## **Teoria dos Grafos**

Grafos: Tipos, matrizes e graus de um grafo.

Leon Ferreira Bellini

RA 22218002-8

e
Guilherme Ormond Sampaio

RA 22218007-7

# 1 Introdução

Um grafo representa de forma simples e eficaz as interdependências entre os elementos de um conjunto. A utilidade da aplicação de grafos tem se mostrado presente em variadas micro e macroestruturas, como a podendo representar cidades, linhas ferroviárias, fluxo de dados ou até mesmo circuitos eletrônicos. A forma de como é representado pode ser dita como didática e facilmente compreendida. Foi elaborado um algoritmo para que fossem aplicados os diversos conceitos aprendidos em aula, este algoritmo sendo desenvolvido em **Python**, linguagem a qual permite que o programa funcione em variadas plataformas como *GNU/Linux* e *Windows*.

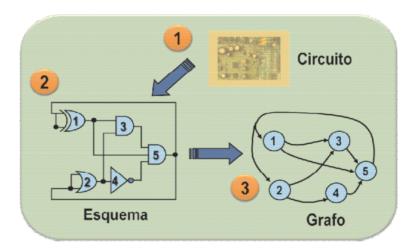


Figura 1: Circuito eletrônico representado na forma de grafo. – Grafos: Conceitos, algoritmos e aplicações (2014)

## 2 O conceito de grafos

## 2.1 Vértices, arestas e função de incidência $\varphi$

Para que haja um grafo é necessário obter o conjunto de **vértices**, dado por  $\mathbf{N} = \{v1, v2, \dots, vn\}$ , estes também chamados de nós, os quais representam os componentes, itens ou elementos que receberão, ou não, ligações entre si, tais ligações chamadas de **arestas**, as quais também formam um conjunto, dado por  $\mathbf{E} = \{e1, e2, \dots, en\}$ .

Existe, também, uma **função de incidência**  $\varphi$  (phi), a qual associa um par de vértices para cada aresta, como por exemplo,  $\varphi(e) = \{a, b\}$ , ou seja, e incide em a e b.

Pode se dizer, então, que um grafo pode ser representado como:

$$G = (N, M, \varphi)$$

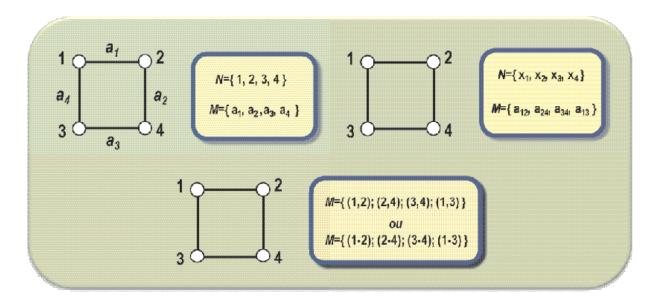


Figura 2: Exemplo de como alguns grafos podem ser representados – Grafos: Conceitos, algoritmos e aplicações (2014)

#### 2.1.1 Casos Específicos

• Grafo Finito: V e E são finitos.

• Grafo Trivial: Possui apenas um vértice.

• Grafo Nulo: Não possui arestas.

#### 2.1.2 Laços

Um laço é uma aresta que possui sua origem e destino em um mesmo vértice, ou seja, incide em um único vértice.

Exemplo:

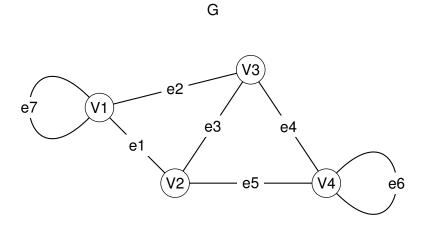


Figura 3: Exemplo de grafo com laços

As arestas e6 e e7 são laços.

## 2.2 Representação matricial de um grafo

Para fins de representação não-gráfica dos grafos utiliza-se da matriz de adjacência ou da matriz de incidência.

