



Общероссийский математический портал

А. Х. Галстян, Проблема Ферма—Штейнера в пространстве компактных подмножеств евклидовой плоскости, *Итоги науки и техн. Сер. Современ. мат. и ее прил. Темат. обз.*, 2020, том 175, 44–55

DOI: <https://doi.org/10.36535/0233-6723-2020-175-44-55>

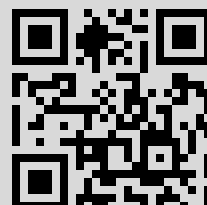
Использование Общероссийского математического портала Math-Net.Ru подразумевает, что вы прочитали и согласны с пользовательским соглашением

<http://www.mathnet.ru/rus/agreement>

Параметры загрузки:

IP: 94.25.170.120

8 июня 2020 г., 17:21:35





ИТОГИ НАУКИ И ТЕХНИКИ.
Современная математика и ее приложения.
Тематические обзоры.
Том 175 (2020). С. 44–55
DOI: 10.36535/0233-6723-2020-175-44-55

УДК 514.12

ПРОБЛЕМА ФЕРМА—ШТЕЙНЕРА В ПРОСТРАНСТВЕ КОМПАКТНЫХ ПОДМНОЖЕСТВ ЕВКЛИДОВОЙ ПЛОСКОСТИ

© 2020 г. А. Х. ГАЛСТЯН

Аннотация. Проблема Ферма—Штейнера состоит в поиске всех точек метрического пространства Y , для каждой из которых сумма расстояний до точек из некоторого фиксированного конечного подмножества A пространства Y минимальна. В работе изучается эта проблема в случае, когда Y — это пространство компактных подмножеств евклидовой плоскости, наделенное метрикой Хаусдорфа, а точки из A — это конечные попарно непересекающиеся компакты.

Ключевые слова: проблема Ферма—Штейнера, расстояние Хаусдорфа, компактное подмножество, евклидово пространство, компакт Штейнера.

THE FERMAT—STEINER PROBLEM IN THE SPACE OF COMPACT SUBSETS OF THE EUCLIDEAN PLANE

© 2020 А. Н. GALSTYAN

АБСТРАКТ. The Fermat—Steiner problem is the problem of finding all points of a metric space Y such that the sum of the distances from them to points of a certain fixed finite subset A of the space Y is minimal. In this paper, we examine the Fermat—Steiner problem in the case where Y is the space of compact subsets of the Euclidean plane endowed with the Hausdorff metric, and points of A are finite pairwise disjoint compact sets.

Keywords and phrases: Fermat—Steiner problem, Hausdorff distance, compact subset, Euclidean space, Steiner compact.

AMS Subject Classification: 51E99

1. Введение. Основными результатами данной работы являются критерий минимального компакта Штейнера в классе решений для поиска таких компактов (теорема 4.1) и верхние оценки количества точек в минимальных компактах (теоремы 4.2, 4.11). Также в работе освещаются некоторые факты из устройства минимальных компактов (утверждения 4.5, 4.8), которые и дали возможность получить оценки их мощностей. Эти факты потребовали введения нового понятия — *точки сцепки*. Более того, они позволили вывести критерий, когда класс решений содержит из минимальных всего один компакт Штейнера (теорема 4.15). Помимо этого из утверждений 4.5 и 4.8 выводятся следствия, интересные сами по себе, также отражающие устройство компактов Штейнера (следствие 4.6 и утверждение 4.16).

Работа выполнена в рамках программы поддержки ведущих научных школ (проект № НШ-6399.2018.1).

Отметим, что данная работа носит обзорный характер имеющихся новых результатов, основные из которых перечислены выше. Однако часть из них представлена полностью вместе с доказательствами.

2. Основные определения и предварительные результаты. Проблема Ферма—Штейнера тесно связана с понятием графа в метрическом пространстве.

Определение 2.1 (см. [3]). *Простым графом* называется пара (V, E) , состоящая из конечного множества V и некоторого множества E двухэлементных подмножеств $\{u, v\} \subset V$. Элементы множества V называют *вершинами*, а элементы множества E — *ребрами*.

Для удобства часто пишут вместо $\{u, v\}$ просто uv и говорят, что вершина u соединена ребром с вершиной v . Далее рассматриваются только простые графы, поэтому слово «простой» будем опускать.

Определение 2.2 (см. [3]). Пусть M — произвольное множество. Граф $G = (V, E)$ называется *графом на множестве M* , если $V \subset M$.

Определение 2.3 (см. [2]). Чередующаяся последовательность $v_1, e_1, v_2, e_2, \dots, e_l, v_{l+1}$ вершин и ребер графа, удовлетворяющая условию $e_i = v_i v_{i+1}$, $i = \overline{1, l}$, называется *маршрутом, соединяющим вершины v_1 и v_{l+1}* (или (v_1, v_{l+1}) -*маршрутом*).

(v_1, v_{l+1}) -Маршрут можно задать последовательностью v_1, v_2, \dots, v_{l+1} его вершин, а также последовательностью e_1, e_2, \dots, e_l ребер.

Определение 2.4 (см. [2]). Граф G называется *связным*, если любые две его несовпадающие вершины соединены маршрутом.

Определение 2.5 (см. [3]). Пусть граф $G = (V, E)$ является связным и пусть $A \subset V$; тогда говорят, что G *соединяет A* ; при этом вершины из A называют *граничными*, а из $V \setminus A$ — *внутренними*.

