

תורת הגרפים - הרצאה 11

15 בינואר 2012

בעיית רמזי

למת לחיצות הידיים

אם ששה אנשים מגיעים למסיבה ולוחצים ידיים אז יש שלשה שלחצו ידיים זה לזה או שלשה שלא לחצו ידיים זה לזה.

הוכחה

הלמה שקולה לטענה הבאה:
בכל גרף פשוט מסדר 6, G , יש ל- G תת גרף איזומורפי ל- K_3 או יש ל- \bar{G} יש תת גרף איזומורפי ל- K_3 .
נוכיח את הטענה.
יהי G גרף מסדר 6 שקב' קדקדיו V .
לכל קדקד $u \in V$

$$d_G(u) + d_{\bar{G}}(u) = 5$$

לכן:

$$d_G(u) \geq 3$$

או

$$d_{\bar{G}}(u) \geq 3$$

בה"כ, $d_G(u) \geq 3$.
יהיו x, y, z שכנים של u ב- G .
אם אין ב- G אין משולש, אז $(x, y), (x, z), (y, z) \notin E(G)$, מכאן xyz משרים משולש ב- \bar{G} .

הגדרה

יהיו s, t מס' טבעיים.
מס' רמזי $R(s, t)$ הוא המס' הטבעי המינימלי n כך שכל גרף פשוט G מסדר n מקיים:
 G מכיל תת גרף איזומורפי ל- K_s או \bar{G} מכיל תת גרף איזומורפי ל- K_t .
במילים אחרות - n הוא המס' המינימלי המקיים:
אם נצבע צלעות גרף שלם K_n בשני צבעים (אדום וכחול) אז יש תת גרף מושרה מסדר s שכל צלעותיו כחולות או תת גרף מושרה מסדר t שכל צלעותיו אדומות.

עובדה 1

לכל s, t :

$$R(s, t) = R(t, s)$$

עובדה 2

לכל t טבעי:

$$R(1, t) = 1$$

עובדה 3

לכל $t \geq 2$ טבעי:

$$R(2, t) = t$$

טענה 4

$$R(3, 3) = 6$$

הוכחה

הוכחנו ש $R(3, 3) \leq 6$ לפי למת לחיצת הידיים.
 מאידך, לכל $n \leq 5$ יש גרף G מסדר n כך ש G לא מכיל משולש וגם \bar{G} לא מכיל משולש.
 עבור $n = 3$ - P_3 .
 $n = 4$ - C_4 .
 $n = 5$ - C_5 .

משפט רמזי (1930)

לכל s, t טבעיים, $R(s, t) < \infty$.
 בעייה חשובה - חשב את $R(s, t)$ (בעייה פתוחה עבור רוב המקרים).

הוכחה

עבור $s \leq 2$ או $t \leq 2$, המשפט נכון לפי העובדות לעיל.
 נוכיח טענה חזקה יותר:
 לכל $s \geq 3$ ו $t \geq 3$ טבעיים, $R(s, t)$ סופי וכן $R(s, t) \leq R(s-1, t) + R(s, t-1)$.
 נוכיח טענה זו באינדוקציה על $s+t$.
 $s+t = 6$ כאשר $s=t=3$.
 לפי טענה 4, $R(3, 3) = 6$.
 לפי העובדות לעיל, $R(2, 3) = R(3, 2) = 3$.
 לכן:

$$R(3, 3) = 6 = 3 + 3 = R(2, 3) + R(3, 2)$$

והטענה נכונה עבור $s=t=3$.
 נניח נכונות הטענה עבור $s+t < m$.
 יהיו s, t כך ש $s+t = m$.
 נסמן:

$$N = R(s-1, t) + R(s, t-1)$$

זה מס' סופי לפי הנחת האינדוקציה.
 יהי G גרף מסדר N .
 לכל קדקד $u \in E(G)$ מתקיים:

$$\begin{aligned} d_G(u) + d_{\bar{G}}(u) &= N - 1 \\ &= R(s-1, t) + R(s, t-1) - 1 \end{aligned}$$