#### 2.2.1 Matriz de adjacência |A|

A matriz de adjacência consiste em uma matriz com  $\mathbf{n}$ -linhas e  $\mathbf{n}$ -colunas, sendo  $\mathbf{n}$  cada vértice do grafo. Os elementos da matriz representam as arestas do grafo, portanto, trata-se da relação de conexões entre seus vértices.

### Exemplo:

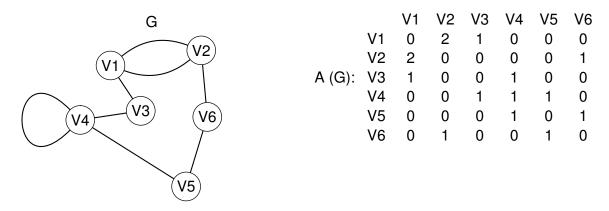


Figura 4: Exemplo de matriz de adjacência

Sendo o elemento aij o número de arestas entre a linha Vi e a coluna Vj.

Note que por os elementos das linha e colunas se repetirem ocorre um espelhamento diagonal das arestas, ou seja, para a análise do grafo basta observar uma de suas metades.

obs: O algoritmo de análise de grafos trabalha a partir dessa matriz.

#### 2.2.2 Matriz de incidência |M|

A matriz de adjacência **M** (**G**) é uma matriz com |**V**| linhas e |**E**| colunas, tal que seus elementos (aij) representam quantas vezes a aresta ej incide no vértice **V**i.

#### Exemplo:

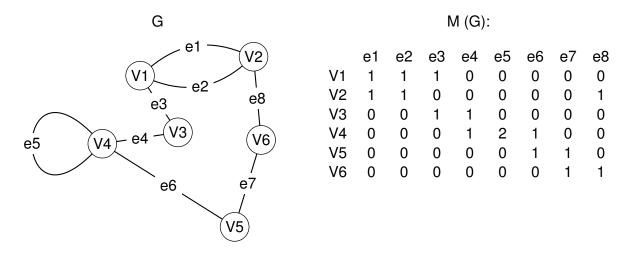


Figura 5: Exemplo de matriz de incidência

Note que, por uma aresta estar conectada sempre em dois pontos, a soma dos elementos de cada coluna é 2.

### 2.3 Grafo simples

Um grafo é simples se não possui laços ou arestas múltiplas, logo, tendo-se como exemplo um grafo **G** possuindo  $\mathbf{V}=\{v1,v2,v3,v4\}$  e  $\mathbf{E}=\{e1,e2,e3,e4,e5\}$ , sua matriz de adjacência **A** pode ser dada por:

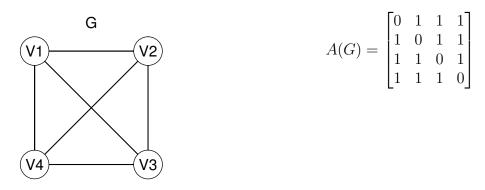


Figura 6: Exemplo de grafo G e matriz de adjacência A (G) simples

**obs**: Note que a diagonal principal da matriz indica se existem ou não, laços. Um número maior que 1 indicaria que existem mais de uma aresta ligando os dois vértices. Podem existir vértices de grau 0 em grafos simples.

#### 2.3.1 Grafo bipartido

É um tipo de grafo simples o qual, uma vez que seus vértices são divididos em subconjuntos  $\mathbf{X}$  e  $\mathbf{Y}$ , possui cada aresta com uma de suas pontas no conjunto  $\mathbf{X}$  e outra em  $\mathbf{Y}$ .

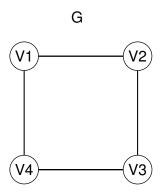


Figura 7:  $X = \{V1, V2\} Y = \{V3, V4\}$ 

Um grafo é dado por **Bipartido completo** quando cada vértice em X é adjacente a todo vértice em Y. É escrito através da letra  $\mathbf{K}mn$ , sendo  $|\mathbf{x}| = \mathbf{m}$  e  $|\mathbf{y}| = \mathbf{n}$ .

