



Основные понятия теории графов

Лекции 11-12

Н.В. Белоус

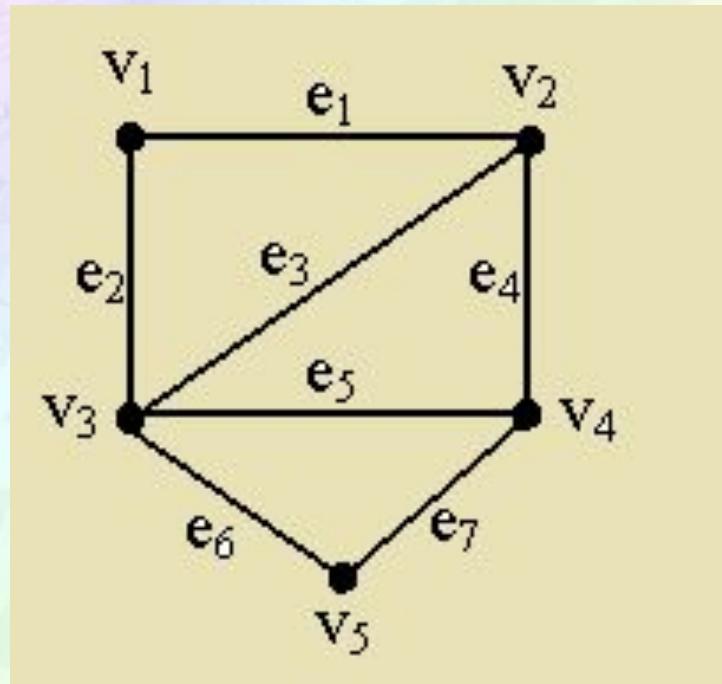
Факультет компьютерных наук
Кафедра ПО ЭВМ, ХНУРЭ





Основные понятия

Граф $G=(V,E)$ состоит из двух множеств: конечного множества элементов, называемых **вершинами**, и конечного множества элементов, называемых **ребрами**.



Граф $G=(V, E)$

$$V=\{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\};$$

$$E=\{e_1, e_2, e_3, e_4, e_5, e_6, e_7\}$$



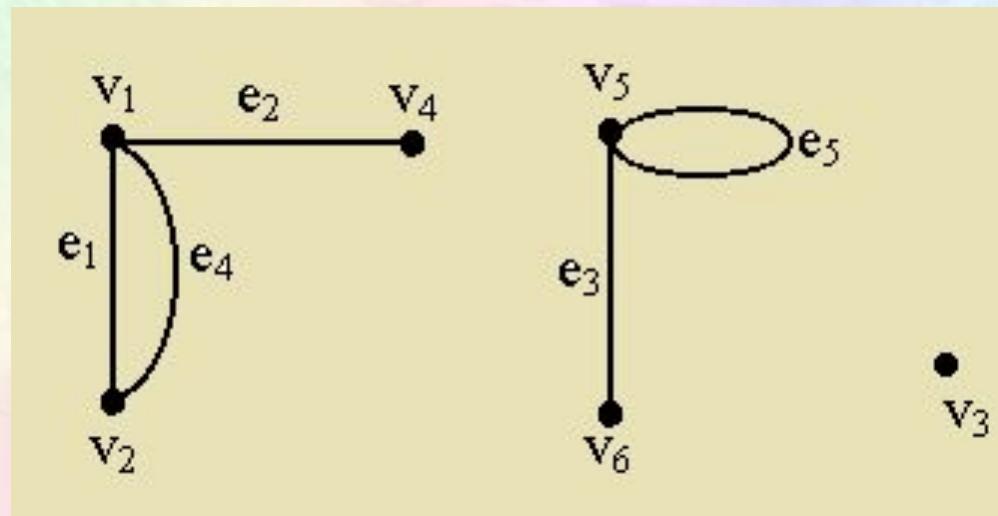
Основные понятия

Вершины v_i и v_j , определяющие ребро e_k , называются **концевыми вершинами** ребра e_k .

Ребра с одинаковыми концевыми вершинами называются **параллельными** (e_1, e_4).

Петля – замкнутое ребро (e_5).

Ребро, принадлежащее вершине, называется **инцидентным** (ребро e_1 инцидентно вершинам v_1 и v_2).



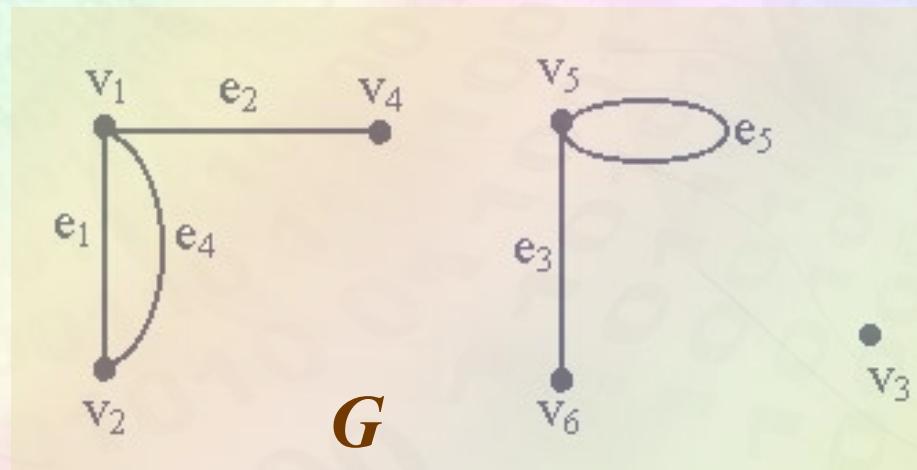


Основные понятия

Изолированная вершина не инцидентна ни одному ребру (v_3).

Две вершины **смежны**, если они являются концевыми вершинами некоторого ребра (v_1, v_4).

Если два ребра имеют общую концевую вершину, они называются **смежными** (e_1, e_2).