Определение 2.6 (см. [2]). Пусть $G = (V, E)$ — граф, $\omega : E \rightarrow \mathbb{R}_+$ — вещественнозначная функция, ставящая в соответствие каждому ребру e неотрицательное число $\omega(e)$. Тогда $\omega(e)$ называется *весом* ребра e , а пара (G, ω) называется *взвешенным графом*.

Определение 2.7 (см. [2]). *Длиной* (или *весом*) $\omega(G)$ взвешенного графа (G, ω) называется сумма весов его ребер.

Определение 2.8 (см. [2]). *Путем* в графе G называется маршрут, все вершины которого различны.

Пусть A — конечное множество с введенной на нем (псевдо)метрикой ρ , $(G = (V, E), \omega)$ — конечный связный взвешенный граф, соединяющий A . Определим на множестве V (псевдо)метрику d_ω по следующему правилу: расстояние между двумя вершинами есть наименьший из весов путей, соединяющих их в графе (G, ω) .

Определение 2.9 (см. [5]). *Заполнением* конечного (псевдо)метрического пространства A называется такой взвешенный граф $\mathfrak{G} = (G, \omega)$, соединяющий A , что для любых $p, q \in A$ выполнено неравенство $\rho(p, q) \leq d_\omega(p, q)$.

Определение 2.10 (см. [5]). Граф G заполнения \mathfrak{G} называется *типом* этого заполнения.

Каждое решение проблемы Ферма—Штейнера можно рассматривать как заполнение типа «граф-звезда» (терминологию теории графов см. в [2]) конечного подмножества A метрического пространства X с метрикой ρ . Множество листьев графа равно A , а узел — это найденная точка $x \in X$, находящаяся на наименьшем суммарном расстоянии от точек множества A . Весовая функция ω на графе-звезде ставит в соответствие каждому ребру ax ($a \in A$) число, равное $\rho(a, x)$.

Действительно, одним из условий на функцию, чтобы она была (псевдо)метрикой, является неравенство треугольника. В нашем случае для любых $a_1, a_2 \in A$ имеем $d_\omega(a_1, a_2) = \rho(a_1, x) + \rho(x, a_2)$. Отсюда согласно неравенству треугольника получаем, что

$$\rho(a_1, a_2) \leq \rho(a_1, x) + \rho(x, a_2) = d_\omega(a_1, a_2),$$

т.е. данный взвешенный граф-звезда является заполнением метрического пространства A с метрикой, которая есть сужение на A метрики объемлющего пространства X .

Отметим, что ввиду того, что граф-звезда соединяет A , элементы пространства A являются по нашему определению граничными. В связи с этим множество A далее будем называть *границей*.

В настоящей работе изучается частный случай проблемы Ферма—Штейнера, когда в качестве метрического пространства X рассматривается множество $H(\mathbb{R}^2)$ всех непустых компактных подмножеств евклидова пространства \mathbb{R}^2 . На $H(\mathbb{R}^2)$ вводится метрика Хаусдорфа (определение напомним ниже). В качестве A берется некоторое непустое подмножество $H(\mathbb{R}^2)$.

Пусть (X, ρ) — произвольное метрическое пространство, a и b — произвольные его точки; тогда расстояние $\rho(a, b)$ между ними для краткости будем обозначать $|ab|$.

Определение 2.11 (см. [7]). *Расстоянием от точки p до непустого подмножества A метрического пространства будем называть величину*

$$|pA| = \inf \{|pa| : a \in A\}.$$

Определение 2.12 (см. [1]). *Замкнутой окрестностью радиуса r с центром в непустом подмножестве A метрического пространства называется множество точек p этого пространства вида*

$$B_r(A) = \{p : |pA| \leq r\}.$$

Определение 2.13 (см. [1]). *Открытой окрестностью радиуса r с центром в непустом подмножестве A метрического пространства называется множество точек p этого пространства вида*

$$U_r(A) = \{p : |pA| < r\}.$$

Определение 2.14 (см. [1]). *Сферой радиуса r с центром в непустом подмножестве A называется множество*

$$S_r(A) = \{p : |pA| = r\}.$$

Отметим, что в частном случае, когда $A = \{a\}$, для удобства опускают фигурные скобки и пишут просто $B_r(a)$, $U_r(a)$ и $S_r(a)$ соответственно.

Определение 2.15 (см. [1]). *Расстоянием Хаусдорфа между непустыми подмножествами A и B метрического пространства называется величина*

$$d_H(A, B) = \inf \left\{ r \mid A \subset B_r(B) \text{ и } B \subset B_r(A) \right\}.$$

Нам понадобится также эквивалентное определение расстояния Хаусдорфа.

Определение 2.16 (см. [1]). *Расстояние Хаусдорфа между непустыми подмножествами A и B метрического пространства — это величина*

$$d_H(A, B) = \max \left\{ \sup_{a \in A} |aB|, \sup_{b \in B} |bA| \right\}.$$

Другими словами, в нашем случае проблема может быть представлена в следующем виде. Задан некоторый конечный набор $A = \{A_1, \dots, A_n\}$ элементов множества $H(\mathbb{R}^2)$. Всюду далее считаем, что $A_i \cap A_j = \emptyset$ при $i \neq j$. В настоящей работе будем рассматривать случай конечных подмножеств A_i евклидова пространства \mathbb{R}^2 . Мощностью произвольного множества M далее будем обозначать $\#M$. Количество элементов в компакте A_i будем обозначать m_i , т.е. $\#A_i = m_i \neq 0$. Требуется найти такой элемент K (множество элементов) из $H(\mathbb{R}^2)$, который бы минимизировал следующую функцию:

$$S_A(K) = d_H(A_1, K) + \dots + d_H(A_n, K).$$

Выше было отмечено, что элементы конечного метрического пространства $A = \{A_1, \dots, A_n\}$ мы называем граничными, а пространство A — границей. В связи с этим компакты A_i будем называть *граничными множествами (компактами)*. Обозначим j -ю точку i -го компакта через a_j^i , т.е.

