

Способы задания графов

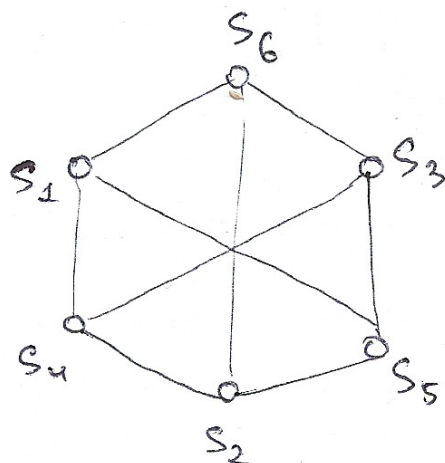
• Матричный.

1. Матрицы смежности - однородные
2. Матрицы инцидентности - разнородные

1. - Квадрат. матрица порядка n , где n - порядок графа. Матрица булева (двоичная)

$M_{ij} = 1$, если вершины s_i и s_j смежны.
 $= 0$, если иначе

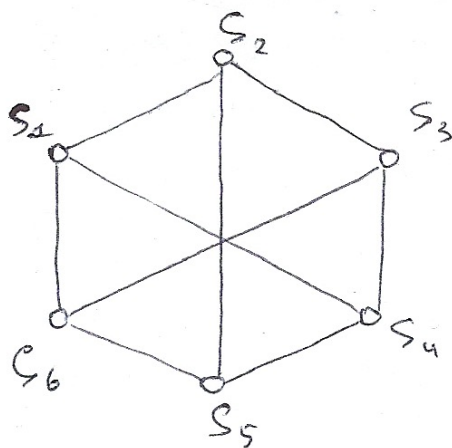
#



	s_1	s_2	s_3	s_4	s_5	s_6
s_1	1	1	1	1	1	1
s_2	1	1	1	1	1	1
s_3	1	1	1	1	1	1
s_4	1	1	1	1	1	1
s_5	1	1	1	1	1	1
s_6	1	1	1	1	1	1

Замечание: в сущ. неграфа матрица всегда симметричная отн. глав. диагон. \Rightarrow можно рассматр. только Δ матрицу

Замечание: матрицы смежностей изоморфных графов либо совпадают поскольку имеют место взаимн. однознач. соответствия между ин-вами вершин / ин-вами ребер, либо совпадают с точностью до перестановки одновременной строк и столбцов



	s_1	s_2	s_3	s_4	s_5	s_6
s_1		1		1		1
s_2	1		1		1	
s_3		1		1		1
s_4	1		1		1	
s_5		1		1		1
s_6	1		1		1	

46

(иллюстрация к предыдущему замечанию №2)

Замечание: в случае неорграфа $\sum 1$
 Δ матрицы смежности = числу ребер графа
 в случае орграфа \sum едм. эл.
 равна числу дуг графа.

если граф взвешенный, т.е.
 каждому ребру сопоставлено некоторое число
 (вес ребра). Тогда матрица смежности
 становится матрицей весов. То есть для
 каждой пары смежных вершин указывают
 все ребра, их соединяющие.

Аналогично строится матрица для ребер.

2 - отражает отношение инцидентности
 между n -таими графа.

прямоугольная матрица размерности $n \times m$,
 где m - число дуг, $n = |S|$

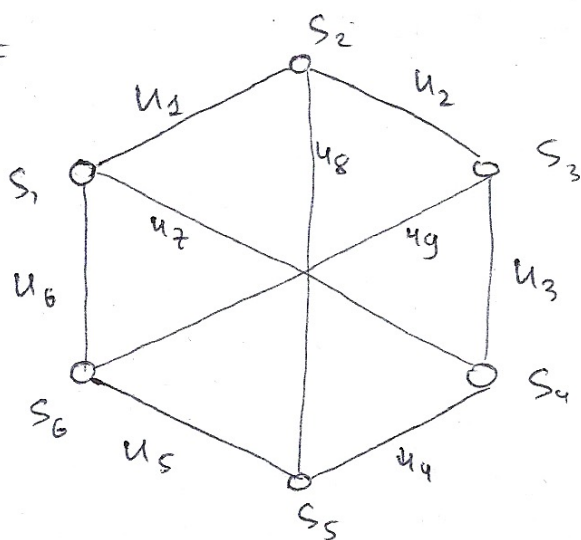
$H_{ij} = 1$, если вершина s_i инцидент v_j ребру.
 $= 0$, если не

