

17.Основные равносильности, содержащие кванторы.

Пусть P(x), Q(x) и R(x,y) — произвольные два одноместных предиката и двухместный предикат, а S — произвольное переменное высказывание (или формула, не содержащая x). Тогда имеют место следующие равносильности:

- $\neg(\forall x P(x)) \equiv \exists x \neg P(x)$ (первый закон де Моргана для кванторов);
- $\neg(\exists x P(x)) \equiv \forall x \neg P(x)$ (второй закон де Моргана для кванторов);
- $\neg(S \wedge P(x)) \equiv \forall x P(x) \wedge \neg S$;
- $\forall x (S \vee P(x)) \equiv \forall x P(x) \vee S$;

- Эти соотношения показывают, что произвольное высказывание или формулу, не содержащую x, можно вносить под знак квантора всеобщности и выносить из-под знака этого квантора в конъюнкции и дизъюнкции.
- $\exists x (S \wedge P(x)) \equiv \exists x P(x) \wedge S$;
- $\exists x (S \vee P(x)) \equiv \exists x P(x) \vee S$;
- Эти соотношения показывают, что произвольное высказывание или формулу, не содержащую x, можно вносить под знак квантора существования и выносить из-под знака этого квантора в конъюнкции и дизъюнкции.
- $\forall x (P(x) \rightarrow S) \equiv \exists x P(x) \rightarrow S$;
- $\forall x (S \rightarrow P(x)) \equiv S \rightarrow \forall x P(x)$;
- $\exists x (P(x) \rightarrow S) \equiv \forall x P(x) \rightarrow S$;
- $\exists x (S \rightarrow P(x)) \equiv S \rightarrow \exists x P(x)$;
- $\forall x S \equiv S$;
- $\exists x S \equiv S$;
- $\forall x (Q(x) \wedge P(x)) \equiv \forall x P(x) \wedge \forall x Q(x)$ (дистрибутивность квантора всеобщности относительно конъюнкции);
- $\exists x (Q(x) \vee P(x)) \equiv \exists x P(x) \vee \exists x Q(x)$ (дистрибутивность квантора существования относительно дизъюнкции);
- $\exists x (Q(x) \vee P(x)) \rightarrow (\exists x P(x) \wedge \exists x Q(x)) \equiv 1$;
- $(\forall x P(x) \wedge \forall x Q(x)) \rightarrow \forall x (P(x) \vee Q(x)) \equiv 1$;
- $\forall x P(x) \equiv \forall y P(y)$;
- $\exists x P(x) \equiv \exists y P(y)$;
- $\forall x \forall y \vee R(x,y) \equiv \forall y \vee R(x,y)$ (коммутация одноименных кванторов);
- $\exists x \exists y \vee R(x,y) \equiv \exists y \exists x \vee R(x,y)$ (коммутация одноименных кванторов);
- $\exists y \forall x R(x,y) \rightarrow \forall x \exists y R(x,y) \equiv 1$.

Соотношения 21, 22 и 27 не будут верны, если поменять направления стрелок на противоположные.

18.Предваренная нормальная форма.

- Формулы логик предикатов находится в предваренной (или префиксной) нормальной форме, если она имеет вид
- $Q_1x_1 \dots Q_nx_n F$, где каждый Q_i есть квантор всеобщности или существования, переменные x_1, \dots, x_n различны при $j \neq i$, а F — формула, содержащая операции \wedge, \vee, \neg и не содержащая кванторов. Выражение $Q_1x_1 \dots Q_nx_n$ называют префиксом (или кванторной приставкой), а формулу F — матрицей.
- Если все $Q_i \rightarrow \vee$, то эта форма называется V-формулой. Если все $Q_i \rightarrow \exists$, то эта форма называется Э-формулой.
- Формулы, в которых из логических символов имеются только символы \wedge, \vee, \neg , причем символ \neg встречается лишь перед симголами предикатов, называют приведенными формулами.
- Всякая формула логики предикатов с помощью равносильных преобразований может быть приведена к равносильной ей префиксной нормальной форме.

1.Правила суммы и произведения

Пусть X — конечное множество такое, что $|X| = n$. Тогда говорят, что объект x из X мб выбран p способами.

Пусть X_1, \dots, X_n — попарно непересекающиеся мнжв, то есть $X_i \cap X_j = \emptyset$ при любых $i \neq j$. Тогда, очевидно, выполняется равенство

$$\bigcup_{i=1}^n X_i = \sum_{i=1}^n X_i$$

В комбин. этот факт наз. **правилком суммы**. Для $p = 2$ оно формулируется след. образом: «Если объект x мб выбран m способами, а объект y — другим m способами, то выбор "либо x, либо y" мб осуществлен $m + n$ способами».
Правило произведения: Если объект x1 мб выбран m1 способами, после чего объект x2 мб выбран m2 способами и для любого i, где $2 \leq i \leq n$, после выбора объектов x_1, \dots, x_{i-1} объект x_i мб выбран $n_i + 1$ способами, то выбор кортежа (x_1, x_2, \dots, x_n) длины m может быть осуществлен $n_1 \cdot n_2 \cdot \dots \cdot n_n$ способами. Сформулируем частный случай этого правила для кортежа длины 2: «Если объект x мб выбран m1 способами и после каждого из таких выборов объект y в свою очередь мб выбран p способами, то выбор упорядоченной пары (x, y) мб осуществлен $m \cdot p$ способами».

2.Размещения

Размещениями наз. комбинации, составленные из p различных эл-тов по m эл-тов, что отличаются либо составом эл-тов, либо их порядком.

Число всех возможных размещений вычисляется по формуле:

$$A_p^n = n \cdot (n-1) \cdot (n-2) \cdot \dots \cdot (n-m+1) = \frac{n!}{(n-m)!}$$

(п, k)-размещением с повторениями наз. упорядоченная (п, A)-выборка, эл-ты в кот. могут повторяться; (п, k)-размещением без повторений наз. упорядоченная (п, c)-выборка, эл-ты в кот. повторяются запрещено;

Теорема. Число всевозможных размещений с повторениями из $n!$ элементов по k равно n^k .

