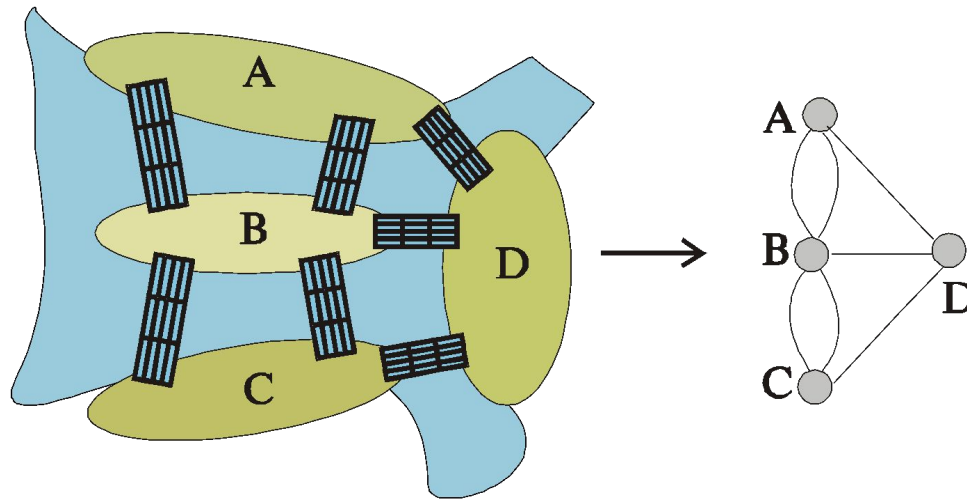
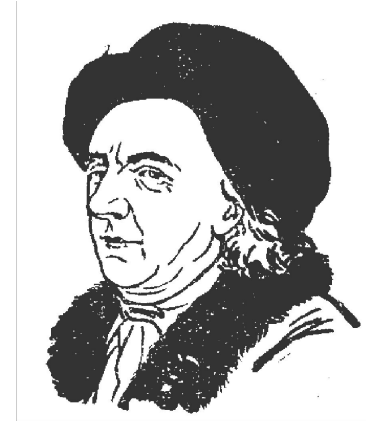


# **Основные понятия теории графов**

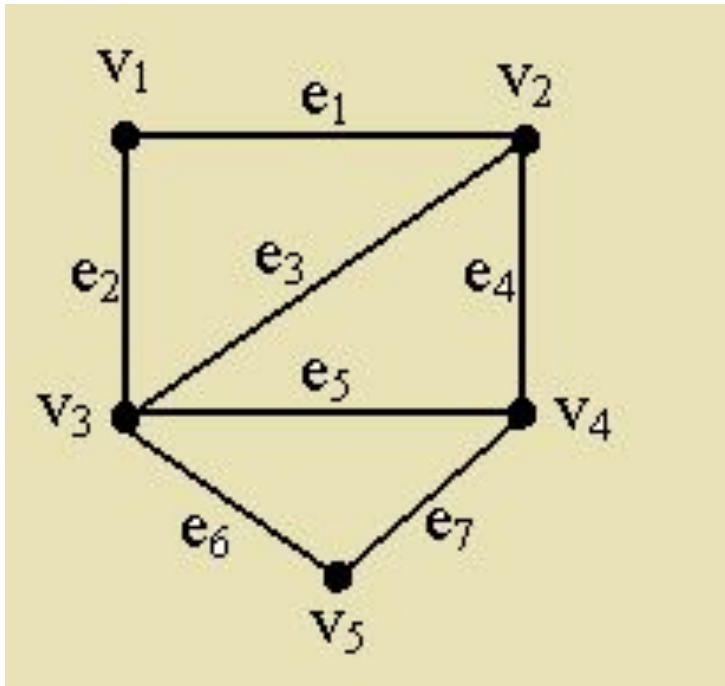
# Из истории теории графов

- Основателем теории графов считается Леонард Эйлер, который доказал невозможность маршрута прохождения всех четырех частей суши в задаче о кенигсбергских мостах (1736)