$$A_i = \bigcup_{j=1}^{m_i} \{a_j^i\}, \quad a_j^i \in \mathbb{R}^2, \quad a_j^i \neq a_k^i \text{ при } j \neq k \text{ для всех } i \in \{1, \dots, n\}.$$

Положим $d_i = d_H(A_i, K)$. Тогда задача состоит в том, чтобы минимизировать сумму

$$S_A(K) = \sum_{i=1}^n d_i;$$

минимальное ее значение обозначим через S_A .

Известно (см. [8]), что множество решений проблемы Ферма—Штейнера в рассматриваемом случае непусто; обозначим это множество $\Sigma(A)$. Каждый элемент из $\Sigma(A)$ далее будем называть *компактом Штейнера*. Множество всех векторов расстояний Хаусдорфа $d = (d_1, \dots, d_n)$, реализующих S_A , обозначим $\Omega(A)$.

Через $\Sigma_d(A)$ обозначим все компакты Штейнера, соответствующие некоторому вектору $d \in \Omega(A)$. В связи с тем, что для двух произвольных компактов расстояние Хаусдорфа между ними определяется однозначно, все множество $\Sigma(A)$ разбивается на непересекающиеся классы $\Sigma_d(A)$.

Также известно (см. [8]), что по включению в каждом классе $\Sigma_d(A)$ имеется единственный максимальный компакт K_d , причем

$$K_d = \bigcap_{i=1}^n B_{d_i}(A_i),$$

и имеется минимальный компакт (возможно, не один) K_λ . При этом $K \in \Sigma_d(A)$ тогда и только тогда, когда $K_\lambda \subset K \subset K_d$ для некоторого $K_\lambda \in \Sigma_d(A)$.

Всюду далее будем использовать следующие обозначения:

- (i) через $A = (A_1, \dots, A_n)$ мы будем обозначать границу, где под A_i будем понимать i -й граничный компакт;
- (ii) m_i — количество точек в A_i ;
- (iii) a_j^i — j -я точка i -го граничного компакта;
- (iv) $\Sigma(A)$ — множество решений проблемы Ферма—Штейнера для границы A ;
- (v) $d = (d_1, \dots, d_n)$ — вектор расстояний Хаусдорфа между граничными компактами и компактом Штейнера, где d_i — расстояние Хаусдорфа между A_i и компактом Штейнера;
- (vi) $\Sigma_d(A)$ — класс решений, соответствующий вектору d ;
- (vii) K_d — максимальный компакт Штейнера в классе $\Sigma_d(A)$;
- (viii) через K_λ будем обозначать минимальные компакты Штейнера в классе.

Утверждение 2.17. Пусть $\mathfrak{G} = (G, \omega)$ — заполнение типа граф-звезда конечного метрического пространства $X = \{x_1, \dots, x_n\}$, а множество листьев графа G есть X . Тогда

$$\omega(\mathfrak{G}) \geq \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^{n-1} \sum_{j=i+1}^n \rho(x_i, x_j).$$

Доказательство. Исходя из определения заполнения метрического пространства, для любых $i, j \in \{1, \dots, n\}$ имеем $d_\omega(x_i, x_j) \geq \rho(x_i, x_j)$. Обозначим узел графа \mathfrak{G} через k . Следовательно,

$$\omega(\mathfrak{G}) = d_\omega(x_1, k) + d_\omega(x_2, k) + \dots + d_\omega(x_n, k).$$

Заметим, что

$$d_\omega(x_i, k) + d_\omega(x_j, k) = d_\omega(x_i, x_j) \geq \rho(x_i, x_j).$$

Отсюда получаем

$$\rho(x_1, x_2) + \rho(x_1, x_3) + \dots + \rho(x_1, x_n) + \rho(x_2, x_3) + \rho(x_2, x_4) + \dots + \rho(x_2, x_n) + \dots + \rho(x_{n-1}, x_n) \leq$$

$$\begin{aligned}
&\leq \left(d_\omega(x_1, k) + d_\omega(x_2, k)\right) + \left(d_\omega(x_1, k) + d_\omega(x_3, k)\right) + \dots + \\
&+ \left(d_\omega(x_1, k) + d_\omega(x_n, k)\right) + \dots + \left(d_\omega(x_{n-1}, k) + d_\omega(x_n, k)\right) = \\
&= (n-1)d_\omega(x_1, k) + (n-1)d_\omega(x_2, k) + (n-1)d_\omega(x_n, k) = (n-1)\omega(\mathfrak{G}).
\end{aligned}$$

Следовательно,

$$\omega(\mathfrak{G}) \geq \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^{n-1} \sum_{j=i+1}^n \rho(x_i, x_j). \quad \square$$

Следствие 2.18. Пусть количество граничных компактов равно n . Тогда

$$S_A = \sum_{i=1}^n d_i \geq \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^{n-1} \sum_{j=i+1}^n d_H(A_i, A_j).$$

3. Некоторые вспомогательные результаты.