3.Перестановки

Перестановками наз. комбинации, состоящие из одних тех же $n!$ различных эл-тов и отличающиеся только порядком

Число всех возможных перестановок находится по формуле:

$$P_n = 1 \cdot 2 \cdot \dots \cdot n = n!$$

Если в основном мнжвк k эл-тов а 1, a2, ..., ak и выборка p эл-тов составляется так:

Эл-т a_i повторяется n_i раз,

... Эл-т a_k повторяется n_k раз,

такие выборы называются перестановками с повторениями.

Их возможное количество вычислется вычислется по формуле:

$$P_k = \frac{n!}{n_1! \cdot n_2! \cdot \dots \cdot n_k!}$$

4.Сочетания

Сочетаниями наз. комбинации, составленные из p различных элементов по m эл-тов, кот. отличаются только количеством

Число всех возможных сочетаний находится по формуле:

$$C_p^n = \frac{n!}{(n-m)! \cdot m!},$$

- неупорядоченная (п,k)-выборка с повторяющимися элементами называется (п,k)-сочетанием с повторениями
- неупорядоченная (п,k)-выборка без повторяющихся элементов (п,k)-сочетанием без повтोरений. Теорема. Число сочетаний с повторениями из $n!$ элементов по k выражается формулой

$$C_k^n = \frac{(n+k-1)!}{k!(n-1)!} = C_{n+k-1}^k$$

9.Плоские и планарные графы. Свойства планарных графов. Раскраска графа.

Плоский граф — это граф, кот нарисован на плоскости так, что никакие две его ребра не пересекаются.
Планный граф — это граф, изоморфный плоскому графу. Для свзяного плоского графа справедливо следующее соотношение между кол-ом вершин V(G), ребер E(G) и раней, формула Эйлера: F(G) = |V(G)| - |E(G)| + F(G) = 2

Плоский граф — это граф уложенный на плоскость, а планарный граф — это граф кот можно уложить на плоскость.

При раскраске эл-там графа ставятся в соответствие метки с учетом опред. ограничений; эти метки традиционно на «шестиам». В простейшем случае такой способ окраски **вершин графа**, при кот любым двум смежным вершинам соответствуют разные цвета, называется **раскраской вершин**.

Раскраска ребер присваивает цвет каждому ребру так, чтобы любые два смежных ребра имели разные цвета.
Раскраска областей **планныго графа** означает цвет каждой области, так, что каждые две области, имеющие общую границу, не могут иметь одинаковый цвет. Нам число красок, необходимое для правильной раскраски графа G называется **хроматическим числом** графа G.

1.Графы, основные понятия и определения

Пусть V — непустое мнжво и E — набор пар эл-тов мнжва V, причем в парах мб одинак эл-ты и допускается повторение пар. Тогда совокупность (V, E) наз. графом G. Будем обозначать этот граф как G(V, E). Эл-ты мнжва V наз. вершинами графа, а эл-ты мнжва E — ребрами. Ребра графа могут представляться как неупоряд. парам {v1, v2}, так и упоряд. (v1, v2). В последнем случае ребро наз. ориентир., или дугой, v1 — начальная вершина (началом), v2 — конечная вершина (концом) данной дуги. Ребро {v1, v2} или дуга (v1, v2) наз. петлей. Граф, состоящий из вершин и соединяющих их ребер, наз. неориентир., а граф, состоящий из вершин и соединяющих их дуг, — ориентир (ориграфом). Графы, содержащие как ребра, так и дуги, именуется смешанными. Вершины, соединенные между собой хотя бы одним ребром или дугой, наз. смежными. Аналогично, два ребра, имеющие хотя бы одну общую верш, наз. смежными. 4 и с5. Если ребро e_k соединяет две вершины, т. е. $e_k = \{v_i, v_j\}$, $e_k = (v_i, v_j)$ или $e_k = (v_j, v_i)$, то ребро e_k наз. инцидентным вершинам v_i и v_j или вершинам v_i и v_j наз. инцидентными ребру e_k . Граф наз. конечным, если мнжва его вершин и ребер конечна (пустое мнжво тоже рассматривается как конечное). Назовем граф обыкновенным или простым, если в нем отсутствуют петли и кратные ребра (дуги). Граф, имеющий кратные ребра (дуги), наз. мультиграфом, а граф, в кот есть хотя бы одна петля, наз. псевдографом. Два графа G и H изоморфны (записывается $G \cong H$), если между их мнжми вершин существует взаимно однозначное соответствие, сохраняющее смежность. Если ребра ориентированы, то их направления также должны соответ. друг другу. Обыкновенный неориентированный граф наз. полным, если любые две различные его вершины смежны. Обыкновенный орграф наз. полным, если в нем любые две различные вершины соединены парой антипараллельных дуг. Число ребер неориентир. графа, инцидентных вершин v, наз. степенью, или порядком, той вершины. При подсчете числа ребер, инцидентных вершине v, нескот неопределенность вносит петля, так как ее можно считать и как единственную, и как две вершины. Будем обозначать степень вершины v через $d(v)$ (или $deg(v)$). Изоморфными на вершины, кот не явл. концами ребер и не связны ни между собой, ни с другими вершинами. Изоморфность вершин v в неориентированном графе эквивалентна условию $d(v) = 0$. Вершина степени 1 (сепиата) наз. концевой, или височей, вершиной, если петля считается двойной. Маршрутом в графе называется чередующая последовательность вершин и ребер. Если $v_1 \rightarrow V_k$, то маршрут замыкут, иначе — открытый. Если все ребра различны, то маршрут называется цепью. Замкнутая цепь называется циклом, замкнутая простая цепь называется простым циклом. Цикл циклом в графе G обозначается z(G). Граф без циклов наз. ациклическим. Для орграфов цепь называется путем, а цикл — контуром. Цепь(цикл) на-ся гометонамом, если он проходит через все вершины графа по одному разу.

