

# Representações mínimas de polítopos

João Gouveia

Universidade de Coimbra

9 de Julho 2012 - Encontro Nacional da SPM

com Pablo Parrilo (MIT), Rekha Thomas (U.Washington) e Richard Z. Robinson (U.Washington)

# Polítopos

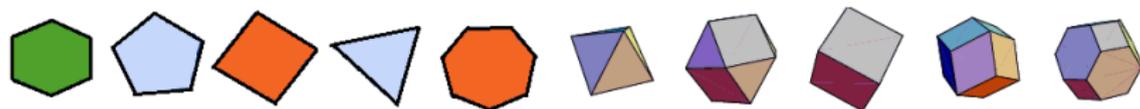
**Polítopo:** Região compacta em  $\mathbb{R}^n$  definida por **intersecção de semi-espacos**.

# Polítopos

**Polítopo:** Região compacta em  $\mathbb{R}^n$  definida por **intersecção de semi-espacos**. De forma equivalente, é o **invólucro convexo de um conjunto finito de pontos** em  $\mathbb{R}^n$ .

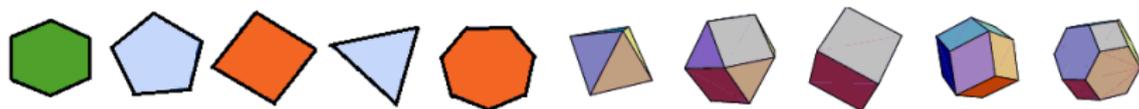
# Polítopos

**Polítopo:** Região compacta em  $\mathbb{R}^n$  definida por **intersecção de semi-espacos**. De forma equivalente, é o **invólucro convexo de um conjunto finito de pontos** em  $\mathbb{R}^n$ .



# Polítopos

**Polítopo:** Região compacta em  $\mathbb{R}^n$  definida por **intersecção de semi-espacos**. De forma equivalente, é o **invólucro convexo de um conjunto finito de pontos** em  $\mathbb{R}^n$ .



Optimizar um objectivo linear directamente sobre um polítopo depende do número de facetas e vértices.

# Descrição de Polítopos

Para descrever um polítopo  $P$  é usual ou listar os vértices ou usar uma descrição por desigualdades:

$$P = \{x \in \mathbb{R}^n : a_1 x_1 + a_2 x_2 + \cdots + a_n x_n \geq b\},$$

onde  $b$  e os  $a_i$  são vectores reais e a desigualdade é tomada em cada entrada.

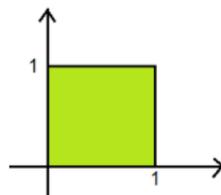
# Descrição de Polítopos

Para descrever um polítopo  $P$  é usual ou listar os vértices ou usar uma descrição por desigualdades:

$$P = \{x \in \mathbb{R}^n : a_1x_1 + a_2x_2 + \cdots + a_nx_n \geq b\},$$

onde  $b$  e os  $a_i$  são vectores reais e a desigualdade é tomada em cada entrada.

**Exemplo:**



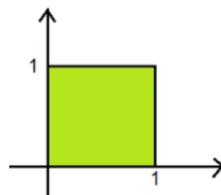
# Descrição de Polítopos

Para descrever um polítopo  $P$  é usual ou listar os vértices ou usar uma descrição por desigualdades:

$$P = \{x \in \mathbb{R}^n : a_1x_1 + a_2x_2 + \cdots + a_nx_n \geq b\},$$

onde  $b$  e os  $a_i$  são vectores reais e a desigualdade é tomada em cada entrada.

**Exemplo:**



$$C = \left\{ (x, y) : \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} x + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix} y \geq \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} \right\}.$$

# Representação Linear de um Polítopo

Se um polítopo tem muitas faces, torna-se necessário encontrar descrições alternativas.

# Representação Linear de um Polítopo

Se um polítopo tem muitas faces, torna-se necessário encontrar descrições alternativas.

Uma **representação linear** de um polítopo  $P$  é uma descrição

$$P = \{x : \exists y, a_1 x_1 + \cdots + a_n x_n + a_{n+1} y_1 + \cdots + a_{n+m} y_m \geq b\},$$

ou seja, uma descrição de  $P$  como projecção de um polítopo numa dimensão maior.