Утверждение 3.1. Для любого компакта $K \in \Sigma_d(A)$ и для любых $i \in \{1, \dots, n\}$ и $j \in \{1, \dots, m_i\}$ справедливо соотношение

$$K \cap B_{d_i}(a_j^i) \neq \text{varnothing}.$$

Напомним, что данная работа посвящена случаю проблемы Ферма—Штейнера в пространстве компактных подмножеств евклидовой плоскости. Однако утверждение 3.1 справедливо для любого метрического пространства, не только для $H(\mathbb{R}^2)$. Чтобы его сформулировать для произвольного пространства X с метрикой ρ , достаточно лишь заменить \mathbb{R}^2 в определениях, где оно фигурирует, на рассматриваемое пространство X , а все остальные обозначения оставить теми же.

Лемма 3.2. Пусть a_1, a_2, \dots, a_n — попарно различные точки некоторого нормированного линейного пространства со строго выпуклой нормой. Если

$$\#(B_{r_1}(a_1) \cap B_{r_2}(a_2) \cap \dots \cap B_{r_n}(a_n)) > 1,$$

то это пересечение имеет непустую внутренность.

Доказательство. Так как по условию мощность пересечения больше 1, то рассмотрим произвольные две точки p и q из этого множества. Они принадлежат всем замкнутым окрестностям $B_{r_i}(a_i)$, поэтому отрезок в пространстве, соединяющий точки p и q с удаленными концами полностью содержится в $U_{r_i}(a_i)$ для всех i ввиду строгой выпуклости нормы пространства. Отсюда

$$\text{Int}(B_{r_1}(a_1) \cap B_{r_2}(a_2) \cap \dots \cap B_{r_n}(a_n)) = U_{r_1}(a_1) \cap U_{r_2}(a_2) \cap \dots \cap U_{r_n}(a_n) \neq \emptyset. \quad \square$$

Лемма 3.3. Пусть C_1, \dots, C_n — произвольные попарно различные конечные компакты,

$$C_i = \bigcup_{j=1}^{p_i} \{c_j^i\},$$

некоторого метрического пространства, $r = (r_1, \dots, r_n)$ — вектор с неотрицательными компонентами, для которого

$$I = \bigcap_{i=1}^n B_{r_i}(C_i) \neq \emptyset.$$

Тогда для любого $X \subseteq I$, удовлетворяющего условию $X \cap B_{r_i}(c_j^i) \neq \emptyset$ при всех i и j , справедливо неравенство $d_H(C_i, X) \leq r_i$ при каждом i .

Доказательство. Так как по условию $X \subseteq I$, то $X \subset B_{r_i}(C_i)$ для всех i . Ввиду того, что

$$X \cap B_{r_i}(c_j^i) \neq \emptyset \quad \text{для всех } i \text{ и } j,$$

имеем $C_i \subset B_{r_i}(X)$. Поэтому $d_H(C_i, X) \leq r_i$ при каждом i . \square

Далее сформулируем задачу, идеи которой нам пригодятся в следующем разделе, а также дадим ответ на нее. Напомним, что *отношением* между множествами X и Y называется произвольное подмножество декартова произведения $X \times Y$. Отношение R между X и Y называется *соответствием*, если ограничение канонических проекций $\pi_X : X \times Y \rightarrow X$ и $\pi_Y : X \times Y \rightarrow Y$ на R — сюръекции. Отношение включения задает на множестве всех соответствий между X и Y частичный порядок: $R_1 \leq R_2$, если и только если $R_1 \subset R_2$ (см. [6]).

Задача 3.4. Предположим, что множество Y представлено в виде дизъюнктного объединения непустых конечных множеств C_1, \dots, C_n , $1 < n < \infty$, с мощностями p_1, \dots, p_n соответственно. Требуется определить, каково может быть максимальное количество точек во множестве X , при котором существует по крайней мере одно соответствие R между X и Y , удовлетворяющее сформулированным ниже условиям 3.5.

Условия 3.5.

- (1) Каждый элемент из X состоит в отношении R хотя бы с одним элементом из каждого множества C_i .
- (2) При удалении любого элемента из X перестроенное естественным образом соответствие R перестает быть соответствием.

Пусть $X = \{x_1, \dots, x_N\}$. Построим соответствие R из условия задачи 3.4 в виде двудольного графа $G = (X \cup Y, R)$. В этом графе каждая вершина $x_k \in X$ смежна с некоторой вершиной $y_{i,j} \in C_i$, причем найдутся такие $i = i'$ и $j = j'$, что вершина $y_{i',j'}$ имеет степень 1 в графе G . Ровно одну такую вершину $y_{i',j'}$ степени 1 (заметим, что их, вообще говоря, у каждой точки из X может быть больше одной) назовем *вершиной, помеченной вершиной x_k* , а все остальные $y_{i,j}$ — *вершинами, не помеченными вершиной x_k* . Точку $y \in Y$, помеченную некоторой вершиной $x_k \in X$, назовем *особой*, а точки, которые не помечены ни одной вершиной из X — *неособыми*. Следующее очевидное наблюдение является ключевым в нашем решении.

Лемма 3.6. *Каждая особая точка $y \in Y$ помечается ровно одной вершиной x_k . Каждая вершина $y \in Y$, не помеченная вершиной x_k , но смежная с ней, является неособой.*

Таким образом, число особых вершин графа G в точности равно N , т.е. имеет место биекция между X и особыми точками в Y . Окончательным ответом к задаче 3.4 служит следующая теорема.

Теорема 3.7. *Пусть множества X , Y и отношение R удовлетворяют условиям 3.5. Если все C_i , кроме, быть может, одного, одноточечны, то*

$$\#X \leq \left(\binom{n}{\sum_{i=1}^n p_i} - n + 1 \right).$$

Если по меньшей мере два множества C_i состоят больше чем из одной точки, то

$$\#X \leq \left(\binom{n}{\sum_{i=1}^n p_i} - n \right).$$

В обоих случаях оценка точная.

