

Théorie des graphes

Chapitre 1 : Définitions et concepts de base

Joseph GERGAUD & Géraldine MORIN

Prof. Nahuel Soprano Loto
nahuel.soprano-loto@laas.fr



Class N°	Day	Time	Room
1	15/11 (mardi)	10h15 - 12h	A302
2	22/11 (mardi)	8h - 9h45	A302
3	30/11 (mercredi)	14h - 15h45	A302
4	13/12 (mardi)	8h - 9h45	A301
5	13/12 (mardi)	10h15 - 12h	A301
6	03/01 (mardi)	8h - 9h45	A302
7	10/01 (mardi)	8h - 9h45	A302

Same day ↗

INTRODUCTION

- Cette UE est divisée en deux parties :
Théorie des Graphes,
UE Théorie des Automates et des Langages.
- La partie *Graphes* est composée de 6 CTDs, 5 TP-Projet (en JULIA).
- Évaluation sur 1 Examen (70% de la note) et un BE (30% de la note)
- Il est rappelé qu'un taux supérieur ou égal 30% d'absence dans une UE n'autorise pas à passer le rattrapage.

1.1. Graphes non orientés

1.2. Représentation graphique

1.3. Graphes orientés

1.4. Sous graphes, graphes partiels, cliques

1.5. Codage des graphes

1.5.1. Codage matriciel

Matrice d'incidence sommet-arc

Matrice d'incidence sommet-arête

1.5.2. Codage vectoriel

À partir de la matrice d'adjacence

1.6. Graphes pondérés

Définition 1.1.1 – Graphe

Un **graphe fini** $G = (V, E)$ est défini par un ensemble fini, non vide, appelés **sommets** (en anglais *vertex/vertices*)

$$V = \{v_0, v_1, \dots, v_{n-1}\}$$

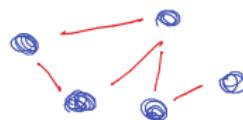
et d'un ensemble fini d'arêtes (en anglais *edges*)

$$E = \{e_0, e_1, \dots, e_{m-1}\}.$$

Chaque arête est définie un couple de sommets $\{v_i, v_j\}$ ^a appelés **extrémités** de e .

a. Pour les arêtes la notation n'est pas la notation ensembliste, l'arête $\{v_i, v_i\}$ est une boucle et n'est pas l'ensemble $\{v_i\}$.

vertices
— edges



Définition 1.1.1 – Graphe

Un **graphe fini** $G = (V, E)$ est défini par un ensemble fini, non vide, appelés **sommets** (en anglais *vertex/vertices*)

$$V = \{v_0, v_1, \dots, v_{n-1}\}$$

n vertices

et d'un ensemble fini d'arêtes (en anglais *edges*)

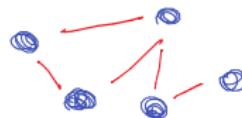
$$E = \{e_0, e_1, \dots, e_{m-1}\}.$$

m edges

Chaque arête est définie un couple de sommets $\{v_i, v_j\}$ ^a appelés **extrémités** de e .

a. Pour les arêtes la notation n'est pas la notation ensembliste, l'arête $\{v_i, v_i\}$ est une boucle et n'est pas l'ensemble $\{v_i\}$.





Définition 1.1.1 – Graphe

Un **graphe fini** $G = (V, E)$ est défini par un ensemble fini, non vide, appelés **sommets** (en anglais *vertex/vertices*)

$$V = \{v_0, v_1, \dots, v_{n-1}\}$$

n vertices

et d'un ensemble fini d'arêtes (en anglais *edges*)

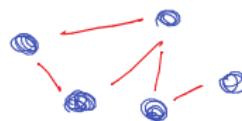
$$E = \{e_0, e_1, \dots, e_{m-1}\}.$$

m edges

Chaque arête est définie un couple de sommets $\{v_i, v_j\}$ ^a appelés **extrémités** de e .

a. Pour les arêtes la notation n'est pas la notation ensembliste, l'arête $\{v_i, v_i\}$ est une boucle et n'est pas l'ensemble $\{v_i\}$.

vertices
— *edges*



Définition 1.1.1 – Graphe

Un **graphe fini** $G = (V, E)$ est défini par un ensemble fini, non vide, appelés **sommets** (en anglais *vertex/vertices*)

$$V = \{v_0, v_1, \dots, v_{n-1}\}$$

n vertices

et d'un ensemble fini d'arêtes (en anglais *edges*)

$$E = \{e_0, e_1, \dots, e_{m-1}\}.$$

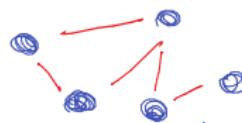
m edges

Chaque arête est définie un couple de sommets $\{v_i, v_j\}$ ^a appelés **extrémités** de e .

- a. Pour les arêtes la notation n'est pas la notation ensembliste, l'arête $\{v_i, v_i\}$ est une boucle et n'est pas l'ensemble $\{v_i\}$.

This kind notation is called multiset.

vertices
— edges



Définition 1.1.2 – Vocabulaire

- Si $n = \#V$ on dit que $G = (V, E)$ est un graphe d'**ordre** n .
- Si $e = \{v_i, v_j\}$, on dit que l'arête e est **incidente** au sommet v_i (et au sommet v_j aussi d'ailleurs.)
- Si $e = \{v_i, v_j\}$, on dit que v_i et v_j sont **adjacents**.
- Deux arêtes sont **adjacentes** si et seulement si elles ont un sommet commun.

Définition 1.1.2 – Vocabulaire

- Si $n = \#V$ on dit que $G = (V, E)$ est un graphe d'**ordre** n . *The order is the number of vertices.*
- Si $e = \{v_i, v_j\}$, on dit que l'arête e est **incidente** au sommet v_i (et au sommet v_j aussi d'ailleurs.)
- Si $e = \{v_i, v_j\}$, on dit que v_i et v_j sont **adjacents**.
- Deux arêtes sont **adjacentes** si et seulement si elles ont un sommet commun.

Définition 1.1.2 – Vocabulaire

- Si $n = \#V$ on dit que $G = (V, E)$ est un graphe d'**ordre** n . *The order is the number of vertices.*
- Si $e = \{v_i, v_j\}$, on dit que l'arête e est **incidente** au sommet v_i (et au sommet v_j aussi d'ailleurs.) *An edge is incident to its extremes.*
- Si $e = \{v_i, v_j\}$, on dit que v_i et v_j sont **adjacents**.
- Deux arêtes sont **adjacentes** si et seulement si elles ont un sommet commun.

VOCABULAIRE

Définition 1.1.2 – Vocabulaire

- Si $n = \#V$ on dit que $G = (V, E)$ est un graphe d'**ordre** n . *The order is the number of vertices.*
- Si $e = \{v_i, v_j\}$, on dit que l'arête e est **incidente** au sommet v_i (et au sommet v_j aussi d'ailleurs.) *An edge is incident to its extremes.*
- Si $e = \{v_i, v_j\}$, on dit que v_i et v_j sont **adjacents**.
- Deux arêtes sont **adjacentes** si et seulement si elles ont un sommet commun.



At least one.

They could share two.



GRAPHES NON ORIENTÉS

Exemple 1.1.1. Exemples $G = (V, E)$ est-il bien défini pour

- 1) $V = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\}$ et $E = \emptyset$.

GRAPHES NON ORIENTÉS

Exemple 1.1.1. Exemples $G = (V, E)$ est-il bien défini pour

- 1) $V = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\}$ et $E = \emptyset$.

▷ **Solution**

YES

GRAPHES NON ORIENTÉS

Exemple 1.1.1. Exemples $G = (V, E)$ est-il bien défini pour

- 1) $V = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\}$ et $E = \emptyset$.

▷ **Solution**

YES

- 2) $V = \{1, 2\}$ et $E = \{\{1, 3\}, \{1, 4\}, \{1, 5\}, \{2, 3\}\}$.

GRAPHES NON ORIENTÉS

Exemple 1.1.1. Exemples $G = (V, E)$ est-il bien défini pour

- 1) $V = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\}$ et $E = \emptyset$.

▷ **Solution**

YES

- 2) $V = \{1, 2\}$ et $E = \{\{1, 3\}, \{1, 4\}, \{1, 5\}, \{2, 3\}\}$.

▷ **Solution**

NO

GRAPHES NON ORIENTÉS

Exemple 1.1.1. Exemples $G = (V, E)$ est-il bien défini pour

- 1) $V = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\}$ et $E = \emptyset$.

▷ **Solution**

YES

- 2) $V = \{1, 2\}$ et $E = \{\{1, 3\}, \{1, 4\}, \{1, 5\}, \{2, 3\}\}$.

▷ **Solution**

NO

- 3) $V = \{1, 2, 3\}$ et $E = \{\{1, 1\}, \{1, 2\}, \{2, 3\}\}$.

GRAPHES NON ORIENTÉS

Exemple 1.1.1. Exemples $G = (V, E)$ est-il bien défini pour

- 1) $V = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\}$ et $E = \emptyset$.

▷ **Solution**

YES

- 2) $V = \{1, 2\}$ et $E = \{\{1, 3\}, \{1, 4\}, \{1, 5\}, \{2, 3\}\}$.

▷ **Solution**

NO

- 3) $V = \{1, 2, 3\}$ et $E = \{\{1, 1\}, \{1, 2\}, \{2, 3\}\}$.

▷ **Solution**

YES, les boucles sont OK.

GRAPHES NON ORIENTÉS

Exemple 1.1.1. Exemples $G = (V, E)$ est-il bien défini pour

- 1) $V = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\}$ et $E = \emptyset$.

▷ **Solution**

YES

- 2) $V = \{1, 2\}$ et $E = \{\{1, 3\}, \{1, 4\}, \{1, 5\}, \{2, 3\}\}$.

▷ **Solution**

NO

- 3) $V = \{1, 2, 3\}$ et $E = \{\{1, 1\}, \{1, 2\}, \{2, 3\}\}$.

▷ **Solution**

YES, les boucles sont OK.

- 4) $V = \{1, 2, 3\}$ et $E = \{\{1, 2\}, \{1, 3\}, \{1, 3\}\}$.

GRAPHES NON ORIENTÉS

Exemple 1.1.1. Exemples $G = (V, E)$ est-il bien défini pour

- 1) $V = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\}$ et $E = \emptyset$.

▷ **Solution**

YES

- 2) $V = \{1, 2\}$ et $E = \{\{1, 3\}, \{1, 4\}, \{1, 5\}, \{2, 3\}\}$.

▷ **Solution**

NO

- 3) $V = \{1, 2, 3\}$ et $E = \{\{1, 1\}, \{1, 2\}, \{2, 3\}\}$.

▷ **Solution**

YES, les boucles sont OK.

- 4) $V = \{1, 2, 3\}$ et $E = \{\{1, 2\}, \{1, 3\}, \{1, 3\}\}$.

▷ **Solution**

YES, C'est un multigraphe.

Définition 1.1.3

- $e = \{v_i, v_i\}$ est une **boucle** ;
- un graphe dans lequel il peut exister plusieurs arêtes entre deux noeuds est appelé **multigraphe** ;
- un graphe est dit **simple** si
 - il n'a pas de boucle,
 - il a au plus une arête entre deux sommets.

Dans le suite, nous considérons presque toujours des graphes simples (sinon, on le signale !).

REPRÉSENTATION GRAPHIQUE

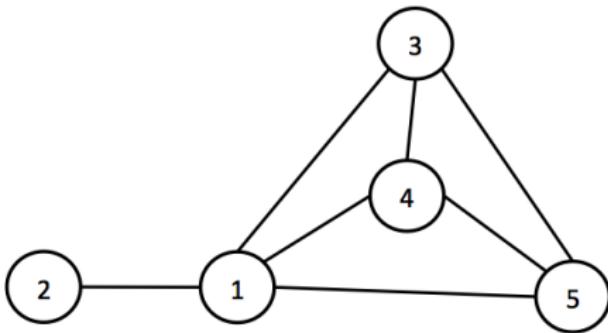
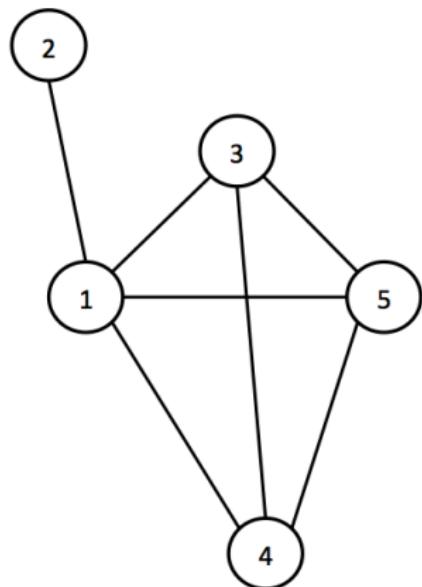
Il existe une infinité de manières de représenter graphiquement un graphe, c'est à dire de dessiner un graphe dans le plan.

Exemple 1.2.1. $V = \{1, 2, 3, 4, 5\}$ et

$E = \{\{1, 2\}, \{1, 3\}, \{1, 4\}, \{1, 5\}, \{3, 4\}, \{3, 5\}, \{4, 5\}\}.$

Dessinez ce graphe de plusieurs façons différentes.

Solution



REPRÉSENTATION GRAPHIQUE

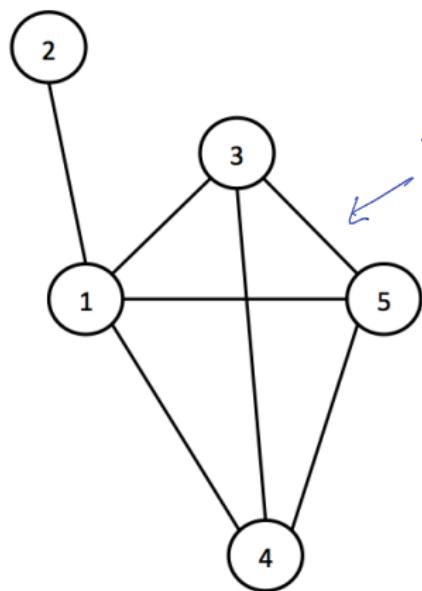
Il existe une infinité de manières de représenter graphiquement un graphe, c'est à dire de dessiner un graphe dans le plan.

Exemple 1.2.1. $V = \{1, 2, 3, 4, 5\}$ et

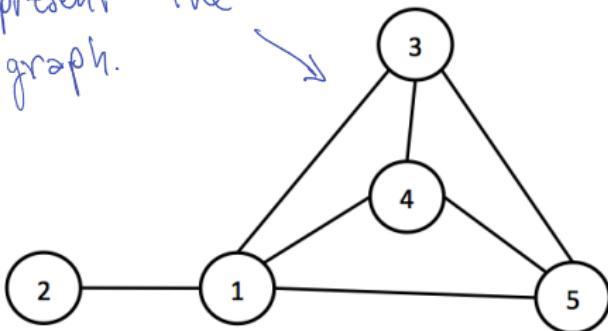
$$E = \{\{1, 2\}, \{1, 3\}, \{1, 4\}, \{1, 5\}, \{3, 4\}, \{3, 5\}, \{4, 5\}\}.$$

Dessinez ce graphe de plusieurs façons différentes.

Solution



They look different but
they represent the
same graph.

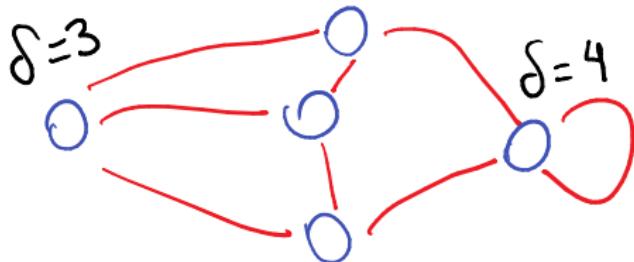


Définition 1.2.1 – Degré

Le **degré** d'un sommet v_i est le nombre d'arêtes incidentes en v_i . On le note $\delta(v_i)$.
Une boucle participe pour 2.

Définition 1.2.1 – Degré

Le **degré** d'un sommet v_i est le nombre d'arêtes incidentes en v_i . On le note $\delta(v_i)$.
Une boucle participe pour 2.

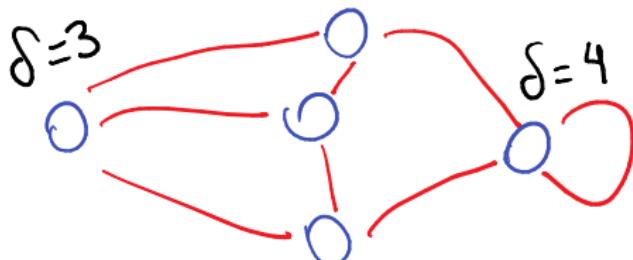


Définition 1.2.1 – Degré

Le **degré** d'un sommet v_i est le nombre d'arêtes incidentes en v_i . On le note $\delta(v_i)$.
Une boucle participe pour 2.

Définition 1.2.2 – Graphe simple complet

Un graphe simple est dit **complet** si tout sommet est adjacent à tout autre.



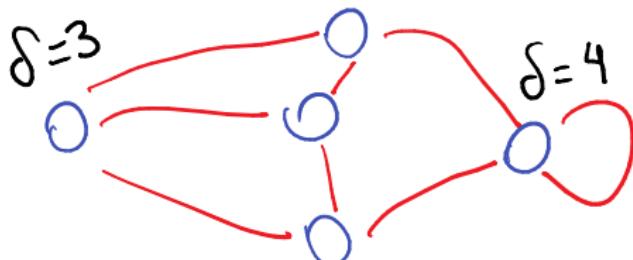
Définition 1.2.1 – Degré

Le **degré** d'un sommet v_i est le nombre d'arêtes incidentes en v_i . On le note $\delta(v_i)$.
Une boucle participe pour 2.

Définition 1.2.2 – Graphe simple complet

Un graphe simple est dit **complet** si tout sommet est adjacent à tout autre.

Exercice 1.2.2. Quel est le nombre d'arêtes du graphe simple complet d'ordre n ?

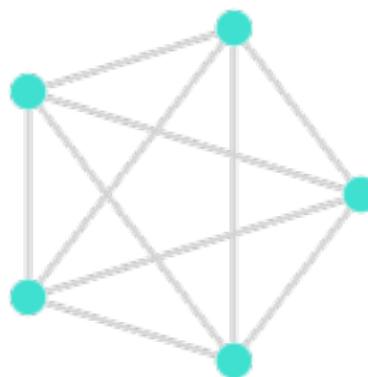


GRAPHE COMPLET

Remarque 1.2.1. Le graphe simple complet d'ordre n est noté K_n .

Exercice 1.2.3. Dessiner K_5 .

> **Solution**



Lemme 1.2.1 (*lemme des poignées de main*). *La somme des degrés de tous les sommets est égale à deux fois le nombre d'arêtes.*

Lemme 1.2.1 (lemme des poignées de main). *La somme des degrés de tous les sommets est égale à deux fois le nombre d'arêtes.*

> **Solution**

Chaque arête est comptée 2 fois.

Lemme 1.2.1 (*lemme des poignées de main*). La somme des degrés de tous les sommets est égale à deux fois le nombre d'arêtes.

Exercise: It works also when
the graph is not simple.

> **Solution**

Chaque arête est comptée 2 fois.

DEGRÉ

Lemme 1.2.1 (*lemme des poignées de main*). *La somme des degrés de tous les sommets est égale à deux fois le nombre d'arêtes.*

Exercise: It works also when the graph is not simple.

Solution

Chaque arête est comptée 2 fois.

Corollaire 1.2.3

Le nombre de sommets de degré impair est pair.

DEGRÉ

Lemme 1.2.1 (lemme des poignées de main). La somme des degrés de tous les sommets est égale à deux fois le nombre d'arêtes.

Exercise: it works also when the graph is not simple.

Solution

Chaque arête est comptée 2 fois.

Corollaire 1.2.3

Le nombre de sommets de degré impair est pair.

Solution

$$2m = \sum_k \delta(v_k) = \sum_{\substack{v_k \text{ sommet} \\ \text{de degré pair}}} \delta(v_k) + \sum_{\substack{v_k \text{ sommet} \\ \text{de degré impair}}} \delta(v_k).$$

DEGRÉ

Lemme 1.2.1 (lemme des poignées de main). La somme des degrés de tous les sommets est égale à deux fois le nombre d'arêtes.

Exercise: It works also when the graph is not simple.

Solution

Chaque arête est comptée 2 fois.

Corollaire 1.2.3

Le nombre de sommets de degré impair est pair.

Solution

$$2m = \sum_k \delta(v_k) = \underbrace{\sum_{\substack{v_k \text{ sommet} \\ \text{de degré pair}}} \delta(v_k)}_{\text{even}} + \sum_{\substack{v_k \text{ sommet} \\ \text{de degré impair}}} \delta(v_k).$$

DEGRÉ

Lemme 1.2.1 (lemme des poignées de main). La somme des degrés de tous les sommets est égale à deux fois le nombre d'arêtes.

Exercise: It works also when the graph is not simple.

Solution

Chaque arête est comptée 2 fois.

Corollaire 1.2.3

Le nombre de sommets de degré impair est pair.

Solution

$$2m = \sum_k \delta(v_k) = \underbrace{\sum_{\substack{v_k \text{ sommet} \\ \text{de degré pair}}} \delta(v_k)}_{\text{even}} + \underbrace{\sum_{\substack{v_k \text{ sommet} \\ \text{de degré impair}}} \delta(v_k)}_{\text{even}}$$

DEGRÉ

Lemme 1.2.1 (lemme des poignées de main). La somme des degrés de tous les sommets est égale à deux fois le nombre d'arêtes.

Exercise: It works also when the graph is not simple.

Solution

Chaque arête est comptée 2 fois.

Corollaire 1.2.3

Le nombre de sommets de degré impair est pair.

Solution

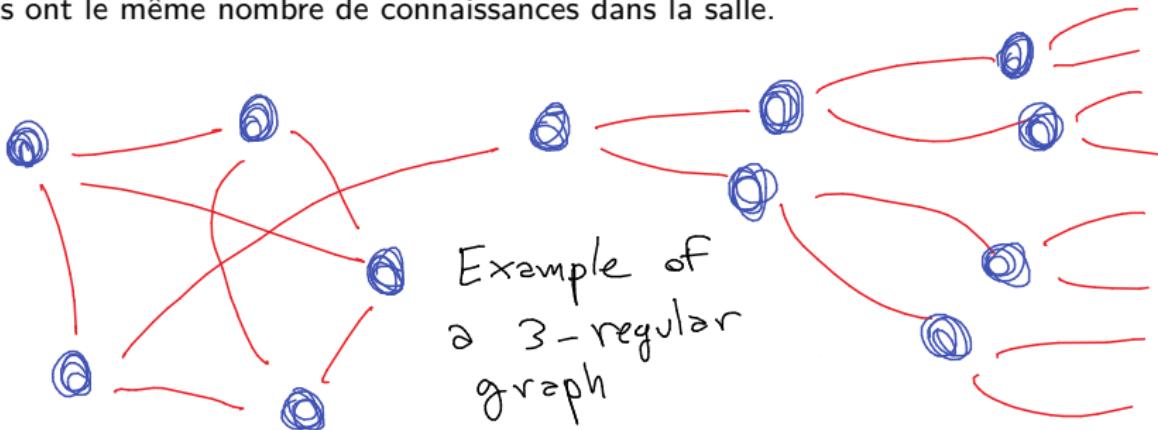
$$2m = \sum_k \delta(v_k) = \underbrace{\sum_{\substack{v_k \text{ sommet} \\ \text{de degré pair}}} \delta(v_k)}_{\text{even}} + \underbrace{\sum_{\substack{v_k \text{ sommet} \\ \text{de degré impair}}} \delta(v_k)}_{\text{even}}$$

Exercice 1.2.4. Montrer que s'il y a n personnes dans une salle avec $n > 1$, au moins 2 d'entre elles ont le même nombre de connaissances dans la salle.

Définition 1.2.4 – Graphe régulier

Un graphe est dit **régulier** si tous ses sommets sont de même degré. Si ce degré est k , on dit que G est k -régulier.

Exercice 1.2.4. Montrer que s'il y a n personnes dans une salle avec $n > 1$, au moins 2 d'entre elles ont le même nombre de connaissances dans la salle.



Définition 1.2.4 – Graphe régulier

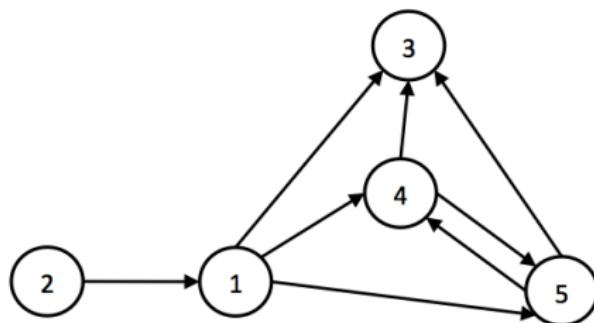
Un graphe est dit **régulier** si tous ses sommets sont de même degré. Si ce degré est k , on dit que G est k -régulier.

Directed graph in English (an oriented graph is something different).

Définition 1.3.1 – Graphe orienté

Un graphe $G = (V, E)$ est dit **orienté** si chaque arête est une paire de sommets (donc ordonnée), $e \in E, e = (i, j)$. On appelle les éléments de E des arcs.

Exemple 1.3.1.

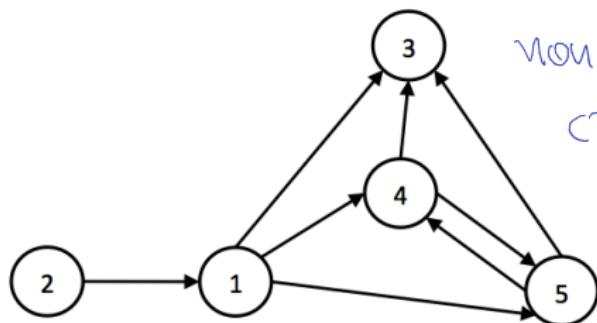


Directed graph in English (an oriented graph is something different).

Définition 1.3.1 – Graphe orienté

Un graphe $G = (V, E)$ est dit **orienté** si chaque arête est une paire de sommets (donc ordonnée), $e \in E, e = (i, j)$. On appelle les éléments de E des arcs.

Exemple 1.3.1.



Unlike the non-oriented case, the order matters here.

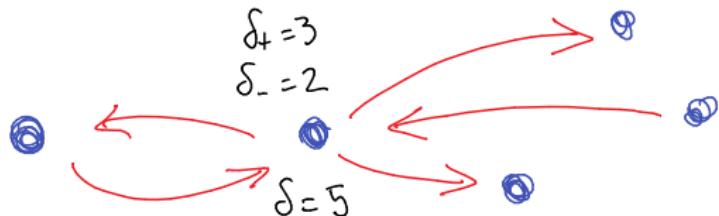
Edges have directions

Définition 1.3.2 – Vocabulaire

- i est appelé l'**origine** de $e = (i, j)$;
- j est appelée l'**arrivée** de e .
- le **degré sortant** d'un sommet v $\delta^+(v)$ est le nombres d'arcs d'origine v ;
- le **degré entrant** d'un sommet v $\delta^-(v)$ est le nombre d'arcs qui arrivent en v ;
- le **degré total** $\delta(v) = \delta^+(v) + \delta^-(v)$.

$e = (i, j)$
 origin \nearrow \nwarrow destination

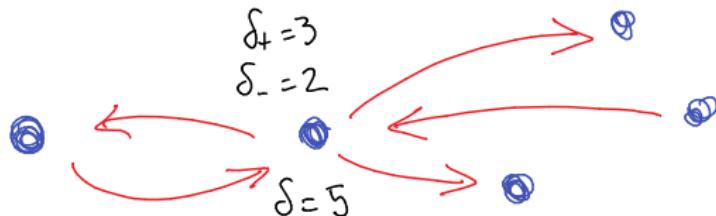
Remarque 1.3.1. on a toujours $\sum_{v \in V} \delta(v) = 2\#E$.



Définition 1.3.2 – Vocabulaire

- i est appelé l'**origine** de $e = (i, j)$;
 - j est appelée l'**arrivée** de e .
 - le **degré sortant** d'un sommet v $\delta^+(v)$ est le nombres d'arcs d'origine v ;
 - le **degré entrant** d'un sommet v $\delta^-(v)$ est le nombre d'arcs qui arrivent en v ;
 - le **degré total** $\delta(v) = \delta^+(v) + \delta^-(v)$.
- $e = (i, j)$
 origin \rightarrow destination
 outgoing incoming

Remarque 1.3.1. on a toujours $\sum_{v \in V} \delta(v) = 2\#E$.

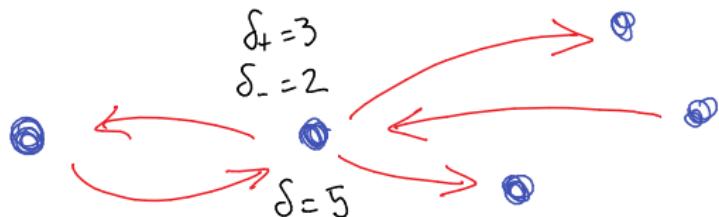


Définition 1.3.2 – Vocabulaire

- i est appelé l'**origine** de $e = (i, j)$;
 - j est appelée l'**arrivée** de e .
 - le **degré sortant** d'un sommet v $\delta^+(v)$ est le nombres d'arcs d'origine v ;
 - le **degré entrant** d'un sommet v $\delta^-(v)$ est le nombre d'arcs qui arrivent en v ;
 - le **degré total** $\delta(v) = \delta^+(v) + \delta^-(v)$.
- $e = (i, j)$
 origin \rightarrow destination
 outgoing incoming

Remarque 1.3.1. on a toujours $\sum_{v \in V} \delta(v) = 2\#E$.

Hint : Forget about the orientations
and use the result for non-oriented.



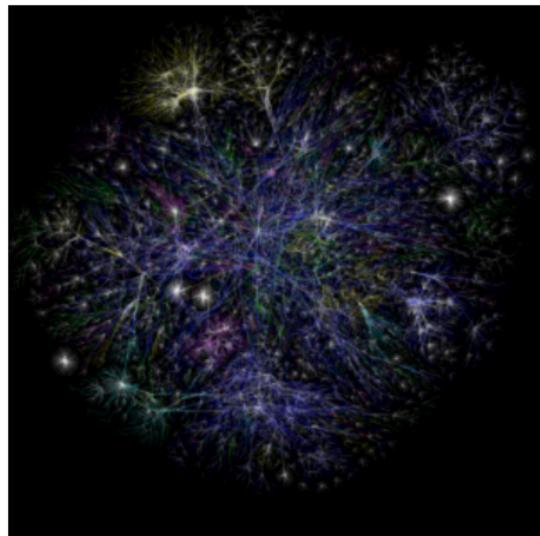
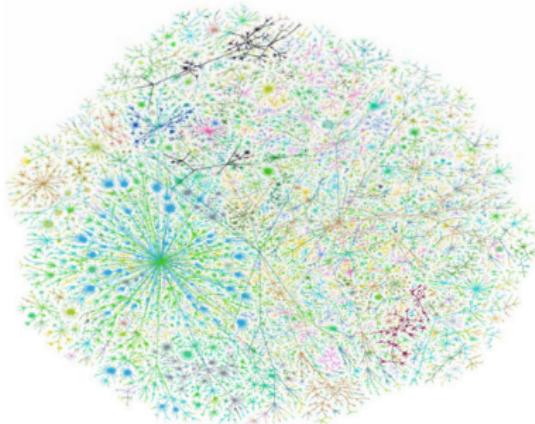
EXEMPLES

Exercice 1.3.2. Donner des exemples de problèmes que l'on peut modéliser par un graphe.

Solution

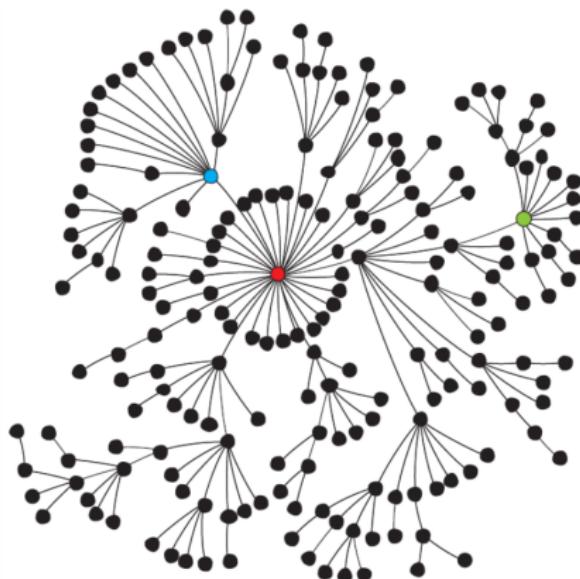
Exemples *network*

- Réseaux de diffusion d'un virus
- Exemples réseaux : À gauche réseaux de neurones, à droite réseau internet



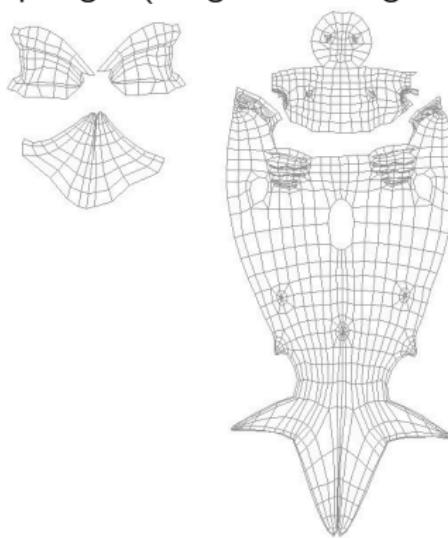
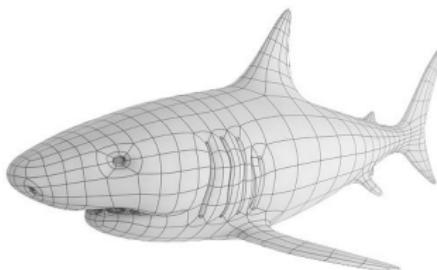
EXEMPLES : RÉSEAUX DES PETITS MONDES

On peut aller de n'importe quel point du réseau à un autre par un chemin assez court. Cela correspond à cette idée populaire qui dit que l'on peut trouver un lien entre 2 personnes prises au hasard dans un pays en moins de 6 connexions. Certains noeuds ont un statut particulier : ce sont des "hub"

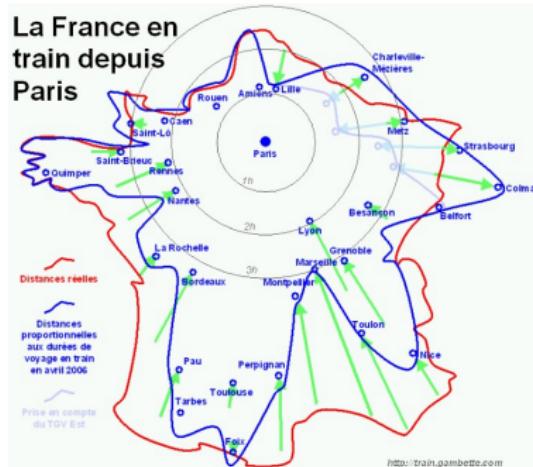


EXEMPLE : MAILLAGES

Maillage en 3D : les maillages 3D sont des graphes dont les sommets sont positionnés en 3D (plongement géométrique). Le graphe représente les relations de voisinage entre les sommets (image de droite), appelée la topologie. (image du maillage *Shark* de CGStudio).

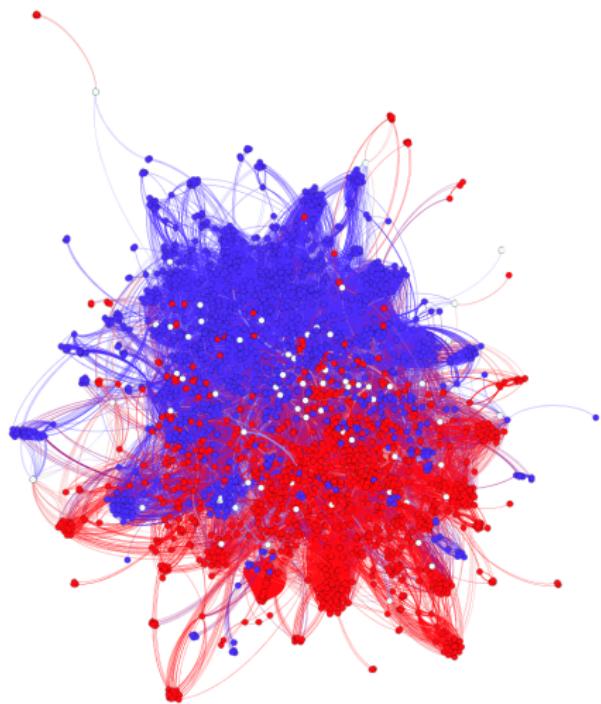


- Calculs de plus courts chemins (cartes de distance par rapport aux temps de transport, (image créée par Philippe Gambette
<http://philippe.gambette.free.fr/Train/>)



- coloration : identification de données indépendantes, par exemple pour effectuer des calculs en parallèle.

identification de *clusters*, c'est à dire, des groupes fortement connectés. Une exemple avec une coloration des *Hashtag* de *Twitter* utilisés majoritairement par des démocrates ou des républicains (images de Thimothy Renner).

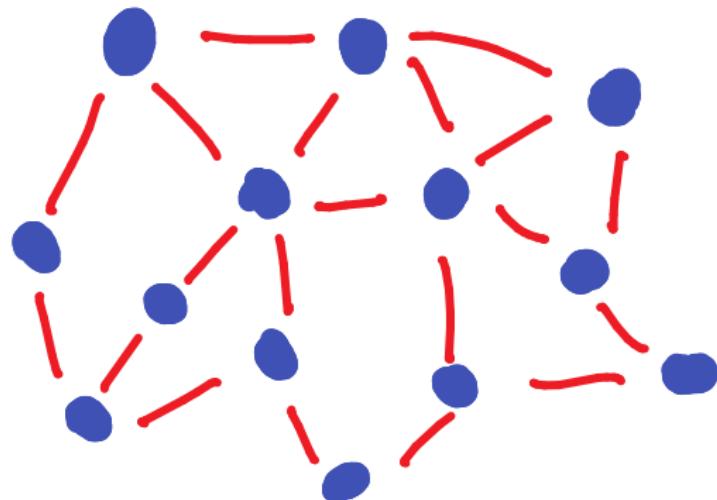


Définition 1.4.1 – Sous-graphe

Un **sous-graphe** de $G = (V, E)$ engendré par un sous-ensemble de sommets $V' \subset V$ est $G' = (V', E')$ où E' représente toutes les arêtes de E ayant leur deux extrémités dans V' .

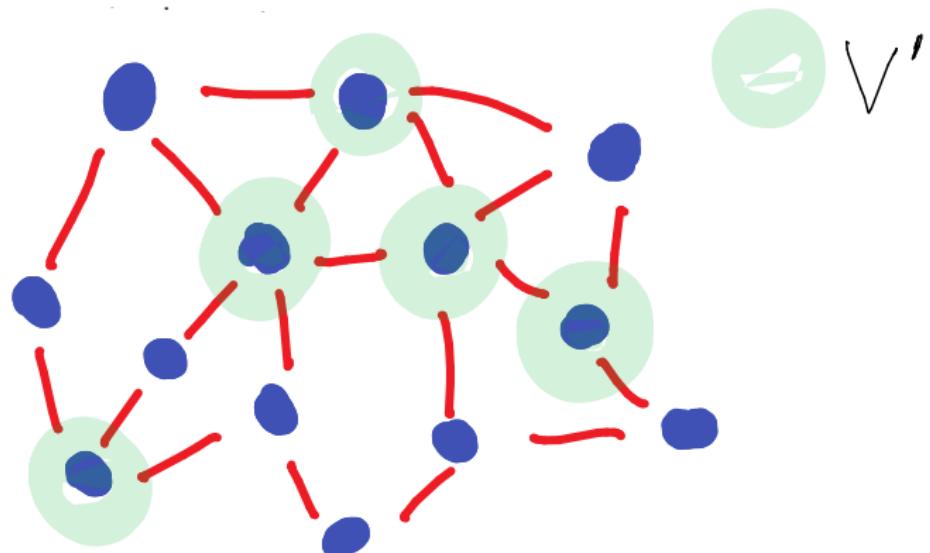
Définition 1.4.1 – Sous-graphe

Un **sous-graphe** de $G = (V, E)$ engendré par un sous-ensemble de sommets $V' \subset V$ est $G' = (V', E')$ où E' représente toutes les arêtes de E ayant leur deux extrémités dans V' .



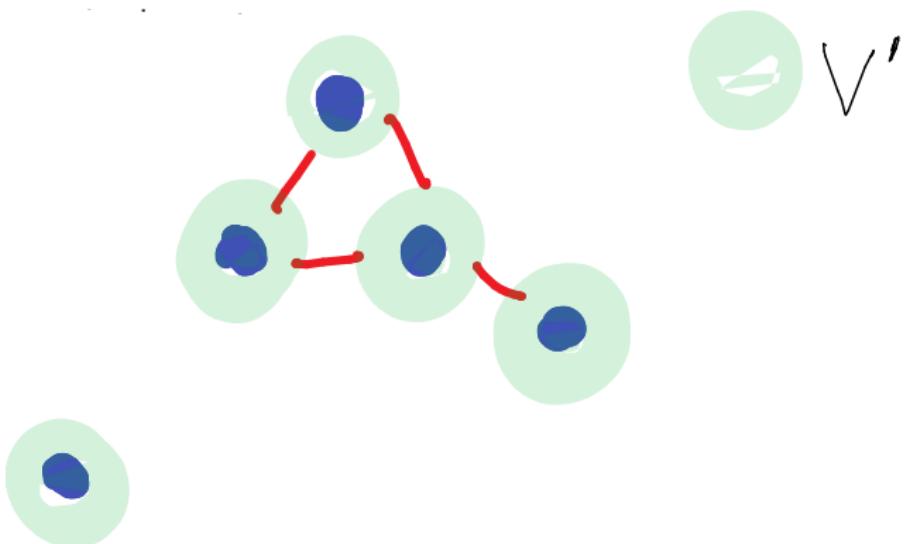
Définition 1.4.1 – Sous-graphe

Un **sous-graphe** de $G = (V, E)$ engendré par un sous-ensemble de sommets $V' \subset V$ est $G' = (V', E')$ où E' représente toutes les arêtes de E ayant leur deux extrémités dans V' .



Définition 1.4.1 – Sous-graphe

Un **sous-graphe** de $G = (V, E)$ engendré par un sous-ensemble de sommets $V' \subset V$ est $G' = (V', E')$ où E' représente toutes les arêtes de E ayant leur deux extrémités dans V' .



Définition 1.4.1 – Sous-graphe

Un **sous-graphe** de $G = (V, E)$ engendré par un sous-ensemble de sommets $V' \subset V$ est $G' = (V', E')$ où E' représente toutes les arêtes de E ayant leur deux extrémités dans V' .

Exemple 1.4.1. Si G est le graphe des routes de France, celui représentant les routes d'Occitanie est un sous-graphe.

Définition 1.4.1 – Sous-graphe

Un **sous-graphe** de $G = (V, E)$ engendré par un sous-ensemble de sommets $V' \subset V$ est $G' = (V', E')$ où E' représente toutes les arêtes de E ayant leur deux extrémités dans V' .

Exemple 1.4.1. Si G est le graphe des routes de France, celui représentant les routes d'Occitanie est un sous-graphe.

Définition 1.4.2 – Graphe partiel

Un **graphe partiel** de $G = (V, E)$ engendré par $E' \subset E$ est le graphe $G' = (V, E')$.

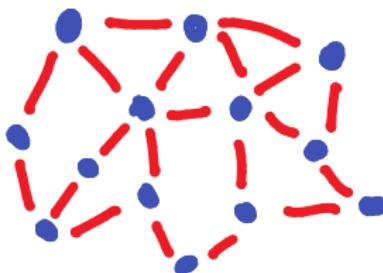
Définition 1.4.1 – Sous-graphe

Un **sous-graphe** de $G = (V, E)$ engendré par un sous-ensemble de sommets $V' \subset V$ est $G' = (V', E')$ où E' représente toutes les arêtes de E ayant leur deux extrémités dans V' .

Exemple 1.4.1. Si G est le graphe des routes de France, celui représentant les routes d'Occitanie est un sous-graphe.

Définition 1.4.2 – Graphe partiel

Un **graphe partiel** de $G = (V, E)$ engendré par $E' \subset E$ est le graphe $G' = (V, E')$.



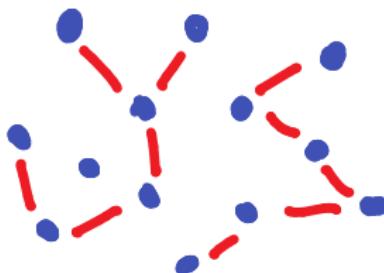
Définition 1.4.1 – Sous-graphe

Un **sous-graphe** de $G = (V, E)$ engendré par un sous-ensemble de sommets $V' \subset V$ est $G' = (V', E')$ où E' représente toutes les arêtes de E ayant leur deux extrémités dans V' .

Exemple 1.4.1. Si G est le graphe des routes de France, celui représentant les routes d'Occitanie est un sous-graphe.

Définition 1.4.2 – Graphe partiel

Un **graphe partiel** de $G = (V, E)$ engendré par $E' \subset E$ est le graphe $G' = (V, E')$.



Définition 1.4.1 – Sous-graphe

Un **sous-graphe** de $G = (V, E)$ engendré par un sous-ensemble de sommets $V' \subset V$ est $G' = (V', E')$ où E' représente toutes les arêtes de E ayant leur deux extrémités dans V' .

Exemple 1.4.1. Si G est le graphe des routes de France, celui représentant les routes d'Occitanie est un sous-graphe.

Définition 1.4.2 – Graphe partiel

Un **graphe partiel** de $G = (V, E)$ engendré par $E' \subset E$ est le graphe $G' = (V, E')$.

Exemple 1.4.2. Si G est le graphe des routes de France, donner un exemple de graphe partiel.

Définition 1.4.1 – Sous-graphe

Un **sous-graphe** de $G = (V, E)$ engendré par un sous-ensemble de sommets $V' \subset V$ est $G' = (V', E')$ où E' représente toutes les arêtes de E ayant leur deux extrémités dans V' .

Exemple 1.4.1. Si G est le graphe des routes de France, celui représentant les routes d'Occitanie est un sous-graphe.

Définition 1.4.2 – Graphe partiel

Un **graphe partiel** de $G = (V, E)$ engendré par $E' \subset E$ est le graphe $G' = (V, E')$.

Exemple 1.4.2. Si G est le graphe des routes de France, donner un exemple de graphe partiel.

> Solution

Celui représentant les autoroutes de France est un graphe partiel.

Définition 1.4.3 – Clique

Une **clique** est l'ensemble des sommets d'un sous-graphe complet.

Définition 1.4.3 – Clique

Une **clique** est l'ensemble des sommets d'un sous-graphe complet.

Alternative def. A subset of vertices such
that every pair of vertices in this subset
are adjacent.

Définition 1.4.3 – Clique

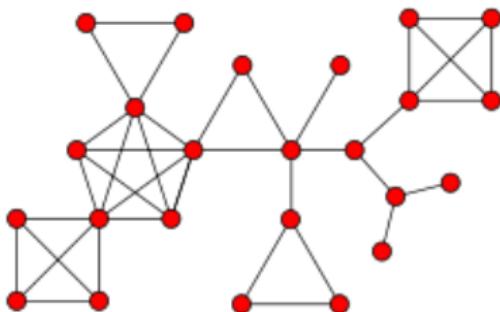
Une **clique** est l'ensemble des sommets d'un sous-graphe complet.

Alternative def. A subset of vertices such
that every pair of vertices in this subset
are adjacent.

Exemple 1.4.3. Ces graphes contiennent-ils des cliques ?



(image de droite : source Wikipedia)

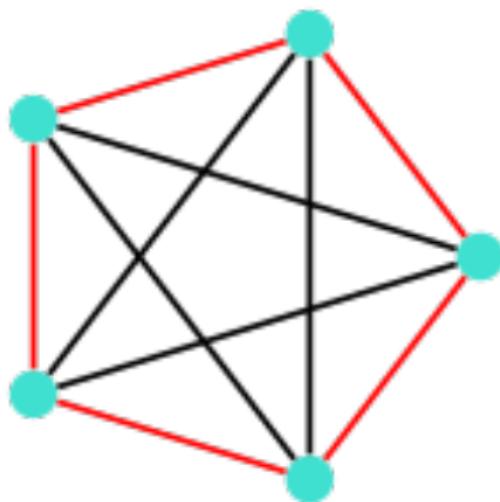


Exercice 1.4.4. Montrez que dans un groupe formé de six personnes, il y en a nécessairement trois qui se connaissent mutuellement ou trois qui ne se connaissent pas (on suppose que si A connaît B, B connaît également A).

Montrez que cela n'est plus nécessairement vrai dans un groupe de cinq personnes.

> Solution

Contre-exemple pour K_5 : on prend les arêtes 'ne se connaissent' / rouge sur la couronne.



-
- Il existe de nombreuses façons de stocker un graphe
 - La complexité des algorithmes dépend de la représentation machine d'un graphe

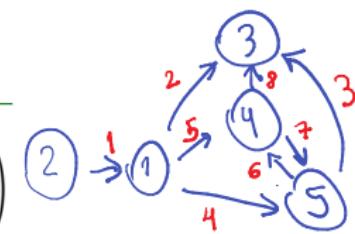
Définition 1.5.1 – Matrice d'incidence

La matrice d'incidence sommets-arcs d'un graphe orienté $G = (V, E)$ d'ordre n ayant m arcs est une matrice $A = (a_{iu})$, $i = 1 \dots n$, $u = 1 \dots m$ à coefficients entiers 0, +1, -1, telle que chaque colonne correspond à un arc de E et chaque ligne correspond à un sommet de V . Si $e_k = (v_i, v_j)$ alors la colonne k a tous ses termes nuls sauf $a_{ik} = +1$ et $a_{jk} = -1$.

Exemple 1.5.1. Coder le graphe orienté donné à l'exemple 1.3.1.

> **Solution**

$$A = \begin{pmatrix} -1 & 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & -1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 1 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$



Exercice 1.5.2. Trouver comment exprimer le degré entrant et sortant en un sommet.