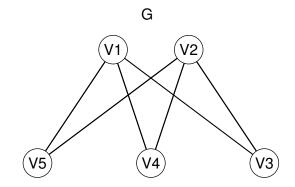


Figura 8:  $X = \{V1, V2\} Y = \{V3, V4, V5\}$ 

### 2.4 Graus de um vértice

Cada vértice V de um grafo G = (V, E) possui um número n de arestas incidentes. Esse número n é denotado como o grau do vértice.

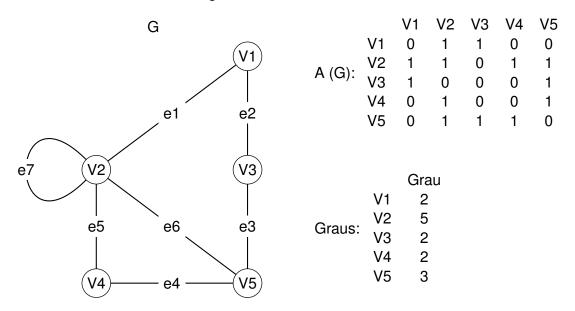


Figura 9: Grafo G, matriz de adjacência A (G) e tabela de graus dos vértices do grafo G

Note que os laços incidem duas vezes no vértice, portanto ele equivale a 2 graus, como o caso da aresta **e7**.

Para calcular o grau em uma matriz adjacência basta somar todos os elementos da linha ou coluna ignorando o elemento da diagonal principal + 2 \* o elemento da diagonal principal, que indica os laços.

## 2.5 Sequência gráfica

A sequência de graus de um grafo **G** = (**V**, **E**) é a sequência não-crescente do grau de todos os vértices **V** desse grafo.

Para o caso da figura 9 a sequência seria:

## 3 Resultados

O algoritmo ou *script* mostrou-se eficaz ao tratar e testar as mais diversas matrizes de adjacência inseridas. Este, porém, não realizando testes quanto à legitimidade dos dados, confiando totalmente no usuário. Foram realizados 10 testes com grafos contendo variadas quantidades de vértices.

Para elaboração do programa e teoria aplicada nesse relatório, foram utilizados como referência o material providenciado pelo professor, além do item de bibliografia básica "Grafos: Conceitos, algoritmos e aplicações".

```
\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix} A sequência de graus do grafo é: [4, 4, 4, 3, 3] \begin{bmatrix} 0 & \text{grafo possui 9 arestas} \\ 0 & \text{grafo e simples e não completo} \\ 0 & \text{grafo e simples e não completo} \end{bmatrix}
```

Figura 10: Matriz de adjacência genérica para teste de grafos simples e o respectivo *output*.

### 4 Conclusão

A partir da elaboração do algoritmo é possível observar a dependência entre os conceitos de grafos e a obrigatoriedade de um conhecimento prévio para este caso de algoritmo genérico, uma vez que suas respostas são também genéricas e possuem significados distintos dependendo da aplicação.

É possível observar ainda a utilidade da representação matricial, visto que um grafo dotado de excessiva complexidade se torna penoso para ser analisado graficamente. A matriz permite a automatização desse processo, que é repetitivo e padronizado.

Apesar da praticidade proporcionada pelo algoritmo, uma representação matricial não deve ser dita como a representação precisa de um grafo. Um grafo possui uma única posição relativa, no qual não é considerada em uma matriz, ou seja, a representação matricial pode ser escrita a partir de uma representação gráfica, mas não o oposto.

# 5 Referências bibliográficas

GOLDBARG, Marco e Elizabeth. **Grafos: Conceitos, algoritmos e aplicações.**1.ed.-São Paulo: Elsevier,2012.