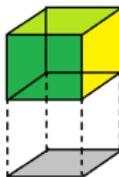
# Representação Linear de um Polítopo

Se um polítopo tem muitas faces, torna-se necessário encontrar descrições alternativas.

Uma **representação linear** de um polítopo  $P$  é uma descrição

$$P = \{x : \exists y, a_1x_1 + \dots + a_nx_n + a_{n+1}y_1 + \dots + a_{n+m}y_m \geq b\},$$

ou seja, uma descrição de  $P$  como projecção de um polítopo numa dimensão maior.



Representação linear de um quadrado.

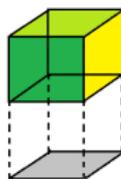
# Representação Linear de um Polítopo

Se um polítopo tem muitas faces, torna-se necessário encontrar descrições alternativas.

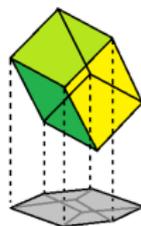
Uma **representação linear** de um polítopo  $P$  é uma descrição

$$P = \{x : \exists y, a_1x_1 + \dots + a_nx_n + a_{n+1}y_1 + \dots + a_{n+m}y_m \geq b\},$$

ou seja, uma descrição de  $P$  como projecção de um polítopo numa dimensão maior.



Representação linear de um quadrado.



Representação linear de um hexágono

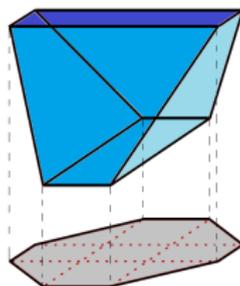
# Motivação

A projecção de um polítopo pode ter muito mais facetas que o polítopo original:

# Motivação

A projecção de um polítopo pode ter muito mais facetas que o polítopo original:

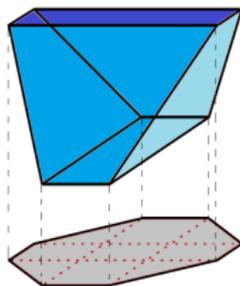
**(Ben-Tal + Nemirovski, 2001):** Um  $n$ -gono regular pode ser escrito como a projecção de um polítopo de  $2\lceil \log_2(n) \rceil$  lados.



# Motivação

A projecção de um polítopo pode ter muito mais facetas que o polítopo original:

**(Ben-Tal + Nemirovski, 2001):** Um  $n$ -gono regular pode ser escrito como a projecção de um polítopo de  $2^{\lceil \log_2(n) \rceil}$  lados.



Para otimizar no polítopo original, podemos otimizar no polítopo “de cima” e projectar a solução.

# Representação Semidefinida de um Polítopo

Uma maneira alternativa de representar um polítopo é recorrer a representações semidefinidas.

# Representação Semidefinida de um Polítopo

Uma maneira alternativa de representar um polítopo é recorrer a representações semidefinidas.

Uma **representação semidefinida** de um polítopo  $P$  é uma descrição

$$P = \{x : \exists y, A_0 + A_1x_1 + \cdots + A_nx_n + A_{n+1}y_1 + \cdots + A_{n+m}y_m \succeq 0\},$$

onde os  $A_i$  são matrizes reais simétricas.

## Representação Semidefinida de um Polítopo

Uma maneira alternativa de representar um polítopo é recorrer a representações semidefinidas.

Uma **representação semidefinida** de um polítopo  $P$  é uma descrição

$$P = \{x : \exists y, A_0 + A_1x_1 + \cdots + A_nx_n + A_{n+1}y_1 + \cdots + A_{n+m}y_m \succeq 0\},$$

onde os  $A_i$  são matrizes reais simétricas.

Estamos a escrever  $P$  como a projecção de um espectraedro, a complexidade do problema de optimização é polinomial no tamanho dos  $A_i$ .