Добавим еще один пункт к условиям 3.5.

Условия 3.8.

- (1) Каждый элемент из X состоит в отношении R хотя бы с одним элементом из каждого множества C_i .

- (1') Существуют такой элемент $x \in X$ и такой номер $k \in \{1, \dots, n\}$, что x состоит в отношении R не менее чем с двумя точками из C_k (предполагаем, что $p_k > 1$).
- (2) При удалении любого элемента из X перестроенное естественным образом соответствие R перестает быть соответствием.

Ответ на задачу 3.4 в рамках условий 3.8 содержится в следующей теореме.

Теорема 3.9. Пусть множества X, Y и отношение R удовлетворяют условиям 3.8. Количество точек в множестве X не превосходит

$$\left(\left(\sum_{i=1}^n p_i \right) - n \right),$$

причем данная оценка точна.

4. Основные результаты.

Теорема 4.1 (критерий минимального компакта). Компакт $K \subset \mathbb{R}^2$ является минимальным компактом Штейнера в классе $\Sigma_d(A)$ тогда и только тогда, когда одновременно выполняются следующие условия:

- (1) $K \subseteq K_d$;
 (2) $K \cap B_{d_i}(a_j^i) \neq \emptyset$ для любых $i \in \{1, \dots, n\}$ и $j \in \{1, \dots, m_i\}$;
 (3) для любого $p \in K$ существуют такие $i \in \{1, \dots, n\}$ и $j \in \{1, \dots, m_i\}$, что

$$(K \setminus \{p\}) \cap B_{d_i}(a_j^i) = \emptyset.$$

Доказательство. Достаточность. Пусть выполнены условия (1)–(3). Сначала покажем, что компакт K , удовлетворяющий этим условиям, принадлежит классу $\Sigma_d(A)$.

Так как $K \subseteq K_d$, то для всех i выполнено $K \subset B_{d_i}(A_i)$. По условию (2)

$$K \cap B_{d_i}(a_j^i) \neq \emptyset \quad \text{для любых } i \text{ и } j.$$

Отсюда в силу леммы 3.3 для всех i имеем $d_H(A_i, K) \leq d_i$. Но d — вектор расстояний, реализующий минимум функции

$$S_A(K) = \sum_{i=1}^n d_i;$$

значит, ни для какого i знака строгое неравенство выполняться не может. Поэтому $d_H(A_i, K) = d_i$ для всех i . Следовательно, по определению, K — компакт Штейнера в классе $\Sigma_d(A)$.

Покажем теперь, что K является минимальным компактом в своем классе. Предположим обратное. Допустим, что существует такой компакт $K' \in \Sigma_d(A)$, что

$$\#K' < \#K, \quad K' \subset K \subset K_d.$$

Тогда по условию (3) существуют такие $i \in \{1, \dots, n\}$ и $j \in \{1, \dots, m_i\}$, что

$$K' \cap B_{d_i}(a_j^i) = \emptyset.$$

Но тогда, согласно утверждению 3.1, K' не является компактом Штейнера в классе $\Sigma_d(A)$; противоречие. Следовательно, K — минимальный компакт Штейнера.

Необходимость. Пусть K — минимальный компакт Штейнера в $\Sigma_d(A)$. Тогда согласно результатам работы [8] имеем $K \subseteq K_d$. Согласно утверждению 3.1,

$$K \cap B_{d_i}(a_j^i) \neq \emptyset \quad \text{для всех } i \text{ и } j;$$

условие (3) прямо следует из определения минимального компакта Штейнера. \square

Далее будет идти речь о мощности минимального компакта Штейнера. Но прежде мы приведем пример, показывающий, что в рамках одного класса $\Sigma_d(A)$ минимальные компакты могут содержать разное количество точек (см. рис. 1).

Граница A состоит из двух компактов:

$$A_1 = \{a_1^1, a_2^1, a_3^1\}, \quad A_2 = \{a_1^2, a_2^2\}.$$

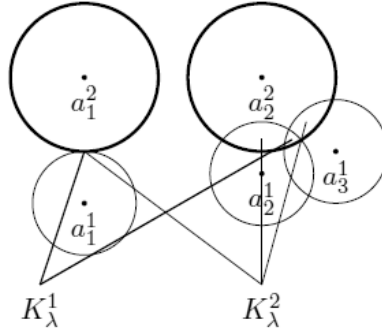


Рис. 1. Случай разномошных минимальных компактов

Пусть $d_H(A_1, A_2) > d_1 > 0$; тогда $d_2 = d_H(A_1, A_2) - d_1$. Выберем компакты K_λ^1 и K_λ^2 следующим образом. В оба компакта включим точку $B_{d_1}(a_1^1) \cap B_{d_2}(a_2^1)$. Затем в K_λ^1 возьмем произвольную точку из пересечения трех окрестностей

$$B_{d_1}(a_2^1) \cap B_{d_1}(a_3^1) \cap B_{d_2}(a_2^2),$$

а в компакт K_λ^2 включим произвольную точку из

$$(B_{d_1}(a_2^1) \cap B_{d_2}(a_2^2)) \setminus B_{d_1}(a_3^1)$$

и произвольную точку из

$$(B_{d_1}(a_3^1) \cap B_{d_2}(a_2^2)) \setminus B_{d_1}(a_2^1).$$

Замечаем, что оба компакта удовлетворяют всем трем пунктам теоремы 4.1; следовательно, K_λ^1 и K_λ^2 — минимальные компакты Штейнера в классе $\Sigma_{(d_1, d_2)}(A)$, причем

$$2 = \#K_\lambda^1 < \#K_\lambda^2 = 3,$$

что и требовалось показать.

