un grafo G k -regular se analizará, en este trabajo, la relación existente entre el número de árbol y número de foresta de los grafos adjunto, total, (2,1) adjunto y (2, 1) total de dicho grafo G . Para esto se utilizará, entre otros, el Teorema de Ringel – Lladó – Serra, el cuál se basa en el concepto de conectividad.

Referencias:

[1] A. R. Chiappa. “Palabras circulares equilibradas. Grafos adjuntos”. INMABB- CONICET. Universidad Nacional del Sur. (1982).

[2] F.R. K. Chung. “On partition of graphs into trees”. Discrete Math. 23 (1978) 23-30.

[3] G. Ringel – A. Lladó – O. Serra. “On the tree number of regular graphs”. Discrete Math. 165/166 (1997) 587-595.

[4] U. Schulte: “Constructing trees in bipartite graphs”. Discrete Math. 154 (1996) 317-320.

[5] R. Lewis: “The number of spanning trees of a complete multipartite graph”. Discrete Math. 197/198 (1999) 537-541.

Título: Un operador de visibilidad en espacios de convexidad

Autores: Francisco Alberto Formica y Juan Carlos Bressan

Lugar: Facultad de Farmacia y Bioquímica, UBA

En esta comunicación supondremos que (X, \mathbf{C}) es un espacio de convexidad, que induce una geometría lineal densa y extensible en el sentido de W. A Coppel (1998). Llevaremos a este contexto axiomático algunos resultados sobre el operador de visibilidad definido en R^d , por H. Martini y W. Wenzel. Además de la notación habitual, consideraremos:

$$[a,b] = \mathbf{C}(a,b) \text{ y } [a,b > = \mathbf{C}(a,b) \cup \{x \in X : b \in \mathbf{C}(a,x)\}.$$

Algunas definiciones y proposiciones que se llevaron a este contexto axiomático son las siguientes:

D.1. Sean $E \subset X$ y $\sigma: \mathbf{P}(E) \rightarrow \mathbf{P}(E)$ una función:

a) σ es *operador de clausura* si cumple: **(H0)** $\forall A \subset E, A \subset \sigma(A)$.

(H1) $A \subset B \subset E \Rightarrow \sigma(A) \subset \sigma(B)$. **(H2)** $\forall A \subset E, \sigma(\sigma(A)) = \sigma(A)$.

b) σ es *operador de visibilidad* si cumple: **(H0)**, **(H1)** y

(V) $\forall A \subset E, \forall e \in \sigma(A), \exists a \in A, e \in \sigma(a)$ (*condición de visibilidad*).

D.2. Sean $K \subset X$ y $E = X \setminus K$, definimos $\forall A \subset E$,

$$\sigma_K(A) = A \cup \{b \in E \setminus A : \exists a \in A, ([a,b] \cap K = \emptyset \wedge [a,b > \cap K \neq \emptyset)\}.$$

P.1. i) $\forall A \subset X, \sigma_\emptyset(A) = A$. ii) $\forall K \subset X, \sigma_K(\emptyset) = \emptyset$.

P.2. Sean $K \subset X$ y $E = X \setminus K$, entonces $\sigma_K: \mathbf{P}(E) \rightarrow \mathbf{P}(E)$ es un operador de visibilidad.

P.3. Sean $K \in \mathbf{C}$ y $E = X \setminus K$, entonces $\sigma_K: \mathbf{P}(E) \rightarrow \mathbf{P}(E)$ es un operador de clausura.

P.4. Sean $\emptyset \neq K \in \mathbf{C}$ y $E = X \setminus K$, entonces:

i) $\forall a \in E, J(K, a) = K \cup \sigma_K(a)$.

ii) $\forall a \in E, \mathbf{C}(K \cup \{a\}) = K \cup \sigma_K(a)$.

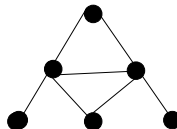
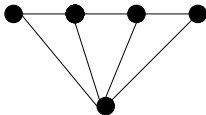
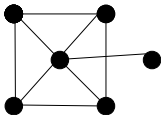
iii) $\forall A \subset E, K \subset \text{mir}(K \cup \sigma_K(A))$.

iv) $\forall A \subset E, \mathbf{C}(K \cup A) = K \cup \sigma_K(\mathbf{C}(A))$.