Свойбы представления графов

- Графический;
 - На языке теории множеств;
 - Матричным способом;
 - Списками.
- Матрицей смежности вершин** **ор графа** G наз. квад. матрица A(G) = (a_{ij}) порядка p (p — кол-во вершин графа), эл-ты a_{ij} кот. равны числу ребер, соединяющих вершины v_i и v_j (при этом петля может означать одно или два ребра по договоренности).
- Матрицей смежности вершин** **ор графа** G наз. квад. матрица A(G) = (a_{ij}) порядка p (p — кол-во вершин графа), эл-ты a_{ij} кот. равны числу дуг, исходящих из вершины v_i и входящих в вершину v_j .

Матрицей инцидентности **неор графа** G наз. матрица B(G) = (b_{ij}) размерности p × q (p и q — кол-во вершин и ребер графа соотв), эл-ты кот. определяются след.образом: 1, если вершина инцидентна ребру ; 0, если вершина не инцидентна ребру.
Матрицей инцидентности **орграфа** G с вершинами p и ребрами q наз. матрица B(G) = (b_{ij}) размерности p × q, эл-ты кот. опред. след.образом: 1, если вершина началом дуги ; -1, если вершина конец дуги 1 ; 0, если вершина не инцидентна дуге.

ПРИМЕР. Найдем матрицы смежности для графа, изображенного на рис. 4.6.

Для него построим матрицы $B_1 = (b_{ij})_{i,j=1}^6$ и $B_2 = (b_{ij})_{i,j=1}^6$ матриц инцидентности брут неслучайной.

$$B_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad B_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Список смежности. Представляет собой струк. данных, кот. для каждой вершины графа хранит список смежных с ней вершин. Список предствл собой массив указат., i-ый эл-т кот. содержит указатель на вершину вершин, смежных с i-ой вершиной.

Список инцидентности. Эта структура содержит для каждой вершины $v \in V$ список таких вершин $u \in V$, что существует дуга (v,u) в орграфе или ребро (v,u) в неориентированном графе. Каждый элемент такого списка содержит две поля: информацию о вершине и указатель на следующий элемент в списке.

5.Изоморфизм графов. Два графа G и H изоморфны (записывается $G \cong H$), если между их мнжками вершин сущ взаимно однозначное соответствие, сохраняющее смежность. Если ребра ор, то их направления также должны соответствовать друг другу. Очевидно, что отношение изоморфизма графов явлется эквив-стью, т. е. оно рефлексивно, симметрично и транзитивно. След. мнжво всех графов разбивается на классы так, что графы из одного класса попарно изоморфны, а графы из разных классов не изоморфны. Изоморфные графы, естественно, отождествлять, т. е. считать совпадающими (их можно изображать одним рисунком). На практике доказываются с помощью перестановки строк в матрице смежности.



6.Частичные графы. Подграфы

Граф H(c) наз. **част.** для графа G(X), если все ребра H(X) явл. ребрами G(X) и мнжво вершин графа H(X) совпадает с мнжком вершин графа G(X). **Част.** граф содержит **часть ребер** (дуг). Подграф содержит часть **вершин** вместе с ребрами, соединяющими эти вершины. Граф наз. связным, если любые две его вершины можно соединить цепью

7.Маршруты, цепи, циклы

Маршрутом в графе наз. чередующаясь послед-сть вершин и ребер. Если $v_1 \rightarrow V_k$, то маршрут замыкут, иначе — открыт. Если все ребра различны, то маршрут наз. цепью. Замкнутая цепь наз. циклом, замкнутая простая цепь наз. простым циклом. Цикл циклом в графе G обозначается z(G). Граф без циклов наз. ациклическим. Для орграфов цепь наз. путем, а цикл — контуром. Цепь(цикл) наз-ся гометонамом, если он проходит через все вершины графа по одному разу.

8.Связность графа. Цикломатическое число.

Цикломатическим числом **графа** называется число

$\delta = N - n + q$, где N —ребер, n —вершины, q — число компонент связности. Для связного графа $\delta = N - n + 1$

Теорема 4. Цикломатическое число графа равно разн-ку раз-ков независимых циклов.

Следствия:

- Связный граф G не имеет циклов т и т, когда $\delta = 0$. Такой граф есть дерево.
- Связный граф G имеет един цикл тогда и только тогда, когда $\delta = 1$. Циклом. число связного графа можно опред. как число ребер, кот. нужно удалить, чтобы граф стал деревом. Неор граф считается связным, если из любой вершины есть путь в любую другую вершину (путь может состоять из любого кол-ва ребер). Чтбы граф с n вершинами был связным, он должен иметь не менее (n-1) ребер. - Если граф имеет не менее (n^2 - 3n + 4)/2 ребер, то он гарантированно связен. - Если граф связный, у него обязательно есть вершины степени не менее 2, то есть вершины, каждая из кот. имеет, по крайней мере, две смежных вершины. - Если граф связный и без циклов (то есть это дерево), то удаление любого ребра приведет к потере связности.

5.Биномиальные коэффициенты. Основные формулы. Треугольник Паскаля.

Биномиальные коэффициенты

$$\begin{matrix} 1. & C_n^0 = C_n^n = 1 \\ 2. & C_n^0 = C_{n-1}^0 + C_{n-1}^1 \\ 3. & \sum_{k=0}^n C_n^k = 2^n \\ 4. & C_n^0 + C_n^1 + C_n^2 + \dots + C_n^{n-1} = 2^n - 1 \\ 5. & C_n^0 + C_n^2 + C_n^4 + \dots = C_n^1 + C_n^3 + C_n^5 + \dots = 2^{n-1} \end{matrix}$$

6. Теорема (формула бинома Ньютона):

$$(x+y)^n = \sum_{k=0}^n C_n^k \cdot x^k \cdot y^{n-k}$$

Треугольник Паскаля

Из формулы 2) следует эффективный способ рекуррентного вычисления значений биномиальных коэффициентов, которые можно представить в графической форме, известной как треугольник Паскаля.

$$\begin{matrix} & & 1 & & \\ & 1 & & 1 & \\ 1 & & 2 & & 1 \\ 1 & 3 & 3 & 1 & \\ 1 & 4 & 6 & 4 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \end{matrix}$$

6.Формулы включений и исключений

Формула включений-исключений — комбинаторная формула, позволяющая определить мощность объединения конечного числа мнжв, кот в общем случае могут пересекаться друг с другом. Например, в случае двух мнжвоэлементов AA, BB формула включений-исключений имеет вид: |A∪B|=|A|+|B|-|A∩B|.