Теорема 4.2. *Минимальный компакт $K_\lambda \in \Sigma_d(A)$ является конечным множеством, количество его точек не превосходит*

$$\left(\left(\sum_{i=1}^n m_i \right) - n + 1 \right),$$

а в случае, когда имеется больше одного номера i , для которого $m_i > 1$, оно не превосходит

$$\left(\left(\sum_{i=1}^n m_i \right) - n \right),$$

где n — количество граничных компактов. В обоих случаях оценка точна.

Доказательство. Определим отношение R между минимальным компактом K_λ и множеством $A = \bigcup_{i=1}^n A_i$ следующим образом: для $p \in K_\lambda$ и $a_j^i \in A$ положим $(p, a_j^i) \in R$, если и только если $|pa_j^i| \leq d_i$. Из теоремы 4.1 вытекает, что R является соответствием, удовлетворяющим условию 3.5. Осталось применить теорему 3.7. \square

Из теоремы 4.2 следует, что если класс $\Sigma_d(A)$ содержит в себе всего один компакт, то он является конечным, причем количество точек в нем не превосходит оценки, данной в теореме 4.2, так как в этом случае $K_d = K_\lambda$. Однако из того, что максимальный компакт K_d является компактом конечной мощности, не следует, что класс $\Sigma_d(A)$ содержит в себе всего один элемент.

Ниже мы построим соответствующий пример, но для начала приведем описание общего случая границы из двух компактов $A = \{A_1, A_2\}$, рассматриваемого также в [4, 10]. Так как расстояние Хаусдорфа является метрикой, то для компакта Штейнера $K \in \Sigma_d(A)$ выполняется неравенство

$$d_H(A_1, A_2) \leq d_H(A_1, K) + d_H(A_2, K) = d_1 + d_2 = S_A,$$

причем равенства можно достичь, положив, например, $K = A_1$. Следовательно, минимальное значение функции $S_A(K)$ равно $d_H(A_1, A_2)$. Отметим, что каждый класс решений $\Sigma_d(A)$ определяется выбором значения $d_1 \in [0; d_H(A_1, A_2)]$, так как $d_2 = d_H(A_1, A_2) - d_1$. В случае конечных компактов расстояние $d_H(A_1, A_2)$ несложно вычисляется посредством соответствующих определений 2.15 и 2.16.

Нахождение максимального компакта, как известно, при заданном векторе расстояний Хаусдорфа является элементарным:

$$K_d = B_{d_1}(A_1) \cap B_{d_2}(A_2).$$

Опишем алгоритм поиска минимальных компактов K_λ , причем для общего случая границы A , состоящей из n компактных множеств.

Алгоритм 4.3.

Шаг 1. Определим отношение E между максимальным компактом K_d и множеством $A = \bigcup_{i=1}^n A_i$

(все A_i попарно не пересекаются в силу сделанных в начале работы предположений) следующим образом: для $p \in K_d$ и $a_j^i \in A$ положим $(p, a_j^i) \in E$, если и только если $|pa_j^i| \leq d_i$. Получим в итоге двудольный граф $G_d(A) = (K_d \cup A, E)$ с долями K_d и A , вообще говоря, бесконечный.

Шаг 2. Для каждой точки a_j^i выберем ровно одну точку $p \in K_d$, смежную с ней, и обозначим через K множество выбранных точек. Отметим, что выбор точки p неоднозначен (может быть даже бесконечно много вариантов). После прохода по всем точкам рассмотрим ограничение E' отношения E на декартово произведение множеств K и A . Таким образом получим граф $G'_d(A) = (K \cup A, E')$, являющийся подграфом исходного.

Шаг 3. Если в K содержатся точки, смежные лишь с вершинами степени больше 1, то выбираем любую из этих точек и удаляем ее из графа $G'_d(A)$. Повторяем шаг 3 до тех пор, пока это возможно.

В результате получим перестроенное множество K , которое удовлетворяет условиям теоремы 4.1 и, значит, является минимальным компактом Штейнера. Можно показать, что все минимальные компакты Штейнера могут быть построены таким образом.

Замечание 4.4. Если множество K_d конечно, то можно пропустить миновать шаг 2, положив $K = K_d$ и ограничившись лишь шагами 1 и 3. В случаях, когда это целесообразно, будем поступать именно так.

Однако если компакт K_d содержит бесконечное число точек, то без шага 2, возможно, придется делать бесконечное число шагов 3. Если же выполнить шаг 2, то сразу придем к конечному множеству K , которое перестроим в минимальный компакт за конечное число шагов 3.

Теперь построим пример, когда K_d является конечным и $K_d \neq K_\lambda$ (см. рис. 2).

Пусть граф $G_d(A)$ конечен, вершина $p_2 \in K$ смежна с вершинами a_1^2 и a_2^1 , имеющими степень 2; следовательно, в соответствии с алгоритмом 4.3, точка p_2 может быть удалена из K . В полученном графе $G'_d(A)$ все вершины a_j^i имеют степень 1, поэтому алгоритм 4.3 останавливается, и множество $K = K_d \setminus \{p_2\}$ является минимальным компактом Штейнера.