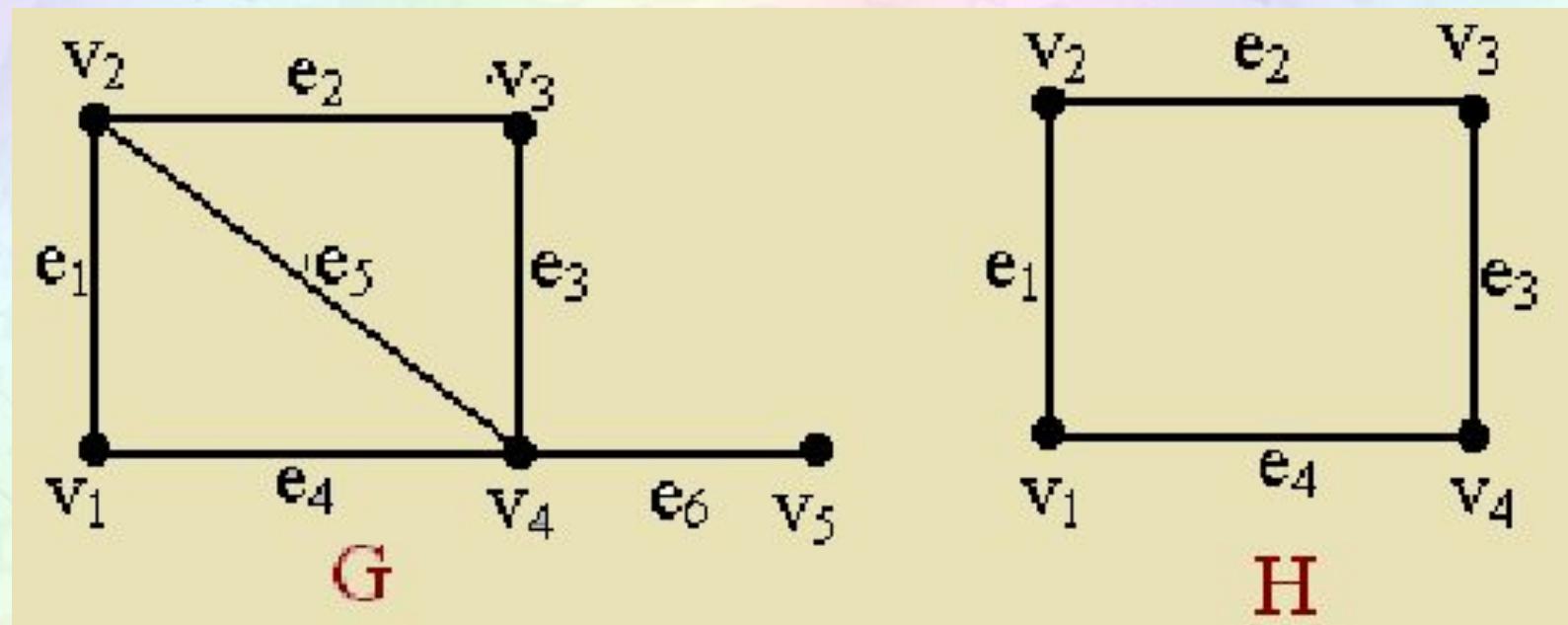


✓ Демонстрация



Основные понятия

Подграф – любая часть графа, сама являющаяся графом.

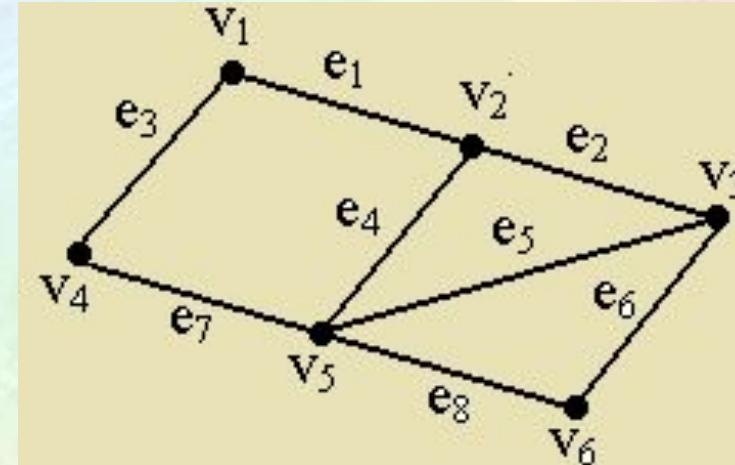


Подграф H графа G

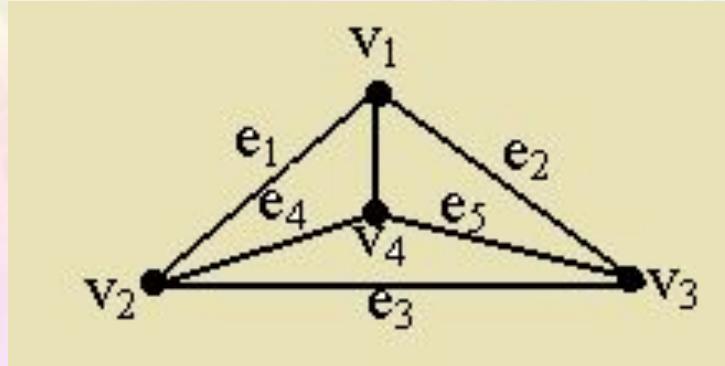


Виды графов

Граф $G=(V,E)$ называется *простым*, если он не содержит петель и параллельных ребер.



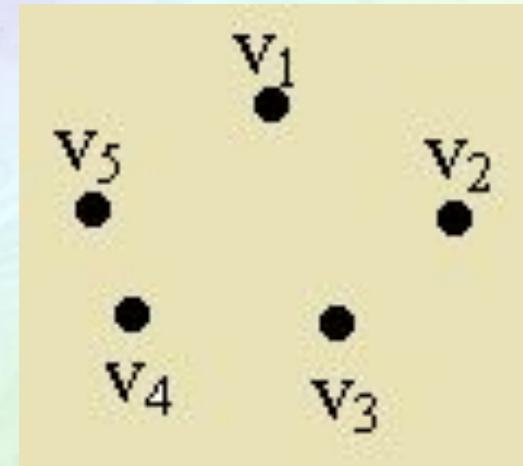
Граф $G=(V,E)$ называется *полным*, если он простой и каждая пара вершин смежна.