# Representação Semidefinida de um Polítopo

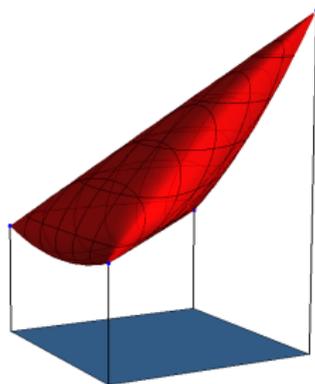
Uma maneira alternativa de representar um polítopo é recorrer a representações semidefinidas.

Uma **representação semidefinida** de um polítopo  $P$  é uma descrição

$$P = \{x : \exists y, A_0 + A_1x_1 + \cdots + A_nx_n + A_{n+1}y_1 + \cdots + A_{n+m}y_m \succeq 0\},$$

onde os  $A_i$  são matrizes reais simétricas.

Estamos a escrever  $P$  como a projecção de um espectraedro, a complexidade do problema de optimização é polinomial no tamanho dos  $A_i$ .



# Matriz de Folgas

Seja  $P$  um polítopo com facetas dadas por

$h_1(\mathbf{x}) \geq 0, \dots, h_f(\mathbf{x}) \geq 0$ , e vértices  $p_1, \dots, p_v$ .

## Matriz de Folgas

Seja  $P$  um polítopo com facetas dadas por  $h_1(\mathbf{x}) \geq 0, \dots, h_f(\mathbf{x}) \geq 0$ , e vértices  $p_1, \dots, p_v$ .

### Matriz de Folgas

A matriz de folgas de  $P$  é a matriz  $S_P \in \mathbb{R}^{f \times v}$  definida por

$$S_P(i, j) = h_j(p_i).$$

## Matriz de Folgas

Seja  $P$  um polítopo com facetas dadas por  $h_1(\mathbf{x}) \geq 0, \dots, h_f(\mathbf{x}) \geq 0$ , e vértices  $p_1, \dots, p_v$ .

## Matriz de Folgas

A matriz de folgas de  $P$  é a matriz  $S_P \in \mathbb{R}^{f \times v}$  definida por

$$S_P(i, j) = h_j(p_i).$$

No caso do cubo unitário:

	0	1	0	0	1	0	1	1
	0	0	1	0	1	1	0	1
	0	0	0	1	0	1	1	1
$x \geq 0$	0	1	0	0	1	0	1	1
$y \geq 0$								
$z \geq 0$								
$1 - x \geq 0$								
$1 - y \geq 0$								
$1 - z \geq 0$								

## Matriz de Folgas

Seja  $P$  um polítopo com facetas dadas por  $h_1(\mathbf{x}) \geq 0, \dots, h_f(\mathbf{x}) \geq 0$ , e vértices  $p_1, \dots, p_v$ .

## Matriz de Folgas

A matriz de folgas de  $P$  é a matriz  $S_P \in \mathbb{R}^{f \times v}$  definida por

$$S_P(i, j) = h_j(p_i).$$

No caso do cubo unitário:

$$\begin{array}{l} x \geq 0 \\ y \geq 0 \\ z \geq 0 \\ 1 - x \geq 0 \\ 1 - y \geq 0 \\ 1 - z \geq 0 \end{array} \left[ \begin{array}{ccccccccc} 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 \end{array} \right]$$

## Matriz de Folgas

Seja  $P$  um polítopo com facetas dadas por  $h_1(\mathbf{x}) \geq 0, \dots, h_f(\mathbf{x}) \geq 0$ , e vértices  $p_1, \dots, p_v$ .

## Matriz de Folgas

A matriz de folgas de  $P$  é a matriz  $S_P \in \mathbb{R}^{f \times v}$  definida por

$$S_P(i, j) = h_j(p_i).$$

No caso do cubo unitário:

$$\begin{array}{l} x \geq 0 \\ y \geq 0 \\ z \geq 0 \\ 1 - x \geq 0 \\ 1 - y \geq 0 \\ 1 - z \geq 0 \end{array} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

# Factorizações de matrizes

Seja  $M$  uma matriz  $m$  por  $n$ , não negativa.

# Factorizações de matrizes

Seja  $M$  uma matriz  $m$  por  $n$ , não negativa.