# Основные понятия

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



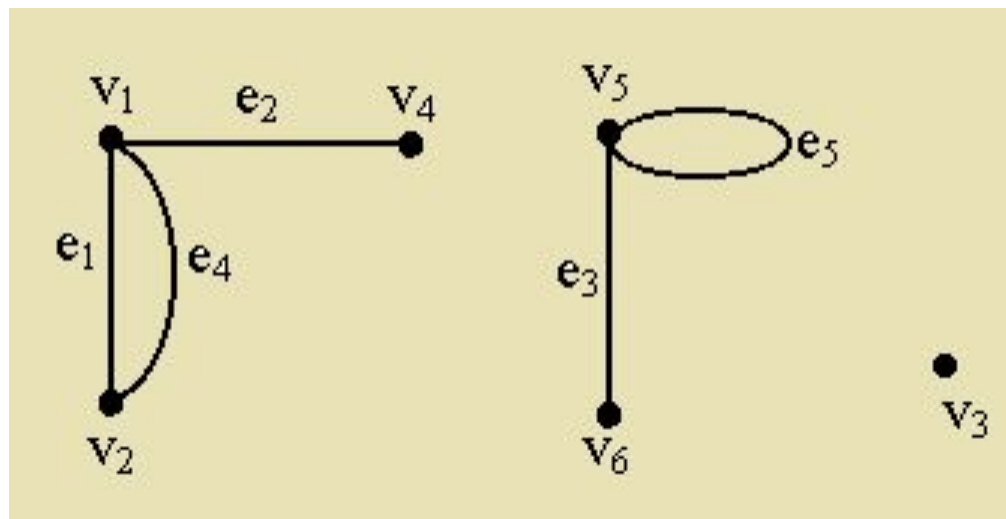
Граф  $G=(V, E)$   
 $V=\{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\}$  ;  
 $E=\{e_1, e_2, e_3, e_4, e_5, e_6, e_7\}$