לא ייתכן שיתקיים:

$$d_G(u) < R(s-1, t)$$

וגם

$$d_{\bar{G}}(u) < R(s, t-1)$$

בה"כ, $d_G(u) \geq R(s-1, t)$.
 נתבונן בתת הגרף H של G המושרה ע"י שכני u . הסדר שלו לפחות $R(s-1, t)$.
 לכן H מכיל תת גרף איזומורפי ל- K_{s-1} או \bar{H} מכיל תת גרף איזומורפי ל- K_t .
 אם \bar{H} מכיל K_t אז גם \bar{G} מכיל K_t וסיימנו.
 אם H מכיל K_{s-1} , אז יחד עם u הוא מכיל K_s וסיימנו.
 מש"ל.

תזכורת

$$\binom{n}{k} = \frac{n!}{k!(n-k)!}$$

נוסחת רלב"ג - פסקל:

$$\binom{n}{k} = \binom{n}{k-1} + \binom{n-1}{k-1}$$

מסקנה

לכל $s, t \geq 2$:

$$R(s, t) \leq \binom{s+t-2}{s-1}$$

הוכחה

באינדוקציה על $s+t$.
 אם $s+t=4$ (כאשר $s=t=2$) אז

$$2 = R(2, 2) \leq \binom{2}{1} = 2$$

נניח נכונות עבור $s+t < m$.
 יהיו $s, t \geq 2$ טבעיים כך $s+t=m$.
 אזי לפי הטענה שהוכחנו במשפט,

$$\begin{aligned} R(s, t) &\leq R(s-1, t) + R(s, t-1) \\ &\leq \binom{s+t-3}{s-2} + \binom{s+t-3}{s-1} \\ &= \binom{s+t-2}{s-1} \end{aligned}$$

דוגמה

$$R(k, k) \leq \binom{2k-2}{k-1} \approx \frac{1}{\sqrt{2\pi(k-1)}} 2^{2k-2}$$

זה לכל היותר מעריכי ב- k .

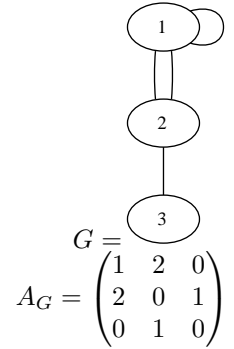
בעייה פתוחה

הערכת $R(s, t)$.

תורת הגרפים האלגברית

הגדרה

יהי G גרף (יכול להיות עם ריבוי צלעות, לולאות, יכול להיות מכוון) מסדר סופי ועם מס' סופי של צלעות. נניח סדר G הוא n , ובה"כ קדקדו $\{v_1, \dots, v_n\}$. נגדיר מטריצת שכנות (Adjacency Matrix) של G A_G - מטריצה מסדר $n \times n$ שאבריה שלמים אי שליליים כך ש a_{ij} מס' הצלעות ב v_i ל v_j . למשל:



עובדות

1. A_G סימטרית $\iff G$ לא מכוון (או שהוא מכוון ומס' הצלעות מ i ל j שווה למס' הצלעות מ j ל i).
2. מס' הלולאות ב G $= \text{trace}(A_G)$.
3. בגרף לא מכוון ללא לולאות:

$$|E| = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij}$$

4. לכל קדקד $v_i \in V(G)$:

$$d_G(v_i) = \sum_{j=1}^n a_{ij} = \sum_{j=1}^n a_{ji}$$

5. אם G פשוט (לא מכוון):

$$\text{Tr}(A_G^2) = 2|E(G)|$$

הוכחה:

$$\begin{aligned} \text{Tr}(A_G^2) &= \sum_{i=1}^n (A_G^2)_{ii} \\ &= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n (a_{ij}a_{ji}) \\ &= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij}^2 \end{aligned}$$

G פשוט לכן a_{ij} הוא 0 או 1 לכן

$$\text{Tr}(A_G^2) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} = 2|E(G)|$$

הערה

נדון בגרפים לא מכוונים.