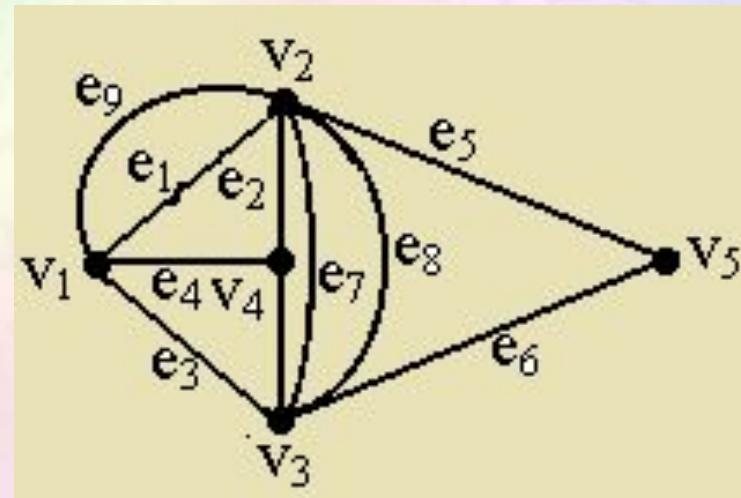


Виды графов

Ноль-граф - граф, множество ребер которого пусто.



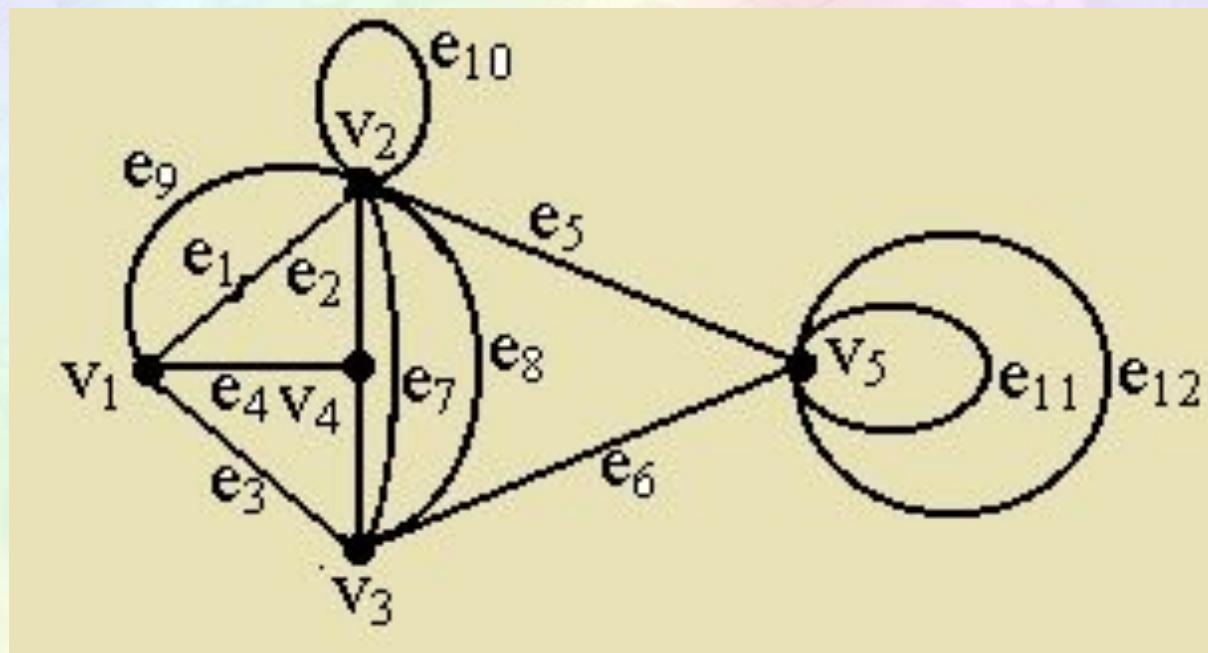
Граф G с кратными ребрами называется **мультиграф**.





Виды графов

Граф G с петлями и кратными ребрами называется *псевдограф*.

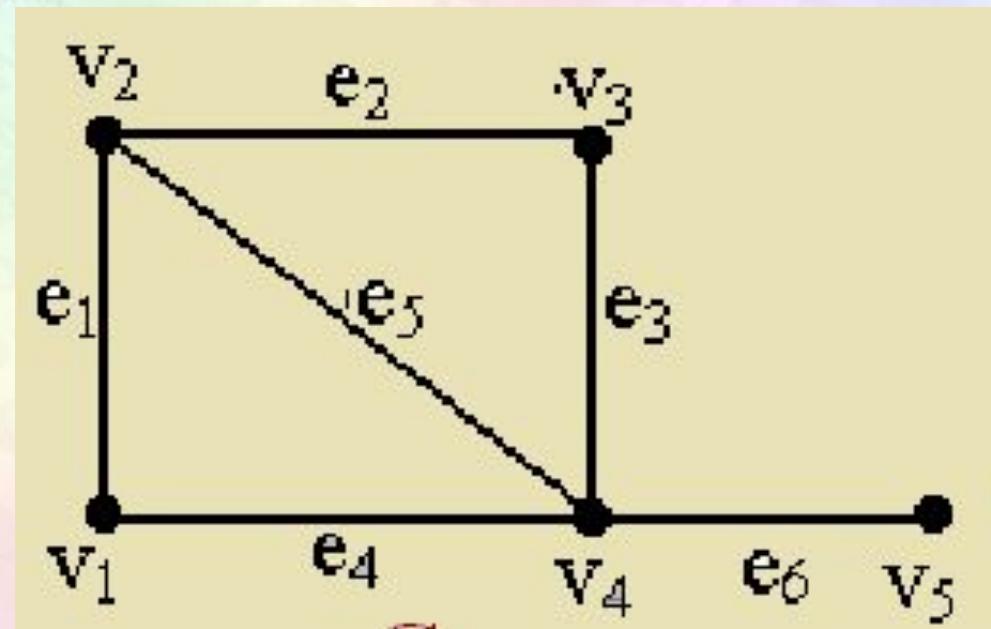


Демонстрация



Неориентированный граф

Граф G , рёбра которого не имеют определённого направления, называется **неориентированным**.