# 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  $v_2$ ).

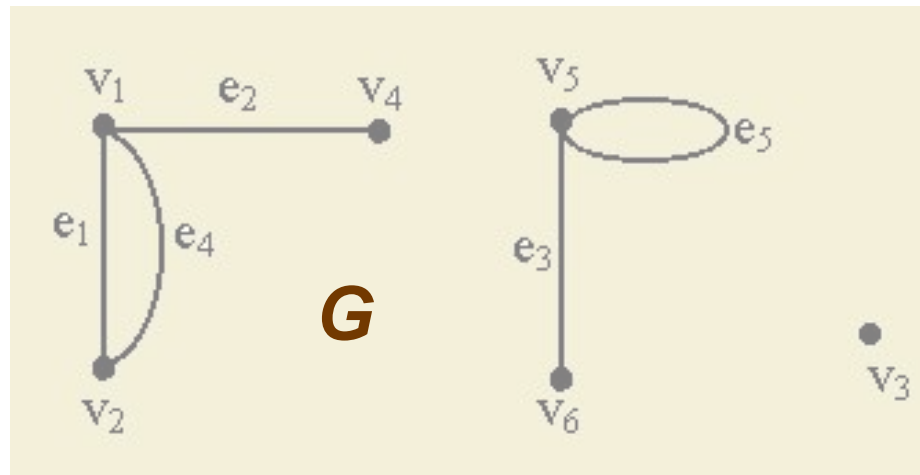


# Основные понятия

**Изолированная вершина** не инцидентна ни одному ребру ( $v_3$ ).

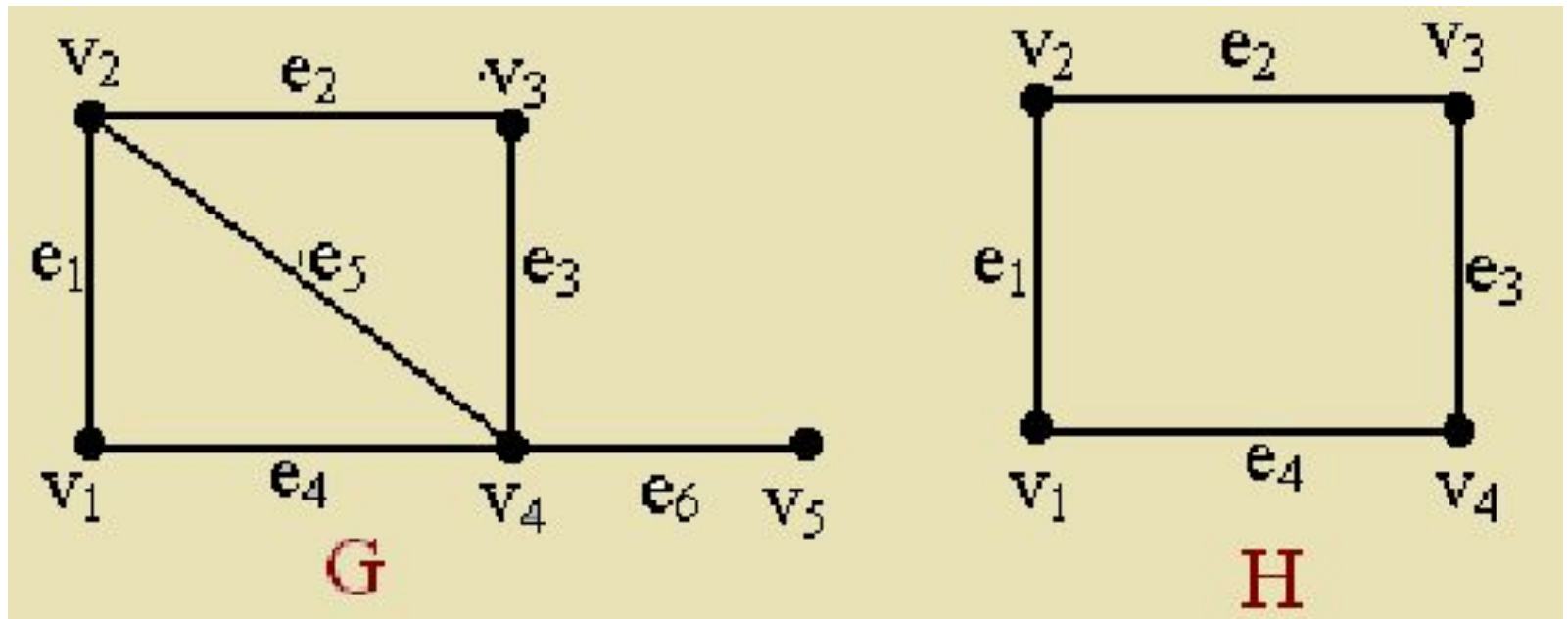
Две вершины **смежны**, если они являются концевыми вершинами некоторого ребра ( $v_1, v_4$ ).

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



# Основные понятия

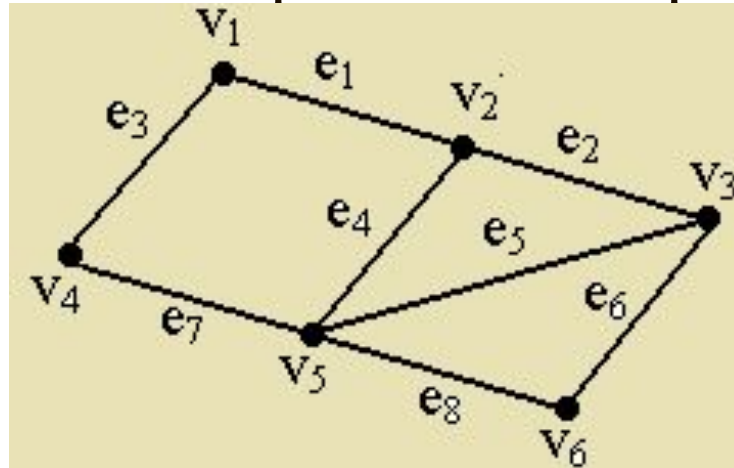
**Подграф** – любая часть графа, сама являющаяся графом.