מסקנה 6

בגרף פשוט לא מכוון:

$$(A_G^2)_{ii} = d_G(v_i)$$

הוכחה: השלם.

טענה 7

לכל גרף G סופי מסדר n , טבעי m , $1 \leq i, j \leq n$:
מס' ההילוכים מאורך m מ v_i ל v_j = $(A_G^m)_{ij}$.

הוכחה

באינדוקציה על m .

אם $m = 1$:

$(A_G^1)_{ij}$ = מס' הצלעות מ v_i ל v_j = מס' ההילוכים מאורך 1 מ v_i ל v_j .
נניח נכונות עבור m .
כעת:

$$(A_G^{m+1})_{ij} = (A_G^m \cdot A_G)_{ij} = \sum_{k=1}^n (A_G^m)_{ik} \cdot (A_G)_{kj}$$

וזה שווה לסכום על k של מס' ההילוכים מ v_i ל v_k באורך m כפול מס' הצלעות מ v_k ל v_j וזה סכום על k של מס' ההילוכים מאורך $m+1$ מ v_i ל v_j כך שבצעד m נמצאים ב v_k , וזה בדיוק מס' ההילוכים מאורך $m+1$ מ v_i ל v_j .

מסקנה 8

לכל גרף G סופי n טבעי, מס' ההילוכים הסגורים מאורך m ב G .

תזכורת

λ ערך עצמי של מטריצה A עם וקטור עצמי $u \neq 0$ אם מתקיים:

$$Au = \lambda u$$

דוגמה

$$\begin{aligned} G &= K_2 \\ A_{K_2} &= \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \lambda = 1 \\ \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \lambda = -1 \end{aligned}$$

המשך תזכורת

אם A סימטרית אז הע"ע של A ממשיים ויש לה בסיס אורתונורמלי של ו"ע. נסמן $\text{spec}(A)$ אוסף ע"ע (עם ריבוי). לכל m טבעי מתקיים

$$\text{Tr}(A^m) = \sum_{i=1}^n \lambda_i^m$$

כאשר A מסדר $n \times n$ עם ע"ע $\lambda_1, \dots, \lambda_n$.

משפט 9

יהי G גרף סופי לא מכוון עם $\lambda_1 \geq \lambda_2 \geq \dots \geq \lambda_n$ ע"ע של A_G מתקיים לכל m טבעי שמש' ההילוכים הסגורים מאורך m שווה ל:

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i^m$$

הוכחה

לפי המסקנה והתזכורת.

הגדרה

אוטומורפיזם של גרף $G = (V, E)$ היא העתקה $\varphi : V \rightarrow V$ חח"ע ועל שהיא איזומורפיזם (כלומר מעבירה את הגרף לעצמו).

הגדרה

גרף הוא טרנזיטיבי-קדקדים אם לכל זוג קדקדים $u, v \in V(G)$ יש אוטומורפיזם של G, φ , המקיים:

$$\varphi(u) = v$$

הערה

כל גרף טרנזיטיבי קדקדים הוא בהכרח רגולרי.

דוגמאות

1. כל מעגל C_n .

2. K_n .

3. גופים אפלטוניים (בפרט קוביה).

מסקנה 10

אם G טרנזיטיבי קדקדים, k -רגולרי מסדר n , אז ההסתברות לחזור לקדקד המוצא בהילוך מאורך m היא:

$$\frac{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \lambda_i^m}{k^m}$$

כאשר $\lambda_1 \geq \dots \geq \lambda_n$ ע"ע של A_G .

הוכחה

מס' ההילוכים הסגורים מאורך m שווה ל $\sum_{i=1}^n \lambda_i^m$. מס' ההילוכים מאורך m הוא $n \cdot k^m$ (אפשרויות לבחור נק' התחלה ואז k אפשרויות ללכת כל פעם). לכן, ההסתברות של הילוך אקראי להיות סגור הוא:

$$\frac{\sum_{i=1}^n \lambda_i^m}{nk^m}$$

מכיוון שהגרף טרנזיטיבי קדקדים, ההסתברות הזו שווה על כל הקדקדים (בגרף רגיל זו ההסתברות הממוצעת).