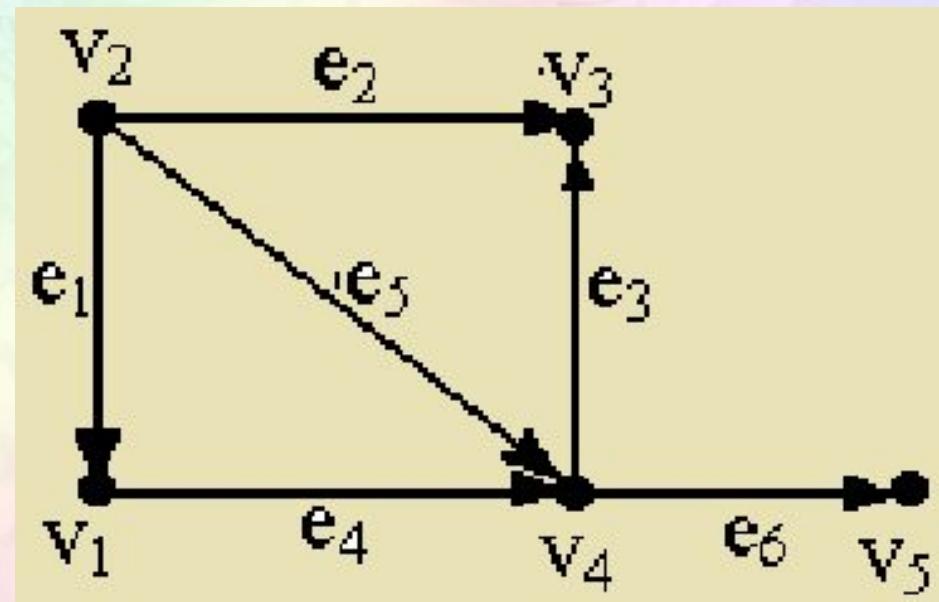




Ориентированный граф

Граф G , имеющий направление, называется **ориентированным графом или орграфом.**

Ребра, имеющие направление, называются **дугами.**



✓ Демонстрация



Способы задания графов

1) Явное задание графа как алгебраической системы.

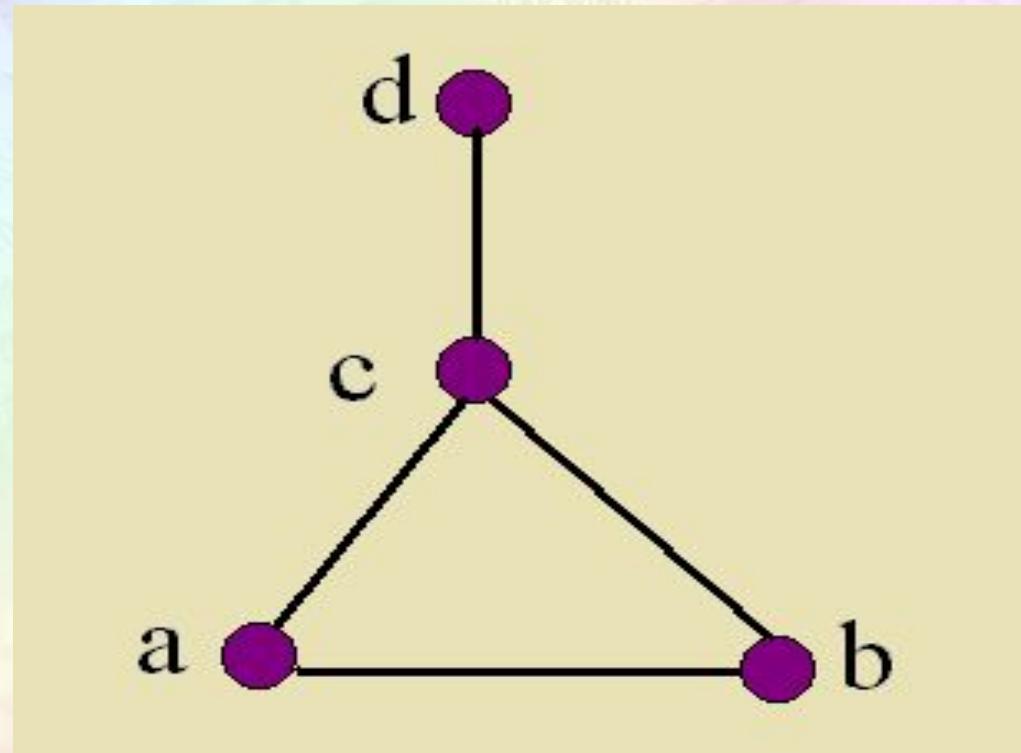
Чтобы задать граф, достаточно для каждого ребра указать двухэлементное множество вершин – его мы и будем отождествлять с ребром.

$$\{\{a, b\}, \{b, c\}, \{a, c\}, \{c, d\}\}$$



Способы задания графов

2) Геометрический.





Способы задания графов

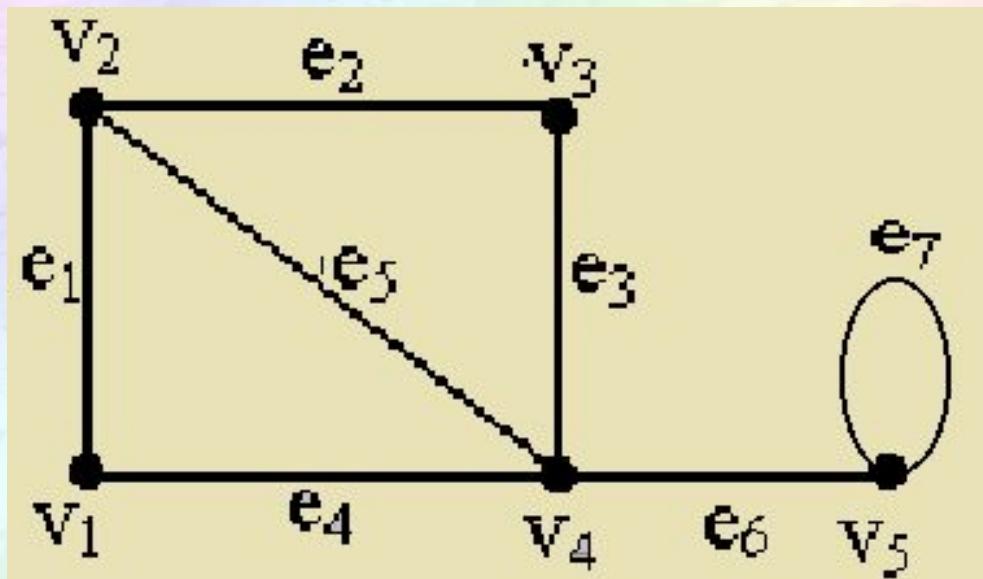
3) Матрица смежности.