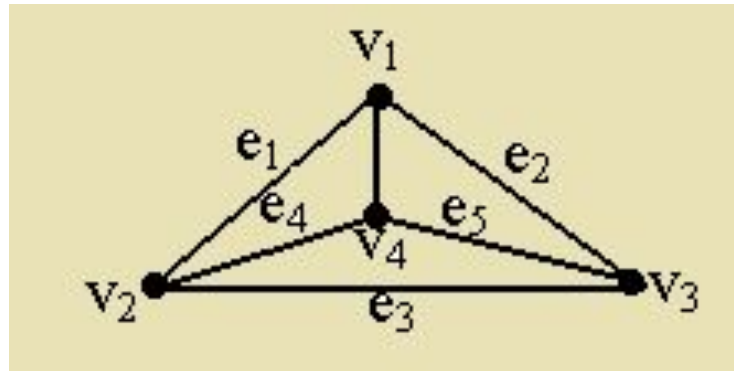
Подграф  $H$  графа  $G$

# Виды графов

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

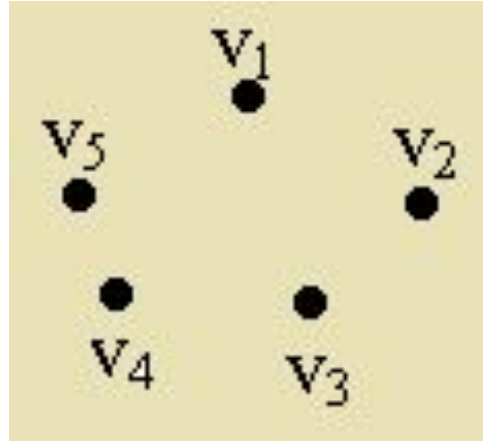


Граф  $G=(V,E)$  называется *полным*, если он простой и каждая пара вершин смежна.