$M$  tem uma **factorização não negativa** de ordem  $k$ , se existirem vectores não negativos  $a_1, \dots, a_m$  e  $b_1, \dots, b_n$  em  $\mathbb{R}^k$  tais que  $M_{i,j} = \langle a_i, b_j \rangle$ .

# Factorizações de matrizes

Seja  $M$  uma matriz  $m$  por  $n$ , não negativa.

$M$  tem uma **factorização não negativa** de ordem  $k$ , se existirem vectores não negativos  $a_1, \dots, a_m$  e  $b_1, \dots, b_n$  em  $\mathbb{R}^k$  tais que  $M_{i,j} = \langle a_i, b_j \rangle$ .

Ou seja, se existirem  $A$ ,  $m$  por  $k$ , e  $B$ ,  $k$  por  $n$ , não negativas com

$$M = A \times B.$$

# Factorizações de matrizes

Seja  $M$  uma matriz  $m$  por  $n$ , não negativa.

$M$  tem uma **factorização não negativa** de ordem  $k$ , se existirem vectores não negativos  $a_1, \dots, a_m$  e  $b_1, \dots, b_n$  em  $\mathbb{R}^k$  tais que  $M_{i,j} = \langle a_i, b_j \rangle$ .

Ou seja, se existirem  $A$ ,  $m$  por  $k$ , e  $B$ ,  $k$  por  $n$ , não negativas com

$$M = A \times B.$$

$M$  tem uma **factorização semidefinida** de ordem  $k$ , se existirem matrizes positivas semidefinidas  $A_1, \dots, A_m$  e  $B_1, \dots, B_n$  em  $\mathbb{R}^{k \times k}$  tais que  $M_{i,j} = \langle A_i, B_j \rangle$ .

# Teorema de Yannakakis

## Teorema (Yannakakis 1991)

Seja  $P$  um polítopo e  $S$  a sua matriz de folgas. Então os dois seguintes números são iguais.

# Teorema de Yannakakis

## Teorema (Yannakakis 1991)

Seja  $P$  um polítopo e  $S$  a sua matriz de folgas. Então os dois seguintes números são iguais.

- ▶ O menor número de facetas possível de um polítopo  $Q$  cuja projecção seja  $P$ .

# Teorema de Yannakakis

## Teorema (Yannakakis 1991)

Seja  $P$  um polítopo e  $S$  a sua matriz de folgas. Então os dois seguintes números são iguais.

- ▶ O menor número de facetas possível de um polítopo  $Q$  cuja projecção seja  $P$ .
- ▶ O menor número  $k$  tal que  $S$  tenha uma factorização não negativa de ordem  $k$ .  $[\text{car}_+(S)]$

# Teorema de Yannakakis

## Teorema (Yannakakis 1991)

Seja  $P$  um polítopo e  $S$  a sua matriz de folgas. Então os dois seguintes números são iguais.

- ▶ O menor número de facetas possível de um polítopo  $Q$  cuja projecção seja  $P$ .
- ▶ O menor número  $k$  tal que  $S$  tenha uma factorização não negativa de ordem  $k$ .  $[\text{car}_+(S)]$

## Teorema (G.-Parrilo-Thomas 2011)

Seja  $P$  um polítopo e  $S$  a sua matriz de folgas. Então os dois seguintes números são iguais.

# Teorema de Yannakakis

## Teorema (Yannakakis 1991)

Seja  $P$  um polítopo e  $S$  a sua matriz de folgas. Então os dois seguintes números são iguais.

- ▶ O menor número de facetas possível de um polítopo  $Q$  cuja projecção seja  $P$ .
- ▶ O menor número  $k$  tal que  $S$  tenha uma factorização não negativa de ordem  $k$ .  $[\text{car}_+(S)]$

## Teorema (G.-Parrilo-Thomas 2011)

Seja  $P$  um polítopo e  $S$  a sua matriz de folgas. Então os dois seguintes números são iguais.

- ▶ O menor número  $k$  tal que  $P$  tenha uma representação semidefinida com matrizes  $k \times k$ .