Элементы A_{ij} матрицы смежности A равны количеству ребер между рассматриваемыми вершинами.



Матрица смежности неорграфа

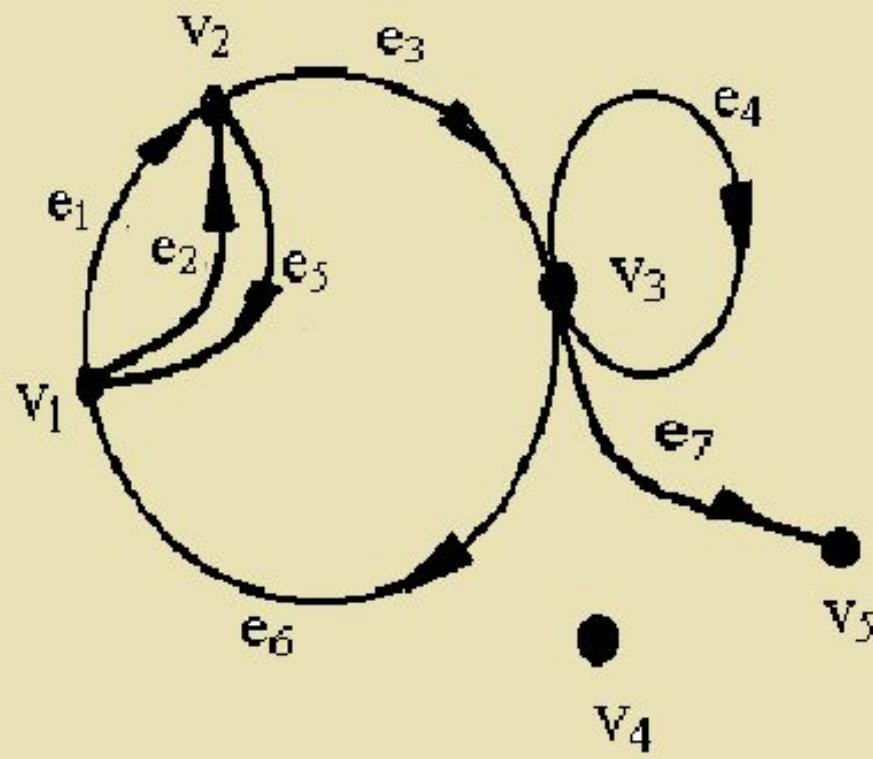
Для неорграфа G , представленного на рисунке, матрица смежности имеет вид:


$$A = \begin{array}{ccccc} & v_1 & v_2 & v_3 & v_4 & v_5 \\ v_1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ v_2 & 1 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ v_3 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ v_4 & 1 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ v_5 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{array}$$



Матрица смежности орграфа

Для орграфа G , представленного на рисунке, матрица смежности имеет вид:


$$A_0 = \begin{matrix} & v_1 & v_2 & v_3 & v_4 & v_5 \\ v_1 & 0 & 2 & 0 & 0 & 0 \\ v_2 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ v_3 & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ v_4 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ v_5 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{matrix}$$



Способы задания графов

4) Матрица инцидентности.

Матрица инцидентности В – это таблица, строки которой соответствуют вершинам графа, а столбцы – ребрам.

Элементы матрицы определяются следующим образом:

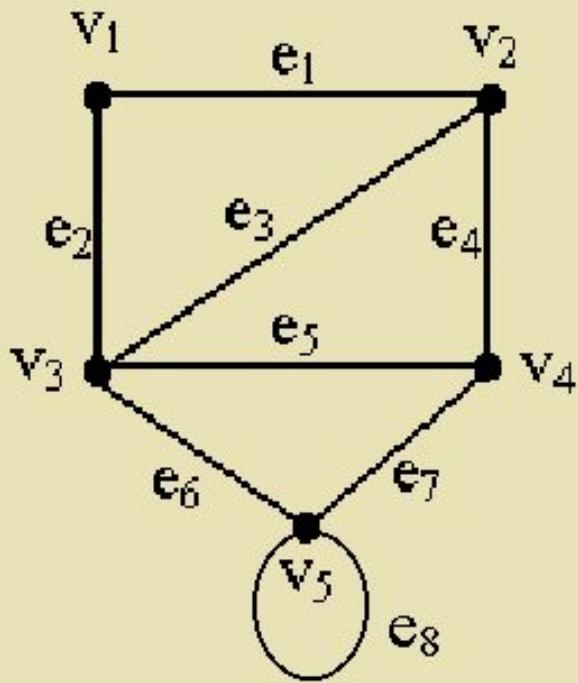
✓ Демонстрация



Способы задания графов

1) для неорграфа

$b_{ij} = \begin{cases} 1, & \text{если вершина } v_i \text{ инцидентна ребру } e_j; \\ 0, & \text{в противном случае} \end{cases}$

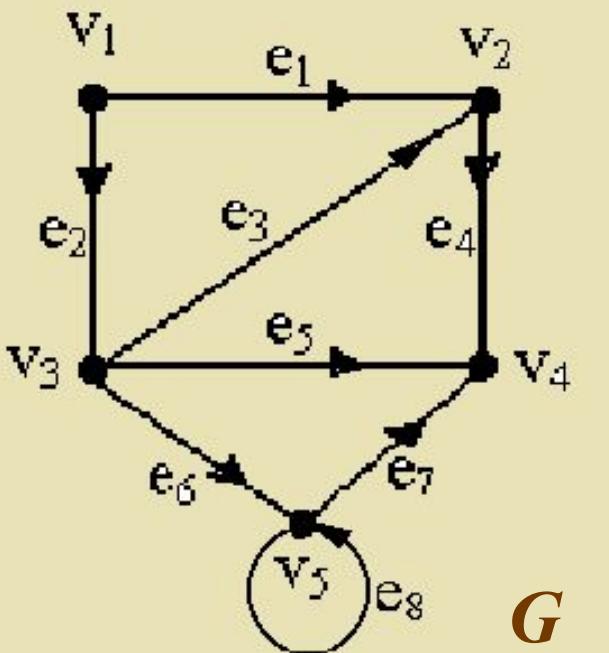

$$B = \begin{array}{ccccccccc} & e_1 & e_2 & e_3 & e_4 & e_5 & e_6 & e_7 & e_8 \\ \begin{matrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \\ v_5 \end{matrix} & \begin{matrix} 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{matrix} & \begin{matrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{matrix} & \begin{matrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{matrix} & \begin{matrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{matrix} & \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{matrix} & \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{matrix} & \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{matrix} & \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{matrix} \end{array}$$