דוגמה - בעיית השיכור (מרקוב)

יש שיכור שעומד בין שני פאבים. הוא רוצה להגיע לפאב, אבל הוא לא יודע איך ללכת, אז הוא הולך בהסתברות $\frac{1}{2}$ ימינה והסתברות $\frac{1}{2}$ שמאלה. שאלה - היכן יימצא השיכור אחרי n צעדים? זה הילוך אקראי על P_n . (את הבעיה הזו אנו לא יודעים לפתור עם המשפט).

דוגמה אחרת - K_2

מה ההסתברות החזרה בהילוך אקראי בן m צעדים?

$$P_r = \begin{cases} 1 & m \text{ is even} \\ 0 & m \text{ is odd} \end{cases}$$

הערה

הילוך אקראי על גרף - בכל צעד מגרילים שכן בהסתברות אחידה.

דוגמה נוספת - K_3

מה ההסתברות החזרה בהילוך אקראי במשולש?

$$A_G = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

הע"ע הם:

$$\text{spec} = \{-1, -1, 2\}$$

לכן ההסתברות החזרה:

$$P_r = \frac{2^m + (-1)^m + (-1)^m}{3 \cdot 2^m} = \frac{1}{3} + \frac{(-1)^m}{3 \cdot 2^{m-1}}$$

משפט

גרף G הוא דו צדדי $\iff (\lambda \text{ ע"ע בריבוי } k \text{ של } A_G \iff -\lambda \text{ ע"ע בריבוי } k \text{ של } A_G)$

הוכחה

נניח שהצד השמאלי נכון. מס' ההילוכים הסגורים מאורך אי זוגי $2m+1$ שווה לסכום

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i^{2m+1}$$

כאשר $\lambda_1 \geq \lambda_2 \geq \dots \geq \lambda_n$ ומתקיים $\lambda_i = -\lambda_{n+1-i}$.
 לכן:

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^n \lambda_i^{2m+1} &= \sum_{i=1}^{\frac{n}{2}} \lambda_i^{2m+1} + \sum_{i=\frac{n}{2}+1}^n \lambda_i^{2m+1} \\ &= \sum_{i=1}^{\frac{n}{2}} \lambda_i^{2m+1} + \sum_{i=1}^{\frac{n}{2}} -\lambda_i^{2m+1} \\ &= 0 \end{aligned}$$

לכן אין מעגלים מאורך אי זוגי ב G ולכן G זו צדדי.
 כיוון שני:

נניח ש G זו צדדי.

בה"כ, v_1, \dots, v_k צד א' ו v_{k+1}, \dots, v_n צד ב'.

יהי $u = \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_n \end{pmatrix}$ ו"ע עם ע"ע λ . מתקיים:

$$A_G \cdot u = \lambda u$$

לכן לכל $i, 1 \leq i \leq n$ $(A_G u)_i = \lambda u_i$.

$$(A_G u)_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} u_j = \lambda u_i$$

נתבונן בוקטור:

$$\bar{u} = \begin{pmatrix} u_1 \\ \vdots \\ u_k \\ -u_{k+1} \\ \vdots \\ -u_n \end{pmatrix}$$

טענת עזר

$$A_G \cdot \bar{u} = -\lambda \bar{u}$$

הוכחת טענת העזר

נניח $1 \leq i \leq k$ (מקרה א').

$$\begin{aligned}(A_G \bar{u})_i &= \sum_{j=1}^n a_{ij} \bar{u}_j \\ &= \sum_{j=k+1}^n a_{ij} \bar{u}_j \\ &= \sum_{j=k+1}^n a_{ij} \cdot (-u_j) \\ &= - \sum_{j=k+1}^n a_{ij} u_j \\ &= - \sum_{j=1}^n a_{ij} u_j \\ &= -\lambda u_i = -\lambda \bar{u}_i\end{aligned}$$

המקרה השני, $k+1 \leq i \leq n$, דומה.
לכן, אם λ ע"ע, גם $-\lambda$ ע"ע, מש"ל.