# Teorema de Yannakakis

## Teorema (Yannakakis 1991)

Seja  $P$  um polítopo e  $S$  a sua matriz de folgas. Então os dois seguintes números são iguais.

- ▶ O menor número de facetas possível de um polítopo  $Q$  cuja projecção seja  $P$ .
- ▶ O menor número  $k$  tal que  $S$  tenha uma factorização não negativa de ordem  $k$ .  $[\text{car}_+(S)]$

## Teorema (G.-Parrilo-Thomas 2011)

Seja  $P$  um polítopo e  $S$  a sua matriz de folgas. Então os dois seguintes números são iguais.

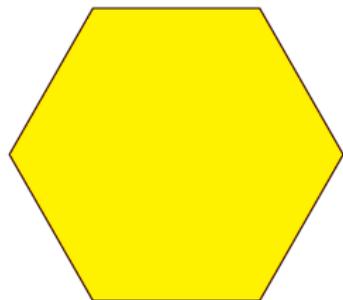
- ▶ O menor número  $k$  tal que  $P$  tenha uma representação semidefinida com matrizes  $k \times k$ .
- ▶ O menor número  $k$  tal que  $S$  tenha uma factorização semidefinida de ordem  $k$ .  $[\text{car}_{\text{sdp}}(S)]$

# O Hexágono

Considere-se o hexágono regular.

# O Hexágono

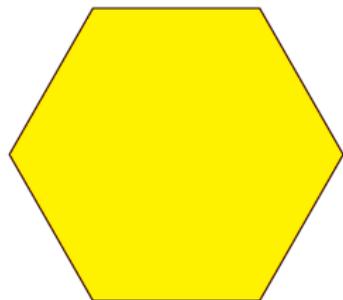
Considere-se o hexágono regular.



# O Hexágono

Considere-se o hexágono regular.

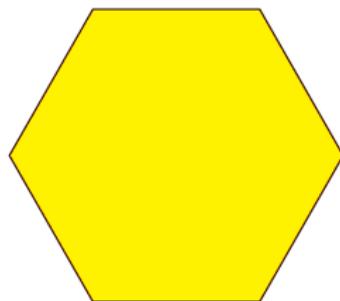
Tem uma matriz de folgas  $6 \times 6$ .



# O Hexágono

Considere-se o hexágono regular.

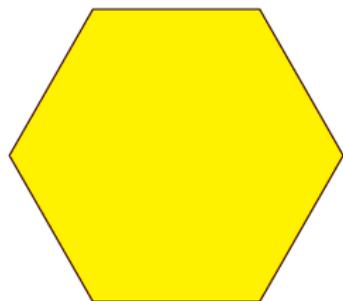
Tem uma matriz de folgas  $6 \times 6$ .



$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 2 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 2 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

# O Hexágono

Considere-se o hexágono regular.



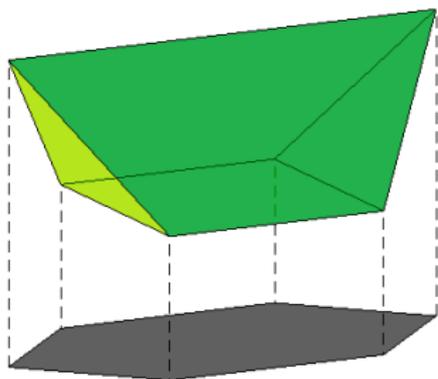
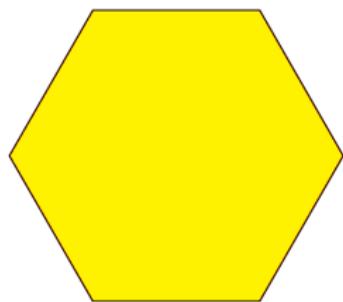
Tem uma matriz de folgas  $6 \times 6$ .

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 2 & 2 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 2 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

# O Hexágono

Considere-se o hexágono regular.

Tem uma matriz de folgas  $6 \times 6$ .



# A questão

Pretendemos estudar quais os polítopos que têm representações “pequenas”.

# A questão

Pretendemos estudar quais os polítopos que têm representações “pequenas”.

Um resultado simples permite-nos definir “pequeno”.