Теорема 4.5. *Существуют такие $i \in \{1, \dots, n\}$ и $j \in \{1, \dots, t_i\}$, что множество $B_{d_i}(a_j^i) \cap K_d$ имеет лишь конечное число точек.*

Следствие 4.6. *Пусть K — компакт Штейнера в классе $\Sigma_d(A)$. Тогда $K \cap \partial K_d \neq \emptyset$.*

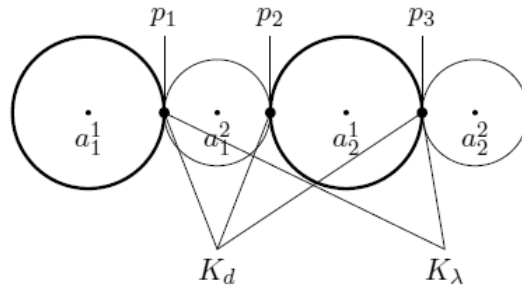


Рис. 2. Пример, когда K_d является конечным и $K_d \neq K_\lambda$

Доказательство. Согласно утверждению 3.1 компакт K пересекает каждый шар $B_{d_i}(a_j^i)$. По теореме 4.5 одно из пересечений $B_{d_i}(a_j^i) \cap K_d$ конечно, поэтому все входящие в него точки — граничные для K_d . Так как $K \subset K_d$, то

$$\emptyset \neq B_{d_i}(a_j^i) \cap K \subset B_{d_i}(a_j^i) \cap K_d \subset \partial K_d,$$

поэтому K содержит точки из ∂K_d . □

Следствие 4.7. Пусть все $m_i = 1$. Тогда $\#K_d = \#K_\lambda = 1$.

Доказательство. Так как $A_i = \{a_1^i\}$, то

$$K_d = \bigcap_{i=1}^n B_{d_i}(a_1^i).$$

Пусть $\#K_d > 1$. По лемме 3.2 внутренность K_d непуста, поэтому $\#K_d = \infty$. Но согласно теореме 4.5 существует такое k , что $B_{d_k}(a_1^k) \cap K_d$ конечно. В силу сказанного выше, $B_{d_k}(a_1^k) \cap K_d = K_d$, поэтому K_d также конечно; противоречие. □

Следствие 4.6 можно переформулировать следующим образом: каждый компакт Штейнера выходит на границу максимального компакта K_d в своем классе.

Из следствия 4.6 возникает вопрос, можно ли в общем случае заменить пересечение на включение хотя бы для минимального компакта K_λ ? Ответ отрицательный; приведем пример, когда включение не выполнено (см. рис. 3).

Граф $G_d(A)$ бесконечен в силу бесконечности максимального компакта K_d , который в данном случае равен $B_{d_2}(a_1^2) \cup \{p\}$, где

$$\{p\} = B_{d_1}(a_2^1) \cap B_{d_2}(a_2^2).$$

Применяя алгоритм 4.3, находим один из минимальных компактов Штейнера K_λ , выбирая (на шаге 2) для a_1^1 и a_1^2 одну и ту же точку из $U_{d_2}(a_1^2)$. Осталось заметить, что этот компакт не содержится полностью в границе K_d .

Утверждение 4.8. Предположим, что для каждой изолированной точки p максимального компакта K_d имеем

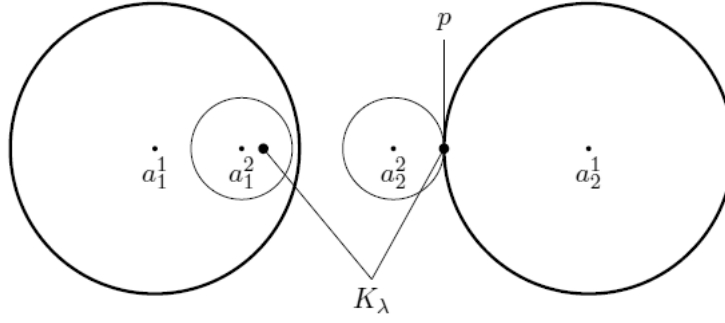
$$p \notin U_{d_i}(a_j^i) \quad \text{для всех точек } a_j^i.$$

Тогда существуют такие $i \in \{1, \dots, n\}$ и $j \in \{1, \dots, m_i\}$, что

$$U_{d_i}(a_j^i) \cap K_d = \emptyset.$$

Утверждение 4.9. Пересечение $B_{d_i}(a_j^i) \cap K_d$ конечно тогда и только тогда, когда каждая точка из $B_{d_i}(a_j^i) \cap K_d$ является граничной в K_d .

Утверждение 4.10. Пусть множество $U_{d_i}(a_j^i) \cap K_d$ пусто. Тогда множество $B_{d_i}(a_j^i) \cap K_d$ конечно.

Рис. 3. Случай, когда нарушается условие $K_\lambda \subset \partial K_d$

Теорема 4.11. *Если все компоненты связности максимального компакта K_d имеют бесконечное количество точек, то*

$$\#K_\lambda \leq \left(\left(\sum_{i=1}^n m_i \right) - n \right),$$

причем данная оценка точна.

Доказательство. Согласно следствию 4.7, если все m_i равны 1, то $\#K_d = 1$, и поэтому условие теоремы не выполняется. Таким образом, без ограничения общности будем предполагать, что хотя бы для одного i имеем $m_i > 1$.

Определим отношение R между минимальным компактом K_λ и множеством $A = \bigcup_{i=1}^n A_i$ следующим образом: для $p \in K_\lambda$ и $a_j^i \in A$ положим $(p, a_j^i) \in R$, если и только если $|pa_j^i| \leq d_i$. Из теоремы 4.1 вытекает, что R является соответствием, удовлетворяющим условиям 3.5.