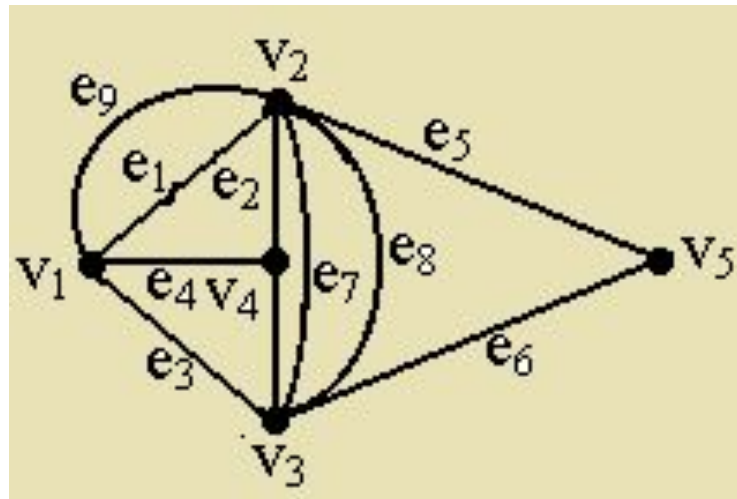


# Виды графов

**Ноль-граф** - граф, множество ребер которого пусто.



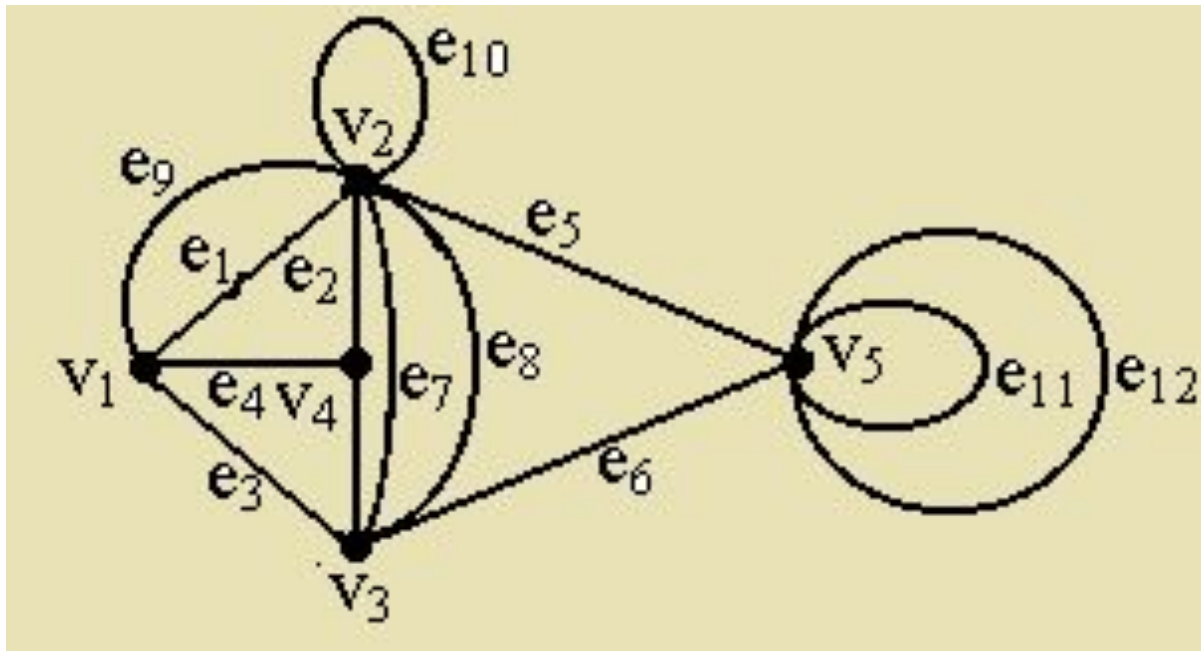
Граф  $G$  с кратными ребрами называется **мультиграф**.





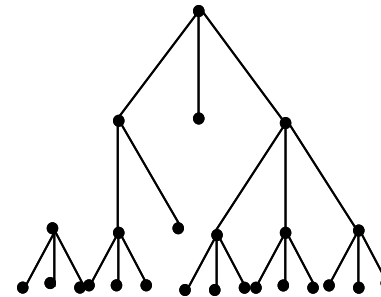
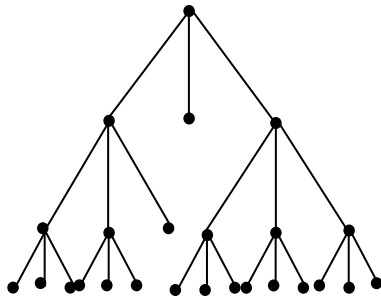
# Виды графов

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



# Виды графов

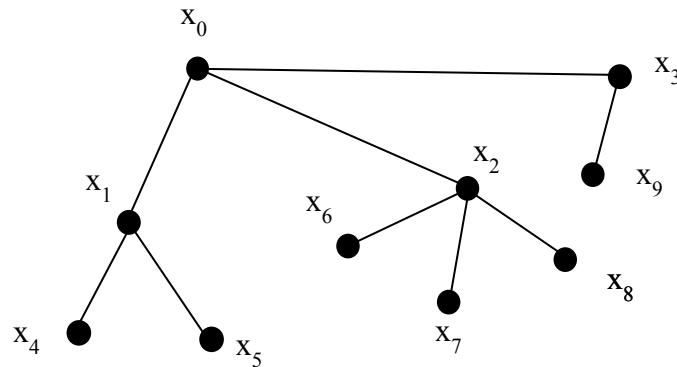
Особый интерес представляют связные ациклические графы, называемые деревьями. Дерево на множестве  $P$  вершин всегда содержит  **$q=p-1$**  ребер, т.е. минимальное количество ребер, необходимое для того, чтобы граф был связанным. При добавлении в дерево ребра образуется цикл, а при удалении хотя бы одного ребра дерево распадается на компоненты, каждая из которых представляет собой также дерево или изолированную вершину. Несвязанный граф, компоненты которого являются деревьями, называется лесом.



# Виды графов

На практике широко используются такие виды графов, как **деревья** и **прадеревья**.