Теорема 2

$$|A \cup B \cup C| = |A| + |B| + |C| - |A \cap B| - |A \cap C| - |B \cap C| + |A \cap B \cap C|$$

для любых конечных мнжств A, B и C.

Общая формула включений-исключений утверждает:
$$|\bigcup_{i=1}^n A_i| = \sum_{i=1}^n |A_i| - \sum_{i < j} |A_i \cap A_j| + \sum_{i < j < k} |A_i \cap A_j \cap A_k| - \dots$$

$$+ (-1)^{n-1} |A_1 \cap A_2 \cap \dots \cap A_n|.$$

10.Операции над графами

- Дублирование графа** G₁(V₁,E₁) (обозначение — $\overline{G_1}(V_1,E_1)$) называется граф G₂(V₂,E₂) ≡ (V₂, E₂) ≡ (V₁ ∪ E₁, E₁ ∪ {e ∈ V₁ × V₁ | e ≠ v₁ ∧ v₁ ∈ E₁}).
- Объединением** (дипломным) графов G₁(V₁,E₁) и G₂(V₂,E₂) (обозначение — G₁(V₁,E₁) ∪ G₂(V₂,E₂), при условии V₁ ∩ V₂ = ∅) называется граф G(V,E), где $V = V_1 \cup V_2$, $E = E_1 \cup E_2$.
- Соединением** графов G₁(V₁,E₁) и G₂(V₂,E₂) (обозначение — G₁(V₁,E₁) + G₂(V₂,E₂), при условии V₁ ∩ V₂ = ∅) называется граф G(V,E), где $V = V_1 \cup V_2$, $E = E_1 \cup E_2 \cup \{e = (u,v) | u \in V_1, v \in V_2\}$.
- Удаление вершины** v из графа G₁(V₁,E₁) (обозначение — G₁(V₁,E₁) — v при условии v ∈ V₁) даёт граф G₂(V₂,E₂), где V₂ = V₁ \ {v}, E₂ = E₁ \ {e ∈ E₁ | v ∈ e}.
- Удаление ребра** e из графа G₁(V₁,E₁) (обозначение — G₁(V₁,E₁) — e при условии e ∈ E₁) даёт граф G₂(V₂,E₂), где V₂ = V₁, E₂ = E₁ — e.
- Добавление вершины** v в граф G₁(V₁,E₁) (обозначение — G₁(V₁,E₁) + v при условии v ∈ V₁) даёт граф G₂(V₂,E₂), где V₂ = V₁ ∪ {v}, E₂ = E₁ + e.
- Добавление ребра** e в граф G₁(V₁,E₁) (обозначение — G₁(V₁,E₁) + e при условии e ∈ E₁) даёт граф G₂(V₂,E₂), где V₂ = V₁, E₂ = E₁ + e.
- Стигивание** (правильного) подграфа A графа G₁(V₁,E₁) (обозначение — G₁(V₁,E₁) / A при условии A ⊆ V₁ ∩ E₁) даёт граф G₂(V₂,E₂), где V₂ = (V₁ \ A) ∪ {v}, E₂ = E₁ \ {e ∈ E₁ | v ∈ e} ∪ {e = (u,v) | u ∈ A ∧ v ∈ (V₁ \ A) ∧ (u,v) ∈ E₁}.
 - Разбиение** ребра. При разбиении ребра (u,v) графа G получаем новый граф следующим образом: удалим ребро e(u,v) из мнжства графа, добавим вершину v. Добавим ребра (u,w), (w,v).
- Пересечение графов**. Пусть G₁(V₁,E₁) и G₂(V₂,E₂) — произвольные графы. Пересечением G₁(V₁,E₁) ∩ G₂(V₂,E₂) называется граф со мнжством вершин V = V₁ ∩ V₂ и мнжством ребер E = E₁ ∩ E₂.
- Композиция графов**. Пусть G₁(V₁,E₁) и G₂(V₂,E₂) — два ориентированных графа с одними и теми же мнжествами вершин V. Композицией (иногда произведением) G1(G2) графов G₁ и G2 называется ориентированный граф с мнжством вершин V, в котором существует дуга (v₁, v₂) тогда и только тогда, когда для некоторой вершины v ∈ V существуют дуги (v₁, v) ∈ E₁ и (v, v₂) ∈ E₂. Операция композиции может быть выполнена в матричной форме.
- Декартово произведение графов**. V1(G1 × G2) = V1(G1) × V2(G2).

11.Обыкновенные графы, графический и матричный способы.

Пусть G₁(V₁, E₁) и G₂(V₂, E₂) — произвольные графы. Объединение G₁ ∪ G₂ графов G_1 и G_2 на графе с мнжвом $V = V_1 \cup V_2$ и мнжством ребер $E = E_1 \cup E_2$.

Операция объединения графов мб выполнена в матричной форме.

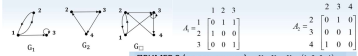
Теорема 6. Пусть G1(V1,E1) и G2(V2,E2) — два графа (ор или неориентированные), и пусть A1 и A2 — матрицы смежности вершин этих графов. Тогда матрица смежности вершин графа G(V,E) = G1 ∪ G2 является матрица A, полученная поэлементным влжением макс. элемента вспомогательных матриц A1' и A2'.

Матрицы A1', i = 1,2, получаются из Aic помощью добавления нулевых строк и столбцов, соответ. вершинам, отсутствующим в V1, но присутств в V = V1 ∪ V2 .

Следствие. Если за-ты матрицы смежности вершин $A1$ и $A2$ графов $G1$ и $G2$ принимают только значения 0 и 1, то операция взятия макс-та для нахождения матрицы смежности вершин графа $G1 \cup G2$ соответствует дог, сумме элементов.