Lema (G.-Robinson-Thomas 2012)

Um polítopo de dimensão  $d$  não pode ter uma representação semidefinida de ordem menor que  $d + 1$ .

# A questão

Pretendemos estudar quais os polítopos que têm representações “pequenas”.

Um resultado simples permite-nos definir “pequeno”.

Lema (G.-Robinson-Thomas 2012)

Um polítopo de dimensão  $d$  não pode ter uma representação semidefinida de ordem menor que  $d + 1$ .

Queremos saber que polítopos têm representações de tamanho  $d + 1$ .

# Raízes Quadradas de Hadamard

Seja  $M$  uma matrix não negativa. Uma raiz quadrada de Hadamard  $\sqrt[H]{M}$  é uma matriz tal que

$$\left( \left[ \sqrt[H]{M} \right]_{i,j} \right)^2 = [M]_{i,j}.$$

# Raízes Quadradas de Hadamard

Seja  $M$  uma matriz não negativa. Uma raiz quadrada de Hadamard  $\sqrt[H]{M}$  é uma matriz tal que

$$\left( \left[ \sqrt[H]{M} \right]_{i,j} \right)^2 = [M]_{i,j}.$$

**Exemplo:**

$$M = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{bmatrix};$$

# Raízes Quadradas de Hadamard

Seja  $M$  uma matrix não negativa. Uma raiz quadrada de Hadamard  $\sqrt[H]{M}$  é uma matriz tal que

$$\left( \left[ \sqrt[H]{M} \right]_{i,j} \right)^2 = [M]_{i,j}.$$

**Exemplo:**

$$M = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}; \quad \sqrt[H]{M} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ \sqrt{2} & 1 \end{bmatrix}$$

# Raízes Quadradas de Hadamard

Seja  $M$  uma matrix não negativa. Uma raíz quadrada de Hadamard  $\sqrt[H]{M}$  é uma matriz tal que

$$\left( \left[ \sqrt[H]{M} \right]_{i,j} \right)^2 = [M]_{i,j}.$$

**Exemplo:**

$$M = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}; \sqrt[H]{M} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ \sqrt{2} & 1 \end{bmatrix} \text{ ou } \sqrt[H]{M} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ -\sqrt{2} & 1 \end{bmatrix} \text{ ou...}$$

# Raízes Quadradas de Hadamard

Seja  $M$  uma matriz não negativa. Uma raiz quadrada de Hadamard  $\sqrt[H]{M}$  é uma matriz tal que

$$\left( \left[ \sqrt[H]{M} \right]_{i,j} \right)^2 = [M]_{i,j}.$$

**Exemplo:**

$$M = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}; \sqrt[H]{M} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ \sqrt{2} & 1 \end{bmatrix} \text{ ou } \sqrt[H]{M} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ -\sqrt{2} & 1 \end{bmatrix} \text{ ou...}$$

Definimos  $\text{car}_H(M) = \min\{\text{car}(\sqrt[H]{M})\}$ .

# Raízes Quadradas de Hadamard

Seja  $M$  uma matrix não negativa. Uma raiz quadrada de Hadamard  $\sqrt[H]{M}$  é uma matriz tal que

$$\left( \left[ \sqrt[H]{M} \right]_{i,j} \right)^2 = [M]_{i,j}.$$

**Exemplo:**

$$M = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{bmatrix}; \sqrt[H]{M} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ \sqrt{2} & 1 \end{bmatrix} \text{ ou } \sqrt[H]{M} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ -\sqrt{2} & 1 \end{bmatrix} \text{ ou...}$$

Definimos  $\text{car}_H(M) = \min\{\text{car}(\sqrt[H]{M})\}$ .

**Lema (G.-Parrilo-Thomas 2011)**

Seja  $M$  não negativa,  $\text{car}_{\text{sdp}}(M) \leq \text{car}_H(M)$ .

# Polítopos com Representações mínimas

Teorema (G.-Robinson-Thomas 2012)

Um polítopo de dimensão  $d$  tem uma representação semidefinida de ordem  $d + 1$  se e só se a sua matriz de folgas  $S$  verificar  $\text{car}_H(S) = d + 1$ .