(для неорграфа)

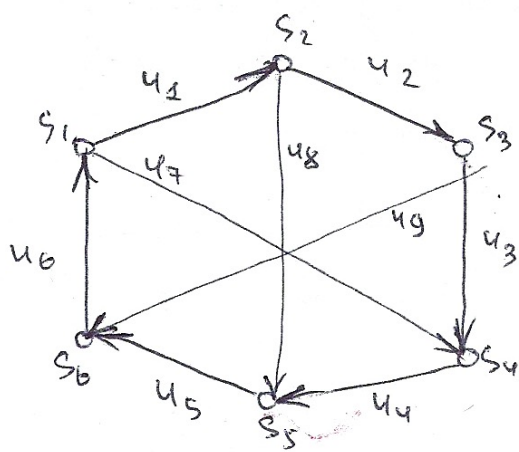
$H_{ij} =$ $\begin{cases} 1, & \text{если } S_i \text{ инцидентно } U_j \text{ и } \text{евн. для } (47) \\ & \text{нечетной (} S_i - \text{конечн. для } U_j) \\ 0, & \text{если } S_i \text{ и } U_j \text{ не инцидентны.} \\ -1, & \text{если } S_i \text{ инцидентно } U_j \text{ и } \text{евн. для} \\ & \text{нечетной (} S_i - \text{начальн. для } U_j) \end{cases}$

(для графа α)

#

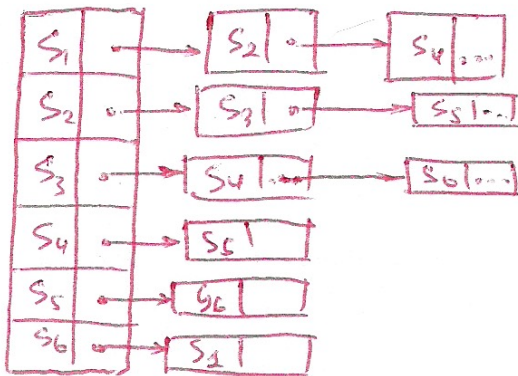


	U_1	U_2	U_3	U_4	U_5	U_6	U_7	U_8	U_9
S_1	1					1	1		
S_2	1	1						1	
S_3		1	1						1
S_4			1	1			1		
S_5				1	1			1	
S_6					1	1			1



	u_1	u_2	u_3	u_4	u_5	u_6	u_7	u_8	u_9
s_1	-1					1	-1		
s_2	1	-1						-1	
s_3		1	-1						-1
s_4			1	-1		1			
s_5				1	-1			1	
s_6					1	-1			1

вектор Аймфа



Замечание:
Примечание:

в случае неграфа по каждой строке можно определить ~~каким~~ какими ребрами инцидентна данная вершина а по столбцу - какими вершинами инцидент данное ребро.

Замечание: \sum э-тов каждого столбца = 0 (в случае орграфа). По каждой строке сур какие дум для данной вершины - входящие (1), а какие исходящие (-1) \Rightarrow можно определить нулем каждой вершины.

$p^+_{s_i}$ \approx числу единиц (1) в строке

$p^-_{s_i}$ = числу - единиц (-1) в строке.

Заключение: по ним и двух указанных матриц указывают матрицы: Кирхгове, достижимости, связности и целый ряд других

• Аналитический

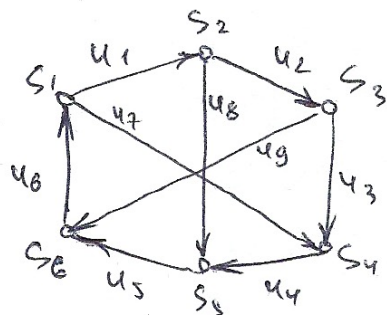
Основан на понятии отображений.

⊖ Отображение Γ (пометки и вект. для орграфа)

Γ_{S_i} Прямое отображение вершины S_i орграфа \rightarrow нем-во вершин смежных S_i по исходящим дугам.