На рисунке приведены графы G_1 и G_2 и их объединение. Матрицы смежности вершин графов:

$$G = G_1 \cup G_2$$



ПРИМЕР 2 (продолжение) $V = \{v_1 \cup v_2 = \{1,2,3,4\}$

матрицы смежности вершин исходных графов G_1 и G_2 и графа G :

G_1	G_2	G
$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$

12.Пересечение графов, графический и матричный способы.

Пусть $G_1(V_1, E_1)$ и $G_2(V_2, E_2)$ – произвольные графы.

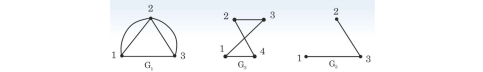
Пересечение $G_1 \cap G_2$ графов G_1 и G_2 назг граф с мнжвом $V = V_1 \cap V_2$ и мнжвом ребер $E = E_1 \cap E_2$.

Операция пересечения графов мб выполнена в матричной форме. $Z = 1 \cap 2$.

Теорема 7. Пусть $G1(V1,E1)$ и $G2(V2,E2)$ – два графа (ор или неориентованного), и пусть $A1$ и $A2$ – матрицы смежности вершин этих графов. Тогда матриц смежности вершин графа $G(V,E) = G1 \cap G2$ ил матрица A , полуt поэлементным мнжм элементоватриц матриц A_1 и A_2 . Матрицы A_1 и A_2 $i = 1,2$, получаются из A с помощью удаления строк и столбцов, соответствующих, не вошедшим в $V = V1 \cap V2$

Следствие 2. Если элементы матриц смежности вершин

$A1$ и $A2$ графов $G1$ и $G2$ принимают только значения 0 и 1, то операция взятия минимального элемента для нахождения матрицы смежности вершин A графа $G = G1 \cap G2$ соответствует логическому (обычному) произведению элементов.



Задан конечный ориентированный граф без контуров $G(X,U)$. Каждой дуге графа "с" ставится в соответствие длина дуги (u).

Требуется определить длиннейший путь, соединяющий две вершины графа x_0 и x_n .

Алгоритм
Каждая вершина графа получает числовую метку, которая может меняться конечное число раз. Установившаяся метка – величина длиннейшего пути из вершины x_0 к данной вершине x_i . В частности, установившаяся метка вершины x_n есть величина длиннейшего пути из x_0 в x_n .

Чтобы определить искомый путь, нужно рассмотреть последовательность шагов, на каждом из которых ищется одна из дуг длиннейшего пути между x_0 и x_n .

Алгоритм состоит в последовательном проведении следующих этапов:

1. Полагаем $\lambda_0 = 0$; $\lambda_i = -\infty$ ($i = 1, \dots, n$).

2. Ищем дугу (x_i, x_j) такую, что $\lambda_j - \lambda_i \leq l(x_i, x_j)$. Если такой дуги нет, то не существует пути, соединяющего x_0 и x_n . Если такая дуга найдется, то изменяем метку λ_j на $\lambda_j' = \lambda_j + l(x_0, x_j)$.

3.Продолжаем процедуру пункта 2 до тех пор, пока метки вершин x_i не перестанут меняться.

Установившиеся метки обозначим λ_i^* . При этом могут встретиться два случая:

1) $\lambda_i^* = -\infty$, что соответствует тому, что пути, соединяющего вершины x_0 и x_n , не существует;

2) λ_i^* – конечное число. Оно равно длине пути максимальной длины из x_0 в x_n .

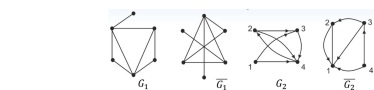
Сам путь находим, отмечая вершины, по которым достигается максимум, т.е. те вершины, для которых $\lambda_j' = \lambda_j + l(x_i, x_j)$

Если между вершинами графа-сети установлено отношение порядка, т.е. они "правильно" пронумерованы, то решение задачи можно получить за один шаг, проведя подсчет меток с учетом следующей формулы:

$$\lambda_j = \max_i \{ \lambda_i + l(x_i, x_j) \}$$

13.Дополнение графа; графический и матричный способы.

Пусть $G(V, E)$ – обыкновенный граф. Дополнение графа G (также обозначенный граф) имеет в качестве множества вершин множество V . Любые две несвязанные вершины в G смежны тогда и только тогда, когда они не смежны в G . На рисунке изображены графы G_1 и G_2 и их дополнение \bar{G}_1 и \bar{G}_2 соответственно.



Теорема 5. Пусть G – обыкновенный граф с матрицей смежности вершин A . Тогда матрицей смежности вершин графа \bar{G} является матрица \bar{A} , образованная поэлементным логическим отрицанием матрицы A за исключением диагональных элементов, которые остаются нулевыми.

Пример 1. Матрицы смежности вершин A графа

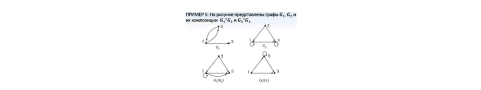
G_2 и графа, изображенных на рис., имеют вид:

A	\bar{A}
$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 3 & 0 & 0 & 0 \\ 4 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 3 & 1 & 1 & 0 \\ 4 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$

14.Композиция орграфов, матричный и векторный способы.

Пусть $G1(V, E1)$ и $G2(V, E2)$ – два ориентированных графа с одними и теми же множествами вершин V . Композицией $G1 \circ G2$ графов $G1$ и $G2$ называется ориентированный граф с множеством вершин V , в котором существуют дуги (u, v) тогда и только тогда, когда для некоторой вершины $i \in V$ существуют дуги $(u, i) \in E1$ и $(i, v) \in E2$.

Теорема 8. Пусть $G1(V, E1)$ и $G2(V, E2)$ – два ор графа с матрицами смежности вершин $A1$ и $A2$ соответственно. Тогда матрицей смежности вершин графа $G(V, E) = G1 \circ G2$ является матрица $A = A1 \cdot A2$.



Задан конечный ориентированный граф без контуров $G(X,U)$. Каждой дуге графа "с" ставится в соответствие длина дуги (u).

Требуется определить длиннейший путь, соединяющий две вершины графа x_0 и x_n .