Матрица инцидентности орграфа

2) для орграфа

$b_{ij} = \begin{cases} -1, & \text{если ребро } e_j \text{ входит в вершину } v_i ; \\ 1, & \text{если ребро } e_j \text{ выходит из вершины } v_i ; \\ 2, & \text{если ребро } e_j \text{ – петля из вершины } v_i ; \\ 0, & \text{если } e_j \text{ и } v_i \text{ не инцидентны.} \end{cases}$


$$B = \begin{matrix} & e_1 & e_2 & e_3 & e_4 & e_5 & e_6 & e_7 & e_8 \\ v_1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ v_2 & -1 & 0 & -1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ v_3 & 0 & -1 & 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ v_4 & 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & 0 & -1 & 0 \\ v_5 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 1 & 2 \end{matrix}$$



Маршрут

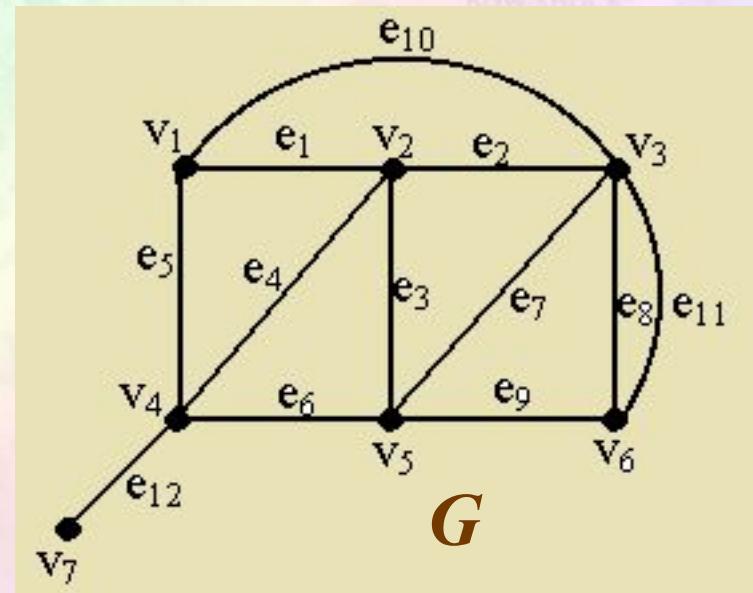
Маршрут в графе $G=(V,E)$ — конечная чередующаяся последовательность вершин и ребер $v_o, e_1, v_1, e_2, \dots, v_{k-1}, e_k, v_k$, которая начинается и заканчивается на вершинах, причем v_{i-1} и v_i являются концевыми вершинами ребра e_i , $1 \leq i \leq k$.



Маршрут

Маршрут называется **открытым**, если его концевые вершины различны ($v_1, e_1, v_2, e_2, v_3, e_3, v_6, e_9, v_5, e_7, v_3, e_{11}, v_6$).

Маршрут называется **замкнутым**, если его концевые вершины совпадают ($v_1, e_1, v_2, e_2, v_3, e_7, v_5, e_3, v_2, e_4, v_4, e_5, v_1$).



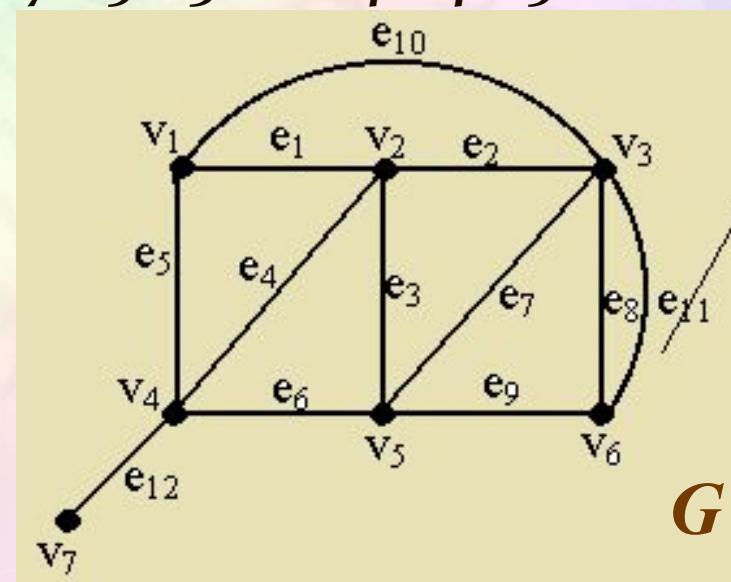


Цепь

Маршрут называется **цепью**, если все его ребра различны.

Цепь называется **простой**, если ее концевые вершины различны ($v_1, e_1, v_2, e_2, v_3, e_8, v_6, e_{11}, v_3$).

Цепь называется **замкнутой**, если ее концевые вершины совпадают ($v_1, e_1, v_2, e_2, v_3, e_7, v_5, e_3, v_2, e_4, v_4, e_5, v_1$).



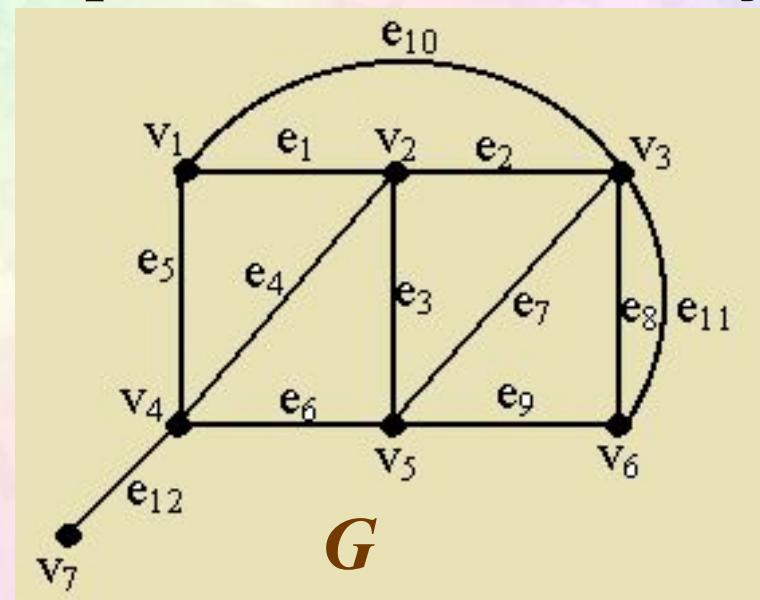


Путь, цикл

Открытая цепь называется *путем*, если все ее вершины различны (v_1, e_1, v_2, e_2, v_3).