# Polítopos com Representações mínimas

## Teorema (G.-Robinson-Thomas 2012)

Um polítopo de dimensão  $d$  tem uma representação semidefinida de ordem  $d + 1$  se e só se a sua matriz de folgas  $S$  verificar  $\text{car}_H(S) = d + 1$ .

Em particular recuperamos como corolário um resultado mais antigo obtido de forma totalmente distinta.

## Teorema (G.-Parrilo-Thomas 2009)

Seja  $P$  um polítopo de dimensão  $d$  cuja matriz de folgas  $S$  tem apenas 0's e 1's. Então  $P$  tem uma representação semidefinida de ordem  $d + 1$ .

# Plano

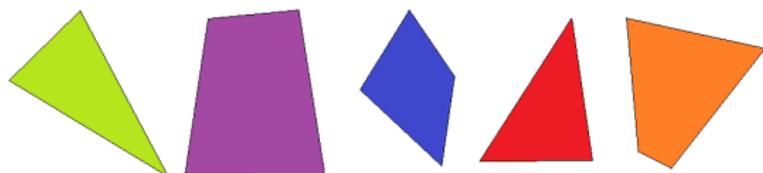
O que isto implica no plano?

# Plano

O que isto implica no plano?

## Proposição (G.-Robinson-Thomas 2012)

Um polígono convexo tem uma representação semidefinida de ordem 3 se e só se for um triângulo ou um quadrilátero.

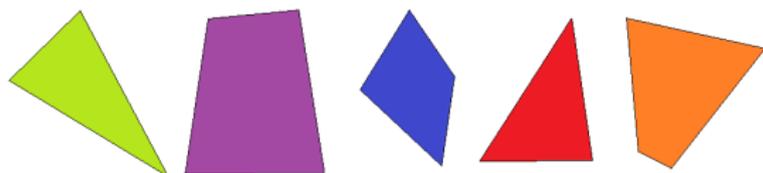


# Plano

O que isto implica no plano?

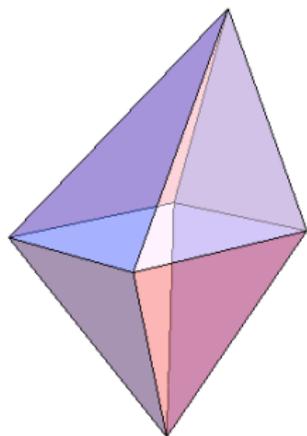
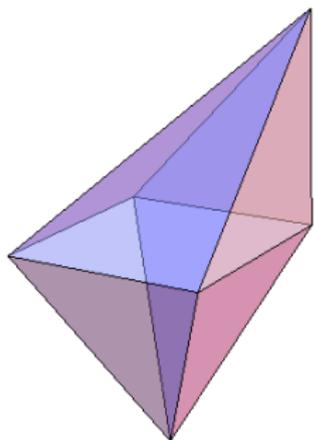
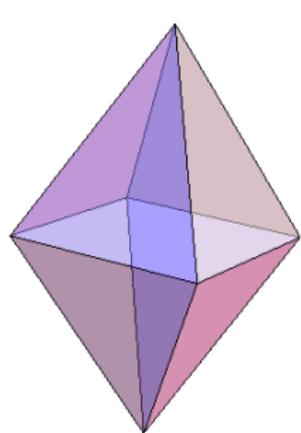
Proposição (G.-Robinson-Thomas 2012)

Um polígono convexo tem uma representação semidefinida de ordem 3 se e só se for um triângulo ou um quadrilátero.