Алгоритм
Каждая вершина графа получает числовую метку, которая может меняться конечное число раз. Установившаяся метка – величина длиннейшего пути из вершины x_0 к данной вершине x_i . В частности, установившаяся метка вершины x_n есть величина длиннейшего пути из x_0 в x_n .

Чтобы определить искомый путь, нужно рассмотреть последовательность шагов, на каждом из которых ищется одна из дуг длиннейшего пути между x_0 и x_n .

Алгоритм состоит в последовательном проведении следующих этапов:

1. Полагаем $\lambda_0 = 0$; $\lambda_i = -\infty$ ($i = 1, \dots, n$).

2. Ищем дугу (x_i, x_j) такую, что $\lambda_j - \lambda_i \leq l(x_i, x_j)$. Если такой дуги нет, то не существует пути, соединяющего x_0 и x_n . Если такая дуга найдется, то изменяем метку λ_j на $\lambda_j' = \lambda_j + l(x_0, x_j)$.

3.Продолжаем процедуру пункта 2 до тех пор, пока метки вершин x_i не перестанут меняться.

Установившиеся метки обозначим λ_i^* . При этом могут встретиться два случая:

1) $\lambda_i^* = -\infty$, что соответствует тому, что пути, соединяющего вершины x_0 и x_n , не существует;

2) λ_i^* – конечное число. Оно равно длине пути максимальной длины из x_0 в x_n .

Сам путь находим, отмечая вершины, по которым достигается максимум, т.е. те вершины, для которых $\lambda_j' = \lambda_j + l(x_i, x_j)$

21.Сетевое планирование. Задача о скорейшем пути завершения проекта

Сет план-ние — метод анализа сроков (ранних и поздних) начала и окончания неразделованных частей проекта, позволяет уязвать выполнение различных работ и процессов во времени, получив прогноз общей продолж-ности реализации всего проекта.

Рассмотрим некоторый проект – совокуп операций (работ), составляющий некое многошаговый процесс.

Пусть данные о строительстве приведены в след таблице

Валы работ	Какие работы следуют за переделыванием	Продолжительность: после работ
1	2,3	2
2	8	3
3	6,7	4
4	6,7	5
5	9	4
6	8	6
7	—	4
8	—	2
9	—	7

Эту инфу о проекте представим в виде графа-сети. Дугами графа будем изображать работы, а вершинами графа – некое события. Начком и начале всего проекта. Оно ял событием, стоящим в начале одной или неско работ, а именно тех, что не следуют ни за какими другими, т.е. работ, с кот мб начать строительство. В нашем примере такими работами явл №1,4,5 (их нет во 2-ом столбце). **Выходом графа** будет явл событие, заключающееся в окончании работ, за кот не следуют никакие другие работы, т.е. в окончании всего проекта.

В данном примере – это работы №7,8,9. Все другие вершины графа есть события, заключающиеся в окончании одних и начале других работ. На графе номер работы обозачен числом вне кружка. Число, обозначенное кружком, есть продолжительность данной работы.

Путь макс длины из вершины x_0 в x_n есть скорейшее время наступления события x_n . В самом деле, событие x_n , напр, соответсг наичку 6-й и 7-й работ, может произойти только после окончания 3-й и 4-й работ, а след, и после окончания 1-й, т.е. для выполнения 3-й работы необх окончание 1-й работы. След, скорейшее время наступления события x_n есть $\max \{5, (2+4)\} = 6$.

Скорейшее время наступления события 5 есть скорейшее время окончания проекта в целом и равно длине пути максимальной длины из вершины x_0 в x_n .

Итак, если x_0 и x_n есть вход и выход графа-сети, соответ данному проекту, то для определения наиболее раннего срока окончания всех работ нужно найти путь макс длины из x_0 в x_n , т.е. крит путь, и определить его длину. Время, соответ скорейшему окончанию работ, т.е. скорейшему завершению проекта, наз критическим временемс данного проекта. Оно численно совпадает с длиной критического пути из x_0 в x_n .

В приведенном примере критический путь, проходящий через вершины $x_0, x_1, x_2, x_3, x_4, x_5$, имеет длину, равную 14 (1+4)=14, т.е. крит время данного проекта равно 14.

Работы, составляющие крит путь, наз крит работами (операциями). От своевременного выполнения крит операций зависит срок завершения проекта. Они не допускают запаздывания в исполнении в отличие от некритических операций.

15.Деревя, основные понятия, определения и теоремы

Связный граф без циклов наз (лесобойным) деревом. Деревя явл и некое простым графом.

Ор деревья. Ор деревья (или оридерены, или корневые деревья) наз оргрф со следющими свойствами.

1. Сум едн узел г, полустепень захода кот равна 0, $d^-(v) = 0$. Он наз корнем ордеря.

2. Полустепень захода всех остальных узлов равна 1, $d^-(v) = 1$.

3. Каждый узл достижим из корня.

Упорядоченные деревья. Множества T_1, \dots, T_n –Tk в эквивалентном определении ордеря явл поддеревьями. Если относительный порядок поддеревьев T_1, \dots, T_n Tk фиксирован, то ордеря наз упорядоченными.

Последовательное дерево, представляющее собой простую цепь, и лесное дерево (или куст), в котором одна из вершин (центр) смежна со всеми остальными вершинами. **Лесом** называют граф, связные компоненты которого являются деревьями.

Свойства: 1. Каждое дерево с вершинами имеет в точности ребро. 2. Граф ял деревом т т т, когда каждая пара различных вершин графа соединяется одной и только одной простой цепью. 3.У каждого дерева найдется высшая вершина. 4.При удалении любого ребра дерева оно распадается на связные компоненты, являющиеся либо лесом, либо деревьями. При добавл в дерево любого нового ребра в нем образуется простой цикл, и оно перестает быть деревом.

Полные бинарные деревья. Полным бинарным деревом будем называть такое дерево, в котором каждая вершина имеет не более двух «сыновей», а заполнение вершин осуществляется в порядке от верхних уровней к нижним, причем на одном уровне заполнение вершин производится слева направо. Верхним считается уровень с номером 1 (самый высший).

16.Основное дерево минимального веса и способы его построения

Подрграф в G_1 являющийся деревом и включающий в себя все вершины G_1 , называется остовым деревом.