**Деревом** называется конечный связный неориентированный граф, состоящий, по крайней мере, из двух вершин и не содержащий циклов. Такой граф не имеет петель и кратных ребер

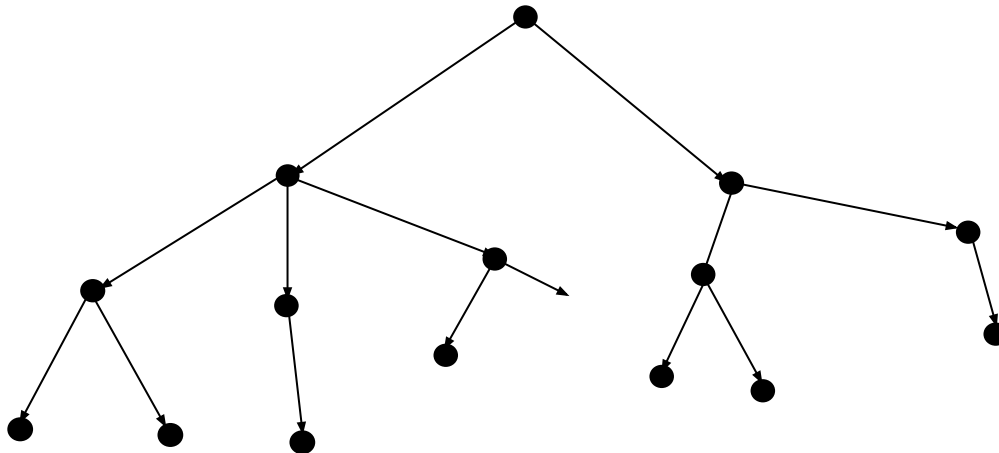


**Ветвями** дерева называются ребра графа, входящие в дерево. **Хордами дерева** называются ребра, входящие в граф, дополнительный к данному дереву. **Лагранжевым деревом** называется дерево, все ветви которого имеют общую вершину.

# *Виды графов*

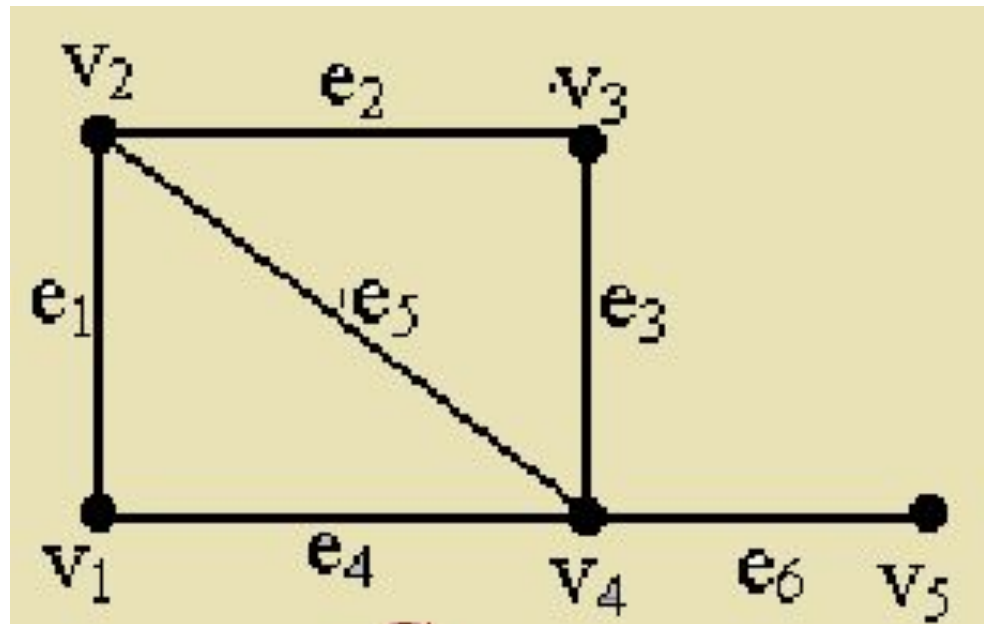
**Лесом** называется несвязный граф, каждая компонента связности которого является деревом.

**Прадеревом** называется ориентированный граф  $G(X)$  с корнем  $x_0 \in X$ , если в каждую вершину  $x_i \neq x_0$  ( $x_i \in X$ ) заходит ровно одна дуга, а в корень  $x_0$  не заходит ни одна дуга. Прадеревое не содержит контуров



# *Неориентированный граф*

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



# *Ориентированный граф*

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

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