Цикл – это замкнутая цепь (*простой цикл*, если цепь простая) ($v_1, e_1, v_2, e_3, v_3, e_5, v_5, e_6, v_4, e_4, v_1$).

Число ребер в пути называется *длиной пути*. Аналогично определяется *длина цикла*.





Свойства путей и циклов

1. Степень каждой неконцевой вершины пути равна 2, концевые вершины имеют степень, равную 1.
2. Каждая вершина цикла имеет степень 2 или другую четную степень. Обращение этого утверждения, а именно то, что ребра подграфа, в котором каждая вершина имеет четную степень, образуют цикл, — неверно.
3. Число вершин в пути на единицу больше числа ребер, тогда как в цикле число ребер равно числу вершин.

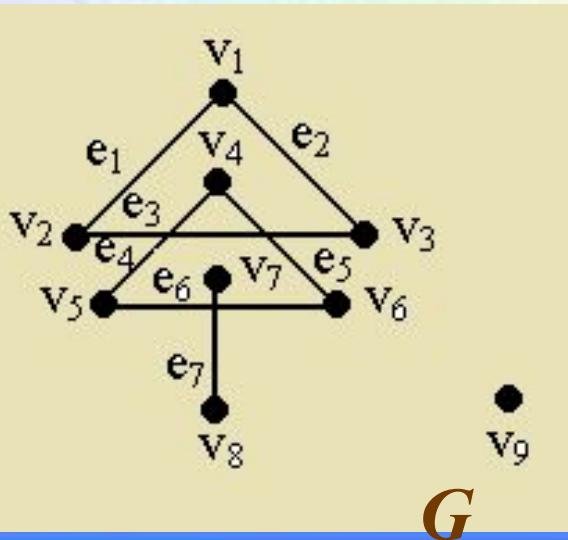


Связность графов, компонента связности

Две вершины v_i и v_j называются **связанными** в графе G , если в нем существует путь $v_i — v_j$.
Вершина связана сама с собой.

Граф называется **связным**, если в нем существует путь между каждой парой вершин.

Компонента связности – максимальный связный подграф в графе.



- 1 компонента связности: $\{v_1, v_2, v_3, e_1, e_2, e_3\}$
- 2 компонента связности: $\{v_4, v_5, v_6, e_4, e_5, e_6\}$
- 3 компонента связности: $\{v_7, v_8, e_7\}$
- 4 компонента связности: $\{v_9\}$

✓ Демонстрация



Степень вершины

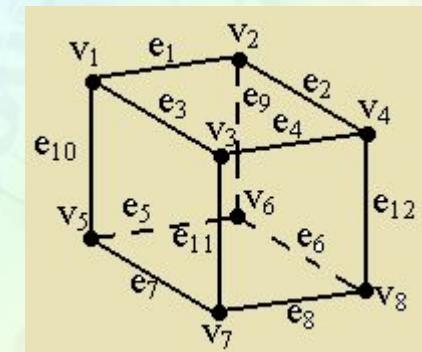
Степенью $\deg(v_j)$ вершины v_j называется число инцидентных ей ребер, т. е. вершин в ее окружении.

Максимальная и минимальная степени вершин графа G обозначаются символами $\Delta(G)$ и $\delta(G)$ соответственно:

$$\Delta(G) = \max_{v \in VG} \deg v$$

$$\delta(G) = \min_{v \in VG} \deg v$$

Граф $G=(V,E)$ называется **регулярным** или **однородным** (степени r), если степени всех его вершин одинаковы. Степенью регулярного графа называется степень его вершин.





Сумма степеней вершин графа

Утверждение («лемма о рукопожатиях»)

Сумма всех вершин графа – четное число, равное удвоенному числу ребер:

$$\sum_{v \in VG} \deg v = 2|EG|$$

Интерпретация леммы: поскольку в каждом рукопожатии участвуют две руки, то при любом числе рукопожатий общее число пожатых рук четно (при этом каждая рука учитывается столько раз, во скольких рукопожатиях она участвовала).

Следствие

В любом графе число вершин нечетной степени четно

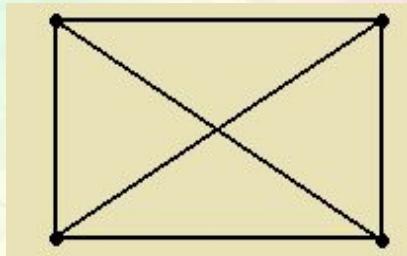


Изоморфизм графов

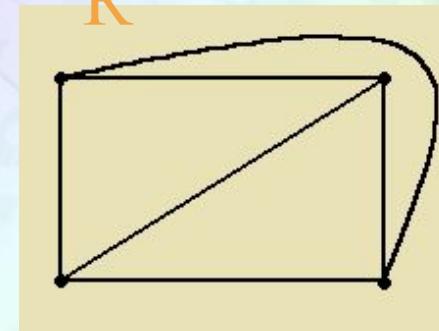
Два графа G_1 и G_2 **изоморфны**, если существует такое взаимно-однозначное отображение между множествами их вершин и ребер, что соответствующие ребра графов G_1 и G_2 инцидентны соответствующим вершинам этих графов.

Если график G изоморфен геометрическому графу G' в R^n , то G' называется **геометрической реализацией** графа G в пространстве R^n .