$\Gamma_{S_i}^{-1}$ Обратное отображение вершины S_i — " — по входящим дугам

#



$$\Gamma_{S_1} = \{S_2; S_4\};$$

$$\Gamma_{S_2} = \{S_3; S_5\};$$

$$\Gamma_{S_3} = \{S_4; S_6\};$$

$$\Gamma_{S_4} = \{S_5\}; \Gamma_{S_5} = \{S_6\}; \Gamma_{S_6} = \{S_1\}.$$

Аналогично для $\Gamma_{S_i}^{-1}$.

Части графа

1. Граф $G_1(S_1; U_1)$ называют частью графа $G(S; U)$, если он находится в отношении включения графа G : $G_1 \subseteq G$
Это значит, что: $S_1 \subseteq S$; $U_1 \subseteq U$

2. Часть графа - подграф, если включение строгое, т.е. имеет место: $G_1 \subset G$ и $S_1 \subset S$; $V_1 \subset V$. (50)

3. Часть графа - сузграф, если $S_1 = S$ и $V_1 \subset V$.

След. тема - материал лекций Гуренко.
Теоретико-математическая теория графов.

Маршруты и обходы графов

1. Маршруты

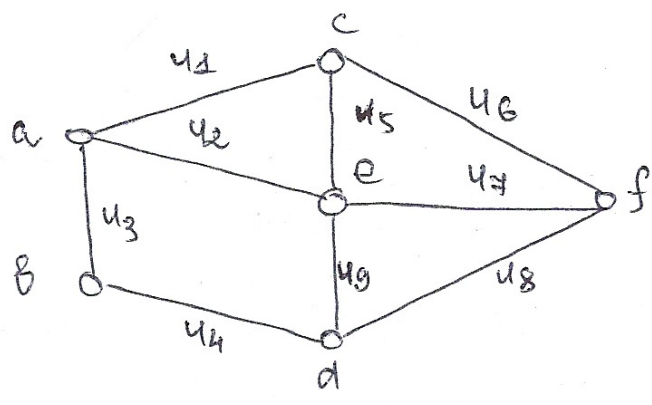
0. Маршрут соедин. S_1 и S_k графа - послед. вершин и ребер, след. вида: $S_1, u_1, S_2, u_2, \dots, S_{k-1}, u_{k-1}, S_k$. В которой любые два соседних эл-та связаны отн. инцидентности, а любые два через один отн. смежности относятся. Эл-та располож. между ними.

Вершины S_1 и S_k - начальная и конечная вершина маршрута

При построении маршрута в орграфе учитываются направление дуг, однако могут включаться дуги как прямого, так и обратного направления.

Для задания маршрута можно ограничиться только послед. входящих в него вершин / сост. его ребер.

#



$S_1 = a$; $S_k = f$.

$a, u_1, c, u_5, e, u_7, f$ / a, c, e, f / u_1, u_5, u_7
 a, u_1, c, u_6, f a δ δ

a, b, c - однокровные маршруты (одни и тот же)

Замечание: в маршрутах ребра и вершины могут повторяться.

2. Θ Маршрут, в кот. нет повтор. ребер - цель. (a, e, f)

3. Θ Цель, все вершины кот. различны - простая. (a, c, f)

4. Θ Простая цель, нач. и конеч. вершины которой совпадают - цикл.
 c, e, f, c - нециклическая.

2-4 - неграф

- 5. Θ Цикл в ориграфе - контур.
- 6. Θ Цепь в ориграфе - путь
- 7. Θ Число ребер цепи - длина цепи
дуг пути - длина пути.

Связь между понятием маршрута и связности графа.

Θ Граф - связный \Leftrightarrow две любые различные его вершины соединены маршрутом.
(см. семинар.)

ориграф:

Θ Построение маршрута должно учитывать направление дуг для сильной связности
(обратные дуги не включаются)

Если в ориграфе маршруте есть обратные дуги, то он просто связный.

Сильно связный ориграф $\Leftrightarrow \forall S \subset V, \hat{G}_S = S$

Θ Отношение связности на мн-ве вершин графа экв. эквивалентно сью