Основное дерево в графе G строится просто: выбираем произвольное его ребро и последовательно добавляем другие ребра, не создавая при этом циклов, до тех пор, пока нельзя будет добавить никакого ребра, не получив при этом цикла. Для построения остоного дерева в графе из n вершин необходимо выбрать ровно $n - 1$ ребро. На основе теории графов нам нужно в натуральном графе найти остоное дерево наименьшего общего веса. Такое дерево принято называть минимальным остоным деревом или, сокращенно, МОД. **Алгоритм Прима:** Берем любую вершину, всякий раз ищем минимальное по весу ребро, один конец которого — уже взятая в граф вершина, а другой конец —еще не взятая, и это ребро добавляем в граф(если таких ребер несколько, можно взять любое). Этот процесс повторяется до тех пор, пока граф не станет содержать все вершины (или, что то же самое, ребро).

17.Обходы вершин графа: поиск в ширину и поиск в глубину

В ширину: когда верные по ребрам, выходящим из вершин, разветвляются, нужно сначала полностью исследовать одну ветку и только потом переходить к другим.



Таким образом, основное дерево **поиска в ширину** заключается в том, что сначала исследуются все вершины, смежные с начальной вершиной (вершиной с которой начинается обход).



Задан конечный ориентированный граф без контуров $G(X,U)$. Каждой дуге графа "с" ставится в соответствие длина дуги (u).

Требуется определить длиннейший путь, соединяющий две вершины графа x_0 и x_n .

Алгоритм
Каждая вершина графа получает числовую метку, которая может меняться конечное число раз. Установившаяся метка – величина длиннейшего пути из вершины x_0 к данной вершине x_i . В частности, установившаяся метка вершины x_n есть величина длиннейшего пути из x_0 в x_n .

Чтобы определить искомый путь, нужно рассмотреть последовательность шагов, на каждом из которых ищется одна из дуг длиннейшего пути между x_0 и x_n .

Алгоритм состоит в последовательном проведении следующих этапов:

1.Конечные автоматы, их реализация и применение.

Конечный автомат – это модель вычислений, основанная на гоминетической машине состояний.

Конечные автоматы описываются набором возможных состояний, набором сигналов (событий) и таблицей переходов. В один момент времени только одно состояние может быть активным. Следовательно, для выполнения каких-либо действий машина должна менять свое состояние.

Таблица переходов – это сопоставление паре из текущего состояния и пришедшего сигнала нового состояния

Применение
Конечный автомат можно представить в виде орграфа, узлы которого являются состояниями, а дуги — переходы между ними. Каждая дуга имеет метку, информирующую о том, когда должен произойти переход.

Применение
1) Автоматное программирование (АП) – программирование с явным выделением состояний – это метод разработки ПО, основанный на модели конечных автоматов.

Речь идет о создании программ, поведение которых описывается конечными автоматами (например, ИИ).

2.Классификация абстрактных автоматов.

Классификация АА
<p>I. По определению характеристических функций.</p> <ul style="list-style-type: none"> В автоматах выполняют передающие области определения функций $1, \bar{1}$ и $\bar{1}$, является множество всех пар $(x, y) \in (X \times Y) \times (Q \times Q, X \times X$ В автоматах частично определенны либо обе характеристические функции, либо одна из них имеет область определения, строгое подмножество диагонари приложения $X \times Y$ Точно оформл. характеристических функций полных автоматов определены на для всех пар (x, y).
<p>II. По выделенности функций переходов.</p> <ul style="list-style-type: none"> В детерминированных автоматах выполняется условие самопоглощения переходов: если АА находится в некотором состоянии $q \in Q$, то под воздействием произвольного входного сигнала $x \in X$ автомат может перейти в одно и только одно состояние $q' \in Q$, причем $q' = q$ и $q' \neq q$ вовсе не исключаются.
<p>В автоматах вероятностных при воздействии одного и того же входного сигнала возможны переходы из состояния q в различные состояния из множества Q с заданной вероятностью.</p>
<p>III. По установившимся состояниям:</p> <ul style="list-style-type: none"> В устойчивых автоматах выполняется условие устойчивости: если автомат над воздействием входного сигнала $x \in X$ находится в состоянии $q \in Q$, то в него из него и перехода в него состояние возвращается только при поступлении на вход внешнего другого сигнала $x' \in X, x' \neq x$. Если условие устойчивости не выполняется ни для для какого состояния $q \in Q$, то такой автомат неустойчив структурно.

II. По выделенности функций переходов.
В **детерминированных** автоматах выполняется условие **самопоглощения** переходов: если АА находится в некотором состоянии $q \in Q$, то под воздействием произвольного входного сигнала $x \in X$ автомат может перейти в одно и только одно состояние $q' \in Q$, причем $q' = q$ и $q' \neq q$ вовсе не исключаются.

В автоматах **вероятностных** при воздействии одного и того же входного сигнала возможны переходы из состояния q в различные состояния из множества Q с заданной вероятностью.

III. По установившимся состояниям:

В **устойчивых** автоматах выполняется условие **устойчивости**: если автомат над воздействием входного сигнала $x \in X$ находится в состоянии $q \in Q$, то в него из него и перехода в него состояние **возвращается** только при поступлении на вход внешнего другого сигнала $x' \in X, x' \neq x$.

Если условие **устойчивости** не выполняется **ни для** для **какого** состояния $q \in Q$, то такой автомат **неустойчив** **структурно**.

3.Автоматное программирование. Графы переходов.-

Автоматное программирование (АП) – программирование с явным выделением состояний – это метод разработки ПО, основанный на модели конечных автоматов.

4.Теоретико-множественное определение автомата. Инициальные, синхронные и асинхронные автоматы.+

При теоретико-множественном представлении автоматов все элементы кортежа описываются явно (задаются перечислением элементов множества).

Часто фиксируют также начальное состояние автомата $q_0 \in Q$. Такие автоматы называют инициальными. Автомат называется синхронным, если интервал временной дискретизации постояен, в противном случае говорят об асинхронном автомате.