По условию теоремы все компоненты линейной связности K_d бесконечны, поэтому в максимальном компакте нет изолированных точек. Следовательно, согласно утверждению 4.8 найдется такая точка a_j^i , что

$$U_{d_i}(a_j^i) \cap K_d = \emptyset.$$

Отсюда согласно утверждению 4.10 множество $B_{d_i}(a_j^i) \cap K_d$ конечно. Но компоненты связности K_d , с которыми пересекается $B_{d_i}(a_j^i)$, бесконечны. Поэтому каждая точка из множества $B_{d_i}(a_j^i) \cap K_d$ лежит еще в некотором замкнутом шаре $B_{d_i}(a_k^i)$, отличном от $B_{d_i}(a_j^i)$. Минимальный компакт K_λ должен содержать в себе по крайней мере одну точку из множества $B_{d_i}(a_j^i) \cap K_d$. Отсюда вытекает, что соответствие R удовлетворяет условиям 3.8. Осталось применить теорему 3.9. \square

Утверждение 4.12. *Если максимальный компакт K_d является линейно связным, то все множества $B_{d_i}(A_i)$ линейно связны, а также для любых i и j существует такое k , что справедливо соотношение*

$$\left(B_{d_i}(a_j^i) \cap B_{d_i}(a_k^i) \right) \cap K_d \neq \emptyset.$$

Определение 4.13. Будем называть $B_{d_i}(a_j^i) \cap K_d$ множеством сцепки K_d с замкнутой окрестностью a_j^i , если

$$\# \left(B_{d_i}(a_j^i) \cap K_d \right) < \infty.$$

Множество сцепки K_d с $B_{d_i}(a_j^i)$ обозначим через $\text{HP}(a_j^i)$ (от англ. hooking points — точки сцепки). Каждую точку из $\text{HP}(a_j^i)$ будем называть *точкой сцепки*.

Положим $\text{HP}(a_j^i) = \emptyset$, если

$$\# \left(B_{d_i}(a_j^i) \cap K_d \right) = \infty.$$

В связи с этим объединение $\bigcup \text{HP}(a_j^i)$ по всем точкам a_j^i обозначим через $\text{HP}(A)$.

Определение 4.14. Множество $\text{НР}(A)$ назовем *множеством сцепки максимального компакта с границей A* .

Отметим, что $\text{НР}(A) \subset \partial K_d$ согласно утверждению 4.9. Теорема 4.5 говорит о том, что для любой границы A множество $\text{НР}(A)$ существует и всегда непусто, причем если $\#K_d < \infty$, то $\text{НР}(A) = K_d$. Благодаря ограниченности количества граничных компактов и точек в них множество точек сцепки всегда конечно.

Выше было показано на примере, что в общем случае включение $K_\lambda \subset \partial K_d$ неверно. Однако, оно справедливо, если K_λ — единственный минимальный компакт в своем классе.

Теорема 4.15 (критерий единственности минимального компакта). *Минимальный компакт Штейнера K_λ является единственным минимальным в $\Sigma_d(A)$ тогда и только тогда, когда для каждой точки $p \in K_\lambda$ существует такая точка a_j^i , что $\text{НР}(a_j^i) = p$.*

Утверждение 4.16. *Пусть K_d — максимальный компакт Штейнера в классе $\Sigma_d(A)$. Тогда существуют такие $i \in \{1, \dots, n\}$ и $j \in \{1, \dots, t_i\}$, что $a_j^i \notin K_d$.*

Автор выражает благодарность своим научным руководителям профессору А. А. Тужилину и профессору А. О. Иванову за постановку задачи и постоянное внимание к ней в процессе совместной работы.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Бураго Д. Ю., Бураго Ю. Д., Иванов С. В. Курс метрической геометрии. — Москва–Ижевск: Ин-т комп. исслед., 2004.
2. Емеличев В. А., Мельников О. И., Сарванов В. И. Лекции по теории графов. — М.: Наука, 1990.
3. Иванов А. О., Николаева Н. К., Тужилин А. А. Проблема Штейнера в пространстве Громова–Хаусдорфа: случай конечных метрических пространств // Тр. ИММ УрО РАН. — 2017. — 23, № 4. — С. 152–161.
4. Иванов А. О., Тужилин А. А. Геометрия расстояний Хаусдорфа и Громова–Хаусдорфа: случай компактов. — М., 2017.
5. Иванов А. О., Тужилин А. А. Одномерная проблема Громова о минимальном заполнении // Мат. сб. — 2012. — 203, № 5. — С. 65–118.
6. Иванов А. О., Тужилин А. А. Расстояние Громова–Хаусдорфа, неприводимые соответствия, проблема Штейнера и минимальные заполнения. — М., 2016.
7. Ivanov A., Liadis S., Tuzhilin A. Realizations of Gromov–Hausdorff distance/ arXiv: 1603.08850v1.
8. Ivanov A., Tropin A., Tuzhilin A. Fermat–Steiner problem in the metric space of compact sets endowed with Hausdorff distance // J. Geometry — 2017. — 108, № 2. — P. 575–590.
9. Ivanov A., Tuzhilin A. Branching Solutions To One-Dimensional Variational Problems. — Singapore: World Scientific, 2001.
10. Schlicker S. The Geometry of the Hausdorff Metric. — Allendale: Grand Valley State University, 2008.

Галстян Арсен Хачатурович
 Московский государственный университет им. М. В. Ломоносова
 E-mail: ares.1995@mail.ru