Título: Una nueva caracterización de los grafos Treelike

Autores: Dobson, P.; Gutierrez, M.;Szwarcfiter, J. L.

Lugar: UNRosario, UNLa Plata y UFRio de Janeiro



Un grafo de comparabilidad es de *treelike* si admite un orden cuyo grafo cubridor es un árbol. La clase de los grafos comparabilidad treelike no es una clase hereditaria, un ejemplo de ello lo proporciona una rueda 4: W_4 , que es treelike pero si le sacamos el vértice central, tenemos un ciclo C_4 , que no lo es. Se prueba que un grafo es tree-like si no tiene como subgrafos inducidos a ni a C_{2n} , para $n \geq 3$ ni a ninguno de los de la figura y verifica la condición de los ciclos 4 (es decir, si C es un ciclo de 4 vértices, la intersección de las vecindades de éstos induce un completo).

Título: Una Topología Inducida por la Estructura de Convexidad

Autores: Juan Carlos Bressan

Lugar: Facultad de Farmacia y Bioquímica, UBA

Sea (X, \mathbf{C}) espacio de **JD**-convexidad T_1 , que además cumple:

(A.1) $S \subset X \Rightarrow \text{ext}(S) = \text{ext}(\mathbf{C}(S))$.

(A.2) $[c \notin \mathbf{C}(a, b) \wedge b \notin \mathbf{C}(a, c)] \Rightarrow \mathbf{C}(a, b) \cap \mathbf{C}(a, c) = \{a\}$.

(A.3) $p \in \mathbf{C}(S) \Rightarrow \mathbf{C}(S) = \cup \{ \mathbf{C}(p \cup (S \setminus s)) : s \in S \}$.

(A.4) $a \neq b \Rightarrow \exists \{c, d\} \subset X \setminus \{a, b\}, [a \in \mathbf{C}(b, c) \wedge d \in \mathbf{C}(a, b)]$.

Por una comunicación que presenté en UMA-2003, en estos espacios queda definida la cápsula afín *af* S para todo $S \subset X$.

Ahora obtendremos un espacio de convexidad topológico, induciendo una topología, tal que los polítopos resulten conjuntos cerrados. Algunas definiciones y proposiciones son:

D.1. $\forall C \in \mathbf{C}, C^i = \{a \in C : \forall b \in C \setminus a, \exists c \in C \setminus a, a \in \mathbf{C}(b, c)\}$.

D.2. $\forall C \in \mathbf{C}, \text{int } C = \{a \in C : \forall b \in X \setminus a, \exists c \in C \setminus a, a \in \mathbf{C}(b, c)\}$.

P.1. $C \in \mathbf{C} \Rightarrow \text{int } C \subset C^i$.

P.2. $[C \in \mathbf{C} \wedge \text{af } C = X] \Rightarrow \text{int } C = C^i$.

P.3. $C \in \mathbf{C} \Rightarrow [(\text{int } C) \in \mathbf{C} \wedge C^i \in \mathbf{C}]$.

P.4. $C \in \mathbf{C} \Rightarrow [\text{int}(\text{int } C) = \text{int } C \wedge (C^i)^i = C^i]$.

P.5. Sean $A, B \in \mathbf{C}$: (i) $A^i \cap B^i \neq \emptyset \Rightarrow (A \cap B)^i = A^i \cap B^i$.

(ii) $\text{int}(A \cap B) = (\text{int } A) \cap (\text{int } B)$. (iii) $A \subset B \Rightarrow \text{int } A \subset \text{int } B$.

D.3. $\mathbf{A} = \{S \subset X : \forall x \in S, \exists A_x \in \mathbf{C}, (A_x \subset S \wedge x \in \text{int } A_x)\}$.

D.4. $\hat{\mathbf{A}} = \{S \subset X : X \setminus S \in \mathbf{A}\}$ es la familia de conjuntos cerrados.

P.6. $(X, \hat{\mathbf{A}}, \mathbf{C})$ es un espacio de convexidad topológico.

P.7. Si $X = \mathfrak{R}^n$ y $\mathbf{C} = \{C \subset X : C = \text{conv } C\}$, entonces (X, \mathbf{C}) es un espacio de **JD**-convexidad T_1 que cumple **(A.1)**-**(A.4)** y la familia $\hat{\mathbf{A}}$ inducida por \mathbf{C} es igual a la de cerrados dada por sus normas.