В зависимости от способа определения выходного сигнала в синхронных автоматах выделяют автоматы Мили и Мура.

18.Задача о кратчайшем пути в орграфе. Алгоритм Форда

Находит кратчайшие пути от одной вершины графа до всех остальных по взвешенному графу. Все ребер может быть отрицательным.

ЗАДАЧА

Дан ориентированный или неориентированный граф G со взвешенными ребрами. Требуется найти кратчайшие пути от выделенной вершины s до всех вершин графа.

АЛГОРИТМ

.Перед началом работы алгоритма, для всех вершин, кроме стартовой, расстояние полагается равным бесконечности.

В начале проверяется необходимость производить релаксацию для конкретного ребра (сравнение текущего пути, с значением посчитанным).

Если текущая метка вершины больше чем метка нового пути, то она изменяется в его сторону, иначе остается неизменной.

Алгоритм заканчивает свою работу, только если на одном из его очередных шагов не было не проведено ни одной релаксации.

λ_i – метка вершины i в i -м шаге алгоритма,
$\lambda_i' = \lambda_i + l(x_i, x_j)$ – метка вершины j в i -м шаге алгоритма,
$\lambda_j = \max_i \{ \lambda_i' \}$ – метка вершины j в i -м шаге алгоритма.

19.Отношение порядка между вершинами орграфа

В любом ориентированном графе без циклов можно установить отношение порядка между его вершинами. Рассмотрим сеть $G=(U,U)$ с одним источником S и одним стоком T . В сети n вершин. Рангом вершины i назовем макс число дуг в пути, которое связывает источник – вершину S , с данной вершиной i .

Правильной считается такая нумерация вершин в сети, при которой все номера вершин i -го ранга будут меньше номеров вершин $(i+1)$ -го ранга. Рассмотрим один из способов, который называется методом вычисления дуг.

9.Понятие частичного автомата. Реакция автомата.

Автомат называется частичным, если некоторые комбинации "состояние- входной сигнал" не могут возникнуть в реальных условиях. При этом в графе автомата появятся состояния, из которых определены выходы не для всех входных сигналов (т.е. присутствуют не все стрелки), а в таблицах переходов и выходов имеются незаполненные клеточки.

Реакцией автомата называется последовательность выходных сигналов автомата, получения под воздействием некоторой последовательности входных сигналов, то есть реакция - это выходное слово автомата на конкретное входное слово.

10.Переход от автомата Мили к эквивалентному автомату Мура

Для автомата называются эквивалентными, если они имеют одинаковые входные и выходные алфавиты и на одинаковые входные слова выдают одинаковые выходные слова. Законы функционирования автоматов Мили и Мура отличаются функцией выходов. Поскольку каждой паре состояние - входной сигнал» автомата Мили может соответствовать свой выходной сигнал, а в автомате Мура выходной сигнал приписывается состоянию, то каждой паре d, x автомата Мили ставится в соответствие состояние сингсерируемого автомата Мура d_p . Существует стандартный прием, с помощью которого можно преобразовать автомат Мили в эквивалентных ему автомат Мура. Причем, если в автомате Мили n внутренних состояний и m входных, то в полученном автомате Мура будет $n + m - 1$ состояний. Таким образом, каждой клеточке таблицы переходов автомата Мили будет соответствовать новое состояние автомата Мура. Кроме того, поскольку первый выходной сигнал автомат выдает, когда из начального состояния под воздействием первого входного сигнала перейдет в какое-то состояние, которое и определит первый выходной сигнал, то необходимо для автомата Мура ввести также начальное состояние q_0 , которому может быть приписан любой допустимый выходной сигнал. Поскольку функции переходов у автоматов Мили и Мура одинаковы, каждому состоянию автомата Мили ставится в соответствие класс изоморфных состояний автомата Мура

11.Переход от автомата Мура к эквивалентному автомату Мили

Из анализа переходов автоматов Мили и Мура следует, что для перехода от автомата Мили к автомату Мура необходимо как бы отнести каждый выходной сигнал к предшествующему состоянию и входному сигналу, который перевел автомат Мура в данное состояние. Другими словами, на графе автомата выходные сигналы, ранее приписанные вершинам, необходимо отнести ко всем входящим в эту вершину дугам. Не менее просто осуществляется переход для автомата, заданного в табличной форме. В этом случае таблица переходов дублирует существующую, а таблица выходов получается заменой в таблице переходов состояний, в которые переходит автомат, на выходные сигналы, которые этим состояниям были приписаны в автомате Мура.

12.Минимизация автоматов.

Минимальный автомат – это автомат, имеющий наименьшее возможное количество состояний и реализующий заданную функцию выходов.

Процедура минимизации состоит в следующем:

1. По таблице выходов автомата Мили (или по первой строке отмеченной таблице переходов автомата Мура) находятся состояния, имеющие одинаковые столбцы (отмеченные одинаковыми выходными сигналами) – это 1-эквивалентные состояния.
2. Далее используется таблица переходов. Все состояния, входящие в 1-эквивалентный класс, которые под воздействием первого сигнала перешли в состояния, принадлежащие в свою очередь 1-эквивалентному классу, образуют 2-эквивалентный класс.
3. Процедура разбиения на классы эквивалентности продолжается до тех пор, пока при очередном шаге K-эквивалентные классы не совпадут с (K-1)-эквивалентными, т.е. получатся эквивалентные классы.
4. Все состояния, входящие в один класс эквивалентности, заменяются одним состоянием.

13.Распознающие автоматы.

Распознающий автомат – это автомат Мура, в котором фиксируется начальное состояние и подмножество состояний $F \subseteq Q$, называемое множеством заключительных состояний. Говорят, что автомат допускает (принимает, распознает, представляет) данное слово, если реакцией на это слово может быть переход автомата в одно из заключительных состояний.

Для распознавания часто используются частичные автоматы.

Слово считается недопустимым, если в результате реакции на него автомат не остановится в заключительном состоянии или если будет позан запрещенный (для данного состояния) входной сигнал. Если считать нулеое (не содержащее ни одной буквы) слово допустимым, то можно еще более упростить частичный автомат, объединив начальное и заключительное состояния.