R^3



R^2



Граф R^2 является геометрической реализацией графа R^3



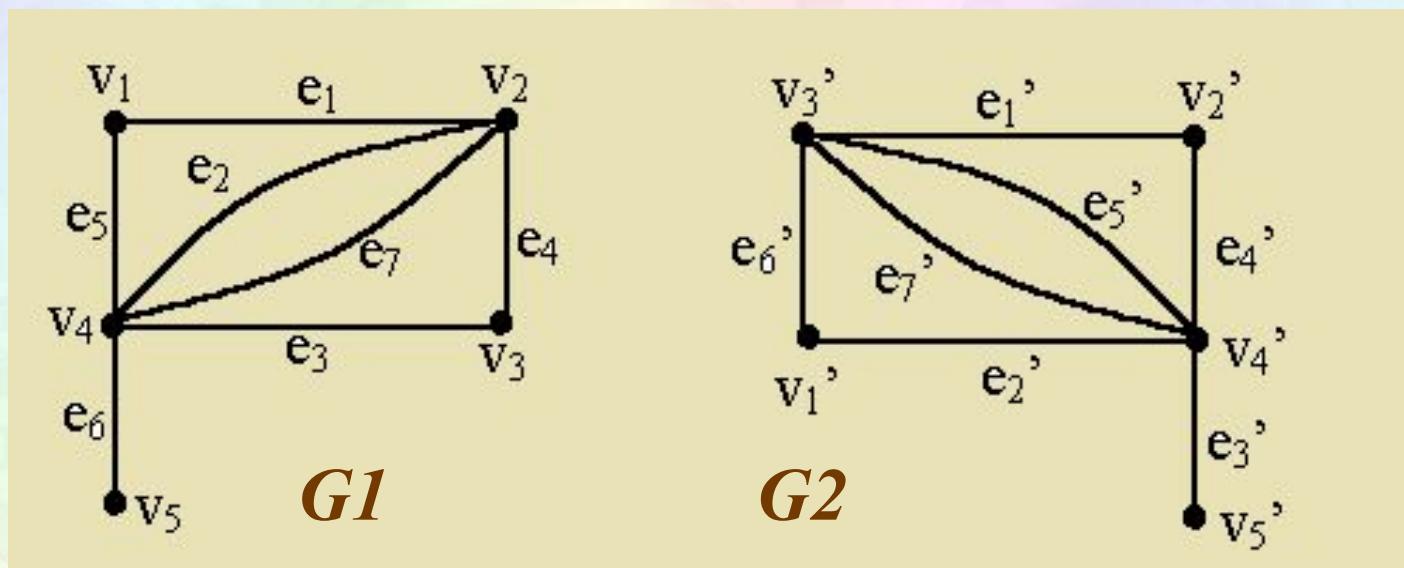
Пример изоморфных графов

Соответствие вершин:

$$v_1 \leftrightarrow v_2', v_2 \leftrightarrow v_3', v_3 \leftrightarrow v_1', v_4 \leftrightarrow v_4', v_5 \leftrightarrow v_5';$$

Соответствие ребер:

$$e_1 \leftrightarrow e_1', e_3 \leftrightarrow e_2', e_5 \leftrightarrow e_4', e_2 \leftrightarrow e_5', e_4 \leftrightarrow e_6', e_6 \leftrightarrow e_3'.$$

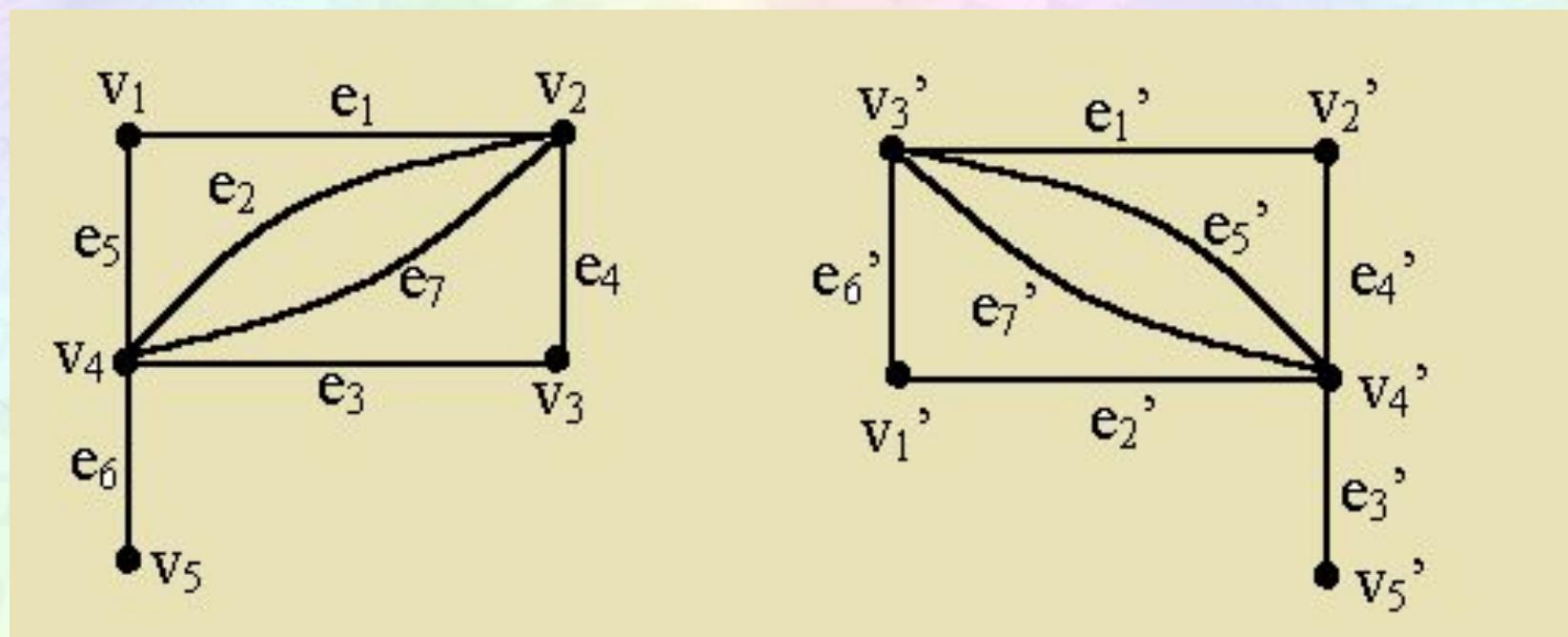


$G1$ и $G2$ – изоморфные графы



Изоморфизм как отношение эквивалентности на множестве графов

Отношение изоморфизма является эквивалентностью, т.е. оно симметрично, транзитивно и рефлексивно.





Помеченный и абстрактный графы

Граф порядка n называется **помеченным**, если его вершинам присвоены некоторые метки (например номера $1, 2, \dots, n$).

Абстрактный (или **непомеченный**) граф – это класс изоморфных графов.

Помеченные графы:

