#### 10. 그래프 2

## 개요

### 학습목표

- 평면 그래프의 특징을 이해하고 주어진 그래프가 평면 그래프인지 판별할 수 있다.
- 주어진 그래프에서 오일러 트레일과 오일러 투어를 찾아낼 수 있다.
- 주어진 그래프에서 해밀턴 경로와 해밀턴 사이클을 찾아낼 수 있다.
- 가중 그래프에서 최단경로를 찾는 알고리즘을 이해하고 활용할 수 있다.

#### 주요용어

- 평면 그래프
- 오일러의 공식
- 4색정리
- 오일러 트레일
- 오일러 투어
- 오일러 그래프
- 해밀턴 경로
- 해밀턴 사이클
- 가중 그래프
- 최단경로 문제
- Dijkstra 알고리즘
- 교착상태

## 1. 그래프의 탐색[245]

## └ 평면 그래프(planar graph)

- 평면 그래프
  - └ 그래프의 모든 변을 서로 교차하지 않게 그릴 수 있다면 평면 그래프이다.
- 예제 10-1
- └ 변을 조정하더라도 항상 하나 이상의 변이 서로 겹치게 된다.

## 예제 10-2

└ 변을 조정하면 평면 그래프임이 확실해진다.

# 면(face)

- 변들의 사이클을 경계로 형성된 공간
- 위 평면 그래프는 전체 공간을 네 개의 영역 f1, f2, f3, f4로 나누고 있음.
- 네 개의 영역 중 f1, f2, f3는 그래프의 내부에 위치하고 있고 f4는 외부에 위치하고 잇다.
- └ f4는 (1, 2, 4, 1)을 경계로 만들어진 면이다.

## 오일러 공식 (Euler's Fomula)

- 연결된 평면 그래프에서 꼭지점의 수를 v, 변의 수를 e, 면의 수를 f라고 할 때, v e + f = 2이다.
- 변의 수 e에 대해 수학적 귀납법을 통해서 증명할 수 있다.
- 변의 개수를 하나 증가시키기 위해서 새로운 꼭지점을 추가한 뒤 연결하거나, 기존의 두 꼭지점을 연결시키는 방법으로 이루어진다.

#### 증명

## 기본단계

- └ e = 0 이면 v = 1, f = 1 이며 v e + f = 2이다.
- 귀납가정
  - e = n인 평면 그래프에 대해서 v e + f = 2라고 가정한다.

## 귀납단계

- e = n + 1일 때 해당 수식이 만족하는 것을 보여야 한다.
- 여기서 변의 개수를 1개 늘리는 방법은 다음과 같이 두 가지가 존재한다.

새로운 꼭지점을 추가하여 그래프 내의 꼭지점과 연결하는 경우

- ຺ 기존 변들과 교차하지 않으면서 새로운 꼭지점과 그래프 내의 꼭지점을 연결하게 되면, v, e는 1씩 증가하지만, f ົ는 증가하지 않으므로 다음이 성립된다.
- (v+1) (e+1) + f = v e + f + 1 -1 = 2
- 그래프 내의 두 꼭지점을 연결하는 경우

│ 기존 변들과 교차하지 않으면서 그래프 내의 두 꼭지점을 연결하게 되면, v는 증가하지 않고 e, f는 1씩 증가하므로 다음이 성립된다.

v - (e + 1) + (f + 1) = v - e + f - 1 + 1 = 2

결국, e = n + 1인 평면 그래프에 대해서 v - e + f = 2이다. 따라서 모든 평면 그래프에 대해서 성립한다.

- 예제 10-3

### - 4색 정리 (the four color theorem)

#### 4색정리

지도의 인접한 구획을 서로 다른 색으로 칠하는 데 오직 4가지 색이면 충분하다는 정리

모든 지도는 평면 그래프로 표현할 수 있음

- 지도의 각 구획은 꼭지점으로 대치한다.

두 개의 구획이 맞닿아 있다면 꼭지점 사이에 변을 둔다.

#### 4색 정리 (the four color theorem)

\_ 평면 그래프가 주어졌을 때, 각 꼭지점에 대하여 인접한 꼭지점과 다른 색으로 칠하는 데 필요한 색은 네 가지이면 충분하 \_ 다.

오일러 투어를 구하는 문제로 바꾸어 생각할 수 있음

# 1. 그래프의 탐색 (2) [249]

오일러 트레일(Eulerian trail)과 오일러 투어(Eulerian tours)

#### 오일러 트레일

그래프의 모든 변들을 각각 한 번만 지나는 트레일

오일러 트레일은 모든 변을 '정확히' 한 번만 지나가야 한다.

= 한붓그리기 = 오일러 사이클 = 오일러 회로(Eulerian circuit)

오일러 그래프(Eulerian graph)

└ 오일러 투어를 갖는 그래프를 오일러 그래프(Eulerian graph)라고 한다.

#### 오일러 투어

시작점과 종점이 동일한 오일러 트레일

예제 10-4

## 오일러 그래프(Euler graph) 정리

## 오일러 그래프 정리

연결 그래프가 오일러 투어를 가지기 위한 필요충분조건은 그래프의 모든 꼭지점의 차수가 짝수인 것이다.

- 연결 그래프이고, 모든 꼭지점의 차수가 짝수라면 오일러 투어를 가진다.

#### 증명

연결 그래프 G = (V, E)가 오일러 투어를 가진다고 가정하자. V는 오일러 투어에 참여하는 꼭지점들의 집합이므로, V의 임의의 꼭지점 V는 다른 꼭지점과 변을 통해 연결되어 있을 것이다.

└ v와 연결된 변들은 오일러 투어를 통해서 들어오는 변과 나가는 변으로 나누어 볼 수 있는데,

이 때 들어오는 변의 수와 나가는 변의 수는 항상 동일하다.

└ 따라서 모든 꼭지점의 차수는 짝수이다.

### 알고리즘

· 단계 1: G의 임의의 꼭지점 v를 고른다.

단계 2: v에서 시작하고 v에서 끝나는 임의의 사이클 C를 선택한다. (※ 인접한 임의의 꼭짓점 u에 착수 가능한 임의의 변으로 진입 때 하나의 변을 사용하더라도 또 하나의 변을 통해서 진출할 수 있다. 이 과정을 반복해서 수행하면 v를 향해 돌아올 수 있다.)

단계 3: C가 오일러 투어이면 증명을 끝낸다. 만약 아니라면 아래 과정을 반복한다.

단계 3-1: G에서 C에 속하는 모든 변을 제거하고 새로운 G'를 만든다. (G의 모든 꼭짓점은 짝수의 차수를 가지고 있고, G의 모든 꼭짓점도 짝수의 차수를 가지고 있다. 따라서 새로 생성된 G'의 모든 꼭짓점도 짝수의 차수를 가진다.)

단계 3-2: C와 G'이 공유하는 꼭짓점 중 하나를 고르고 w라 한다. (G는 연결 그래프이므로 C와 G'에는 적어도 하나의 꼭짓점을 공유한다.)

단계 3-3: G'에서 w에서 시작하고 w에서 끝나는 임의의 사이클 C'을 선택한다.

단계 3-4: 기존의 C와 새로 선택된 C'을 합쳐서 새로운 C''를 만든다. (w에서 C와 C'으로 가는 투어가 서로 만나므로, w에서 둘을 결합하여 하나의 투어로 만들 수 있다.)

적용 [251 - 253]

해밀턴 경로(Hamilton path)와 해밀턴 사이클(Hamilton cycle)

```
└ 그래프의 모든 꼭지점을 각각 한 번씩만 지나는 경로를 해밀턴 경로라 한다.
    해밀턴 사이클
    시작점과 종점이 같은 해밀턴 경로를 해밀턴 사이클이라고 한다.
    오일러 투어가 그래프의 변에 대한 탐색방법이었다면, 해밀턴 사이클은 그래프의 꼭지점에 대한 탐색 방법이다.
    └ 해밀턴 사이클이 존재한다는 것은 해밀턴 경로(꼭짓점이 다른것)가 존재한다는 것이지만, 역은 성립하지 않는다.
    예제 10-5
   예제 10-6
2. 그래프의 활용 [255]
 가중 그래프(weighted graph)와 가중치(weight)
   가중 그래프(weighted graph)
    └ 그래프의 각 변에 실수가 붙여진 그래프
   가중치(weight)
    └ 변에 부여된 값
    그래프 G의 서브그래프(subgraph) H에 대해 어떤 H의 모든 가중치의 합이 최소값을 가지는가에 대한 연구
     최단경로 문제
      출발지와 도착지를 정해 주었을 때 어떠한 경로가 가장 짧은 거리인지 찾는 문제
     최소 신장 트리 문제
      └ 제 11장 트리에서 다룰 것
  (1) 최단경로 문제
    다익스트라(Edsger W. Dijkstra)
      어떠한 변도 음수값의 가중치를 갖지 않는 방향 그래프에서 주어진 출발점과 도착점 사이의 최단경로를 찾아주는 알고리즘을
      고안
      function Dijkstra(G, w, s) { foreach vertex v in V[G] {
                                                      d[v] \leftarrow \infty; \quad \} \quad d[s] \leftarrow 0; \quad Q \leftarrow V[G];
      while Q \neq \emptyset do \{ d[u]의 값이 최소인 꼭짓점 u \in Q를 선택; Q \leftarrow Q - \{u\};
                                                                     Q' ← {v ∈ Q | v는 u와
                                        d[v] \leftarrow \min\{d[v], d[u] + w(u,v)\};
                                                                     } }}
             foreach vertex v in Q'
      인접}
        G: 그래프 w(u,v): 간선 (u,v)의 가증치 s: 시작 정점 d[v]: 정점 v까지의 최단 거리 추정값 Q: 아직 최단 거리가 확정
        되지 않은 정점 집합
        이 알고리즘은 연결된 가중 그래프 G = (V, E)의 꼭지점 s에서부터 모든 꼭지점까지의 최단거리를 구한다.
        w(i, j)
        └ 꼭지점 i에서부터 꼭지점 j까지의 가중치
        └ 꼭지점 S에서부터 X까지의 거리
       수행이 모두 종료된 후에는
         └ d[x]에 u부터 x까지의 최단경로의 길이가 들어가게 된다.
      특징
        음의 가중치가 없는 그래프에서 한 정점에서 모든 정점까지의 최단 경로를 구할 때 사용
        이 구현은 우선순위 큐 없이 선형 탐색 기반으로 되어 있어 시간복잡도는 O(V^2)
       └ 우선순위 큐(힙 구조 등)를 사용하면 O((V+E)log V)로 개선됨
   다익스트라 적용 [256 - 261]
     - 강의록
      문제
2. 그래프의 활용 (2) [261]
└ (2) 교착상태 찾기
    교착상태(deadlock)
      둘 이상의 프로세스가 서로 상대방의 프로세스 결과를 무한정 기다리는 상황
     사례
      운영체제의 교착상태를 해소하기 위해, 테이프 드라이브를 사용자 1에서 제거하거나 프린터를 사용자 3에서 제거하여야
        하다.
   교착상태를 발견하는 방법은 방향 그래프에서 방향 사이클을 발견하는 알고리즘과 동일하다.
```

해밀턴 경로

절차

- 1. 진출 차수가 0인 꼭지점을 찾는다.
- 2. 진출 차수가 0인 꼭지점에 들어오는 변을 전부 제거한다.
- 3. 진입 차수가 0인 꼭지점을 찾는다.
- 4. 진입 차수가 0인 꼭지점에서 밖으로 나가는 변을 전부 제거한다.
- 5. 남아 있는 꼭지점이 방향 사이클에 포함되는지 판단한다.

## 원리

- \_ (1) 진입하는 변이 있지만 진출하는 변이 없는 꼭지점이나 (2) 진출하는 변이 있지만 진입하는 변이 없는 꼭지점은 사이클 에 포함될 수 없기에 고려 대상에서 제외한다.
- 이런 과정을 거치고 나서 그래프 내에 방향 사이클을 발견했다면 교착상태를 찾아낸 것이다.
- 위 과정을 거쳐 [그림 10-17]에서 발견한 방향 사이클은 다음과 같음.
- └ 방향 그래프의 모든 꼭지점이 방향 사이클에 포함되지 않은 경우, 방향 그래프에는 교착상태가 존재하지 않는다.
  - 의 그래프는 교착상태가 발생하지 않음

# 연습문제

- 5
- 6
- 7
- 8
- 13 14