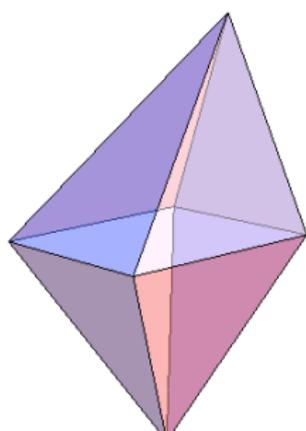
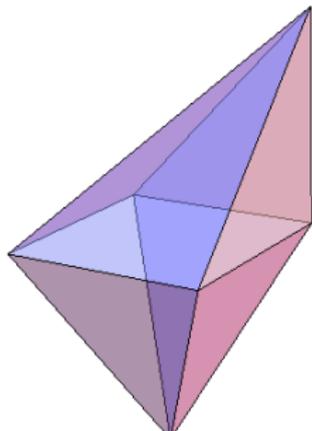
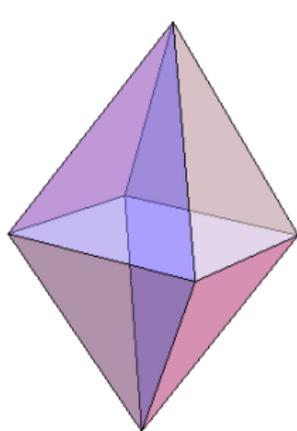


**Nota:** Transformações projectivas preservam a ordem das representações, logo uma direcção é simples.

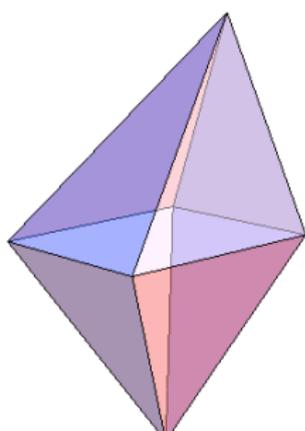
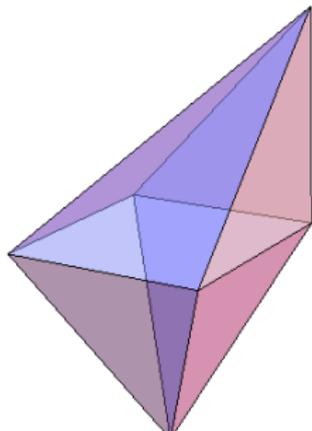
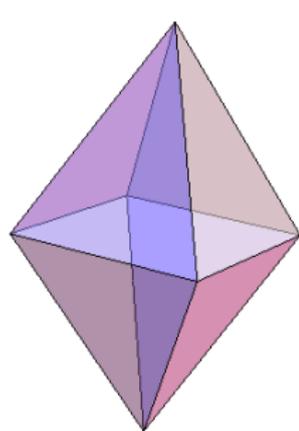
# No espaço - Octaedros



# No espaço - Octaedros

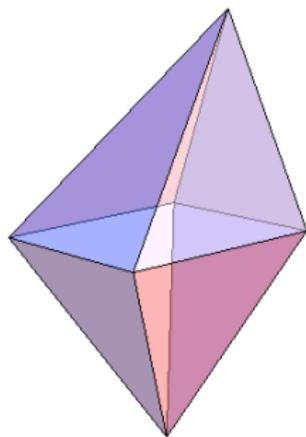
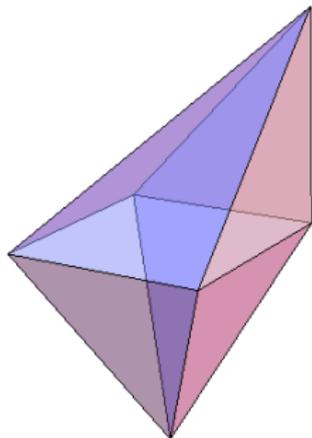
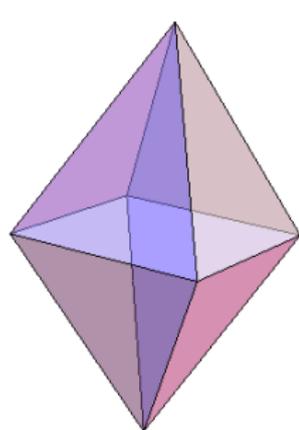


## No espaço - Octaedros



Um octaedro regular tem uma representação de ordem 4 mas nem todas as suas perturbações.

## No espaço - Octaedros



Um octaedro regular tem uma representação de ordem 4 mas nem todas as suas perturbações.  
Falta uma caracterização mais geométrica/algébrica

Muito Obrigado