

# 算法与数据结构

## 8.1: 图

---



郝家胜

[hao@uestc.edu.cn](mailto:hao@uestc.edu.cn)

**School of Automation Engineering,  
University of Electronic Sci. & Tech. of China**

# 图的基本概念



# 图的基本概念

- 树中同一层结点之间没有任何横向联系
- 图中结点之间的联系是任意的， 是比树更复杂的非线性数据结构
- 图的形式化定义：

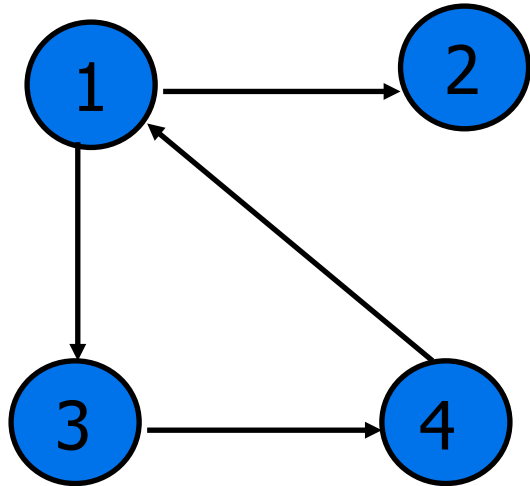
$$G = (V, E)$$

- **顶点**: 图中数据元素
- **V**: 顶点的有穷非空集合, 可记为 $V(G)$ ;
- **E**:  $V$ 中顶点偶对 (称为**边**) 的有穷集, 可记为 $E(G)$ .
- $E(G)$ 可为空
- **边**: 两顶点间的关系
- **有向图G**:  $G$ 中每条边是有方向的
- **无向图G**:  $G$ 中每条边无方向

## 有向图中:

- 用有序对 $\langle V_i, V_j \rangle$ 表示从顶点 $V_i$ 到 $V_j$ 的一条有向边（弧）
- $V_i$ 称为边的始点（或弧尾）
- $V_j$ 称为边的终点（或弧头）
- $\langle V_j, V_i \rangle$ 是不同的有向边

例子  $G_1$  :



•  $G_1 = (V, E)$

•  $V(G_1) = \{1, 2, 3, 4\}$

•  $E(G_1) = \{ \langle 1, 2 \rangle, \langle 1, 3 \rangle, \langle 3, 4 \rangle, \langle 4, 1 \rangle \}$

## 无向图中:

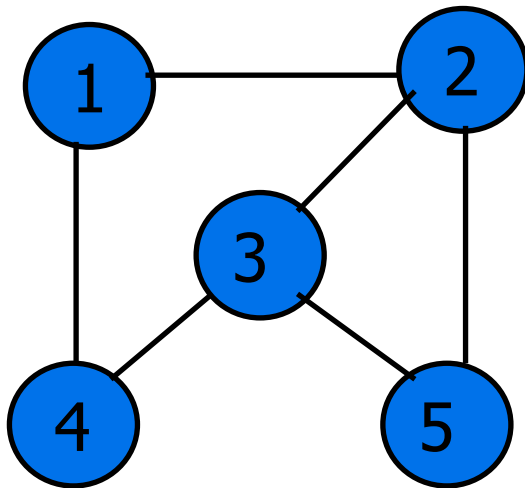
- 边是顶点的无序对, 用 $(V_i, V_j)$ 表示。

- $G_2 = (V, E)$

- $V(G_2) = \{1, 2, 3, 4, 5\}$

- $E(G_2) = \{(1, 2), (1, 4), (2, 3), (3, 4), (3, 5), (2, 5)\}$

## 例子 $G_2$ :





## 术语:

- 1)邻接点 :
- 无向图:若边 $(v,u) \in E$ , 则 $v$ 、 $u$ 互为邻接点 ;
- 有向图:若弧 $\langle v,u \rangle \in E$ , 则 $u$ 是 $v$ 的邻接点

- **2)顶点的度:  $D(V)$**
- **无向图:**  $D(V)$ 是以该顶点为一个端点的边的条数;
- **有向图:** 以某顶点为弧头的弧的数目, 称为此顶点的**入度** ( $ID(V)$ 表示)
- 以某顶点为弧尾的弧的数目, 称为此顶点的**出度** ( $OD(V)$ 表示)
- $D(V) = ID(V) + OD(V)$

无向图或有向图中:

$n$ 表示图中顶点数目

$e$ 表示边或弧的数目

不考虑顶点到其自身的边或弧, 即若  $\langle x, y \rangle \in VE$ , 则  $x \neq y$ 。

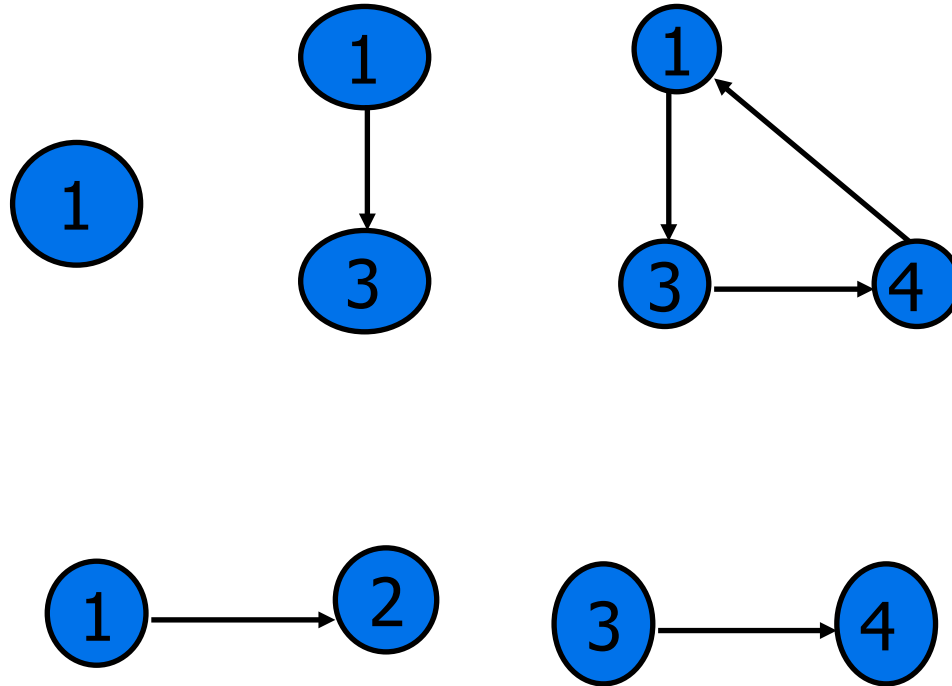
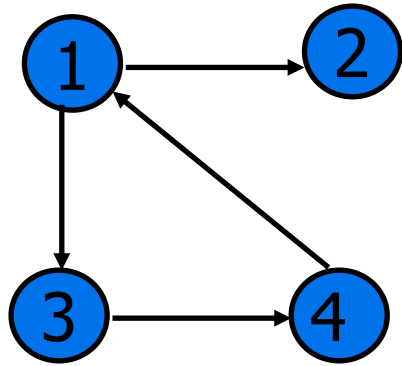
则:

- 无向图,  $e$ 的取值范围是**0到 $n(n-1)/2$**  ;
- 对于有向图,  $e$ 的取值范围为**0到 $n(n-1)$** 。

$$e = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n D(V_i)$$

- **3)子图:**
- 设有两个图 $G = (V, E)$ 和 $G' = (V', E')$
- 如果 $V' \subseteq V$ 且 $E' \subseteq E$ , 则称 $G'$ 为 $G$ 的子图。

## 例: $G_1$ 的子图



- **4) 路径:**

- 图G中, 从顶点v到顶点u的一条路径是顶点的序列

$(v, v_1, v_2, \dots, v_i, u)$

- 且 $(v, v_1), (v_1, v_2), \dots,$   
或 $\langle v, v_1 \rangle, \langle v_1, v_2 \rangle,$   
...都属于集合E。

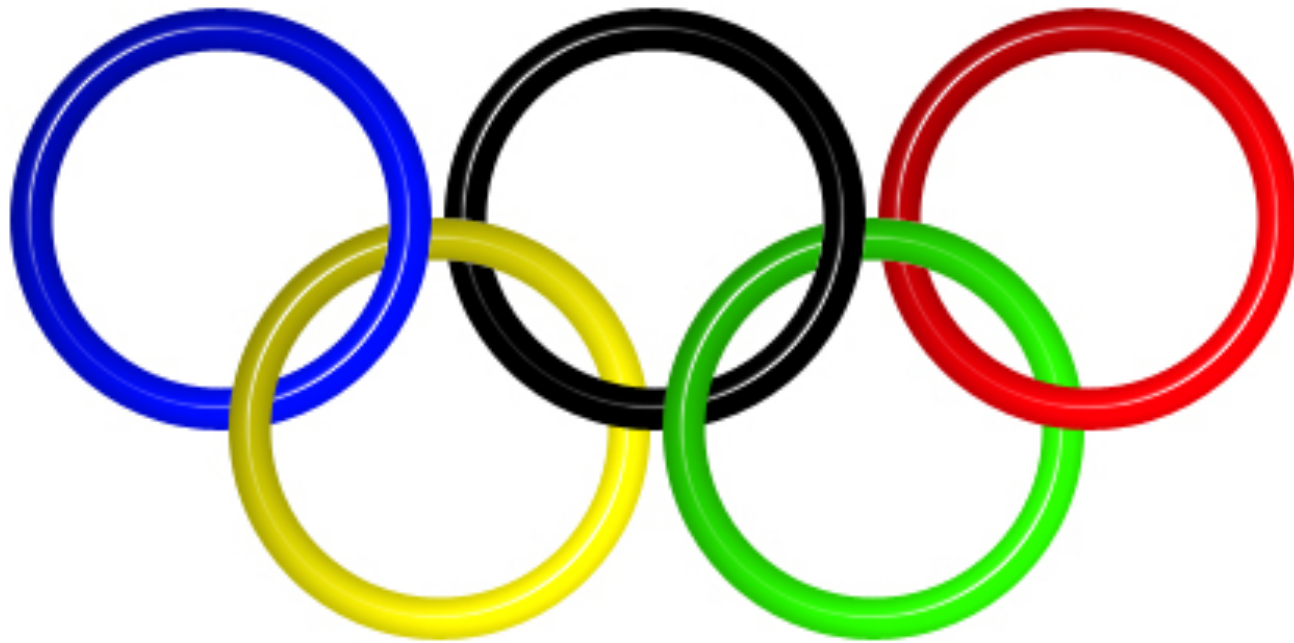
- **路径的长度:** 路径上弧的数目。
- 第一个顶点和最后一个顶点相同的路径称为**回路或环**。
- 序列中顶点不重复出现的路径称为**简单路径**。

- 5)连通图:
- 无向图 $G$ 中, 若从顶点 $v$ 到顶点 $u$ 有路径, 则称 $v$ 和 $u$ 是连通的。若对于图中每一对顶点之间都有路径, 则称 $G$ 是连通图。 ( $G_2$ 是连通图)
- 有向图中, 若每一对顶点 $u$ 和 $v$ 之间都存在从 $v$ 到 $u$ 及从 $u$ 到 $v$ 的路径, 称此图为强连通图。  
( $G_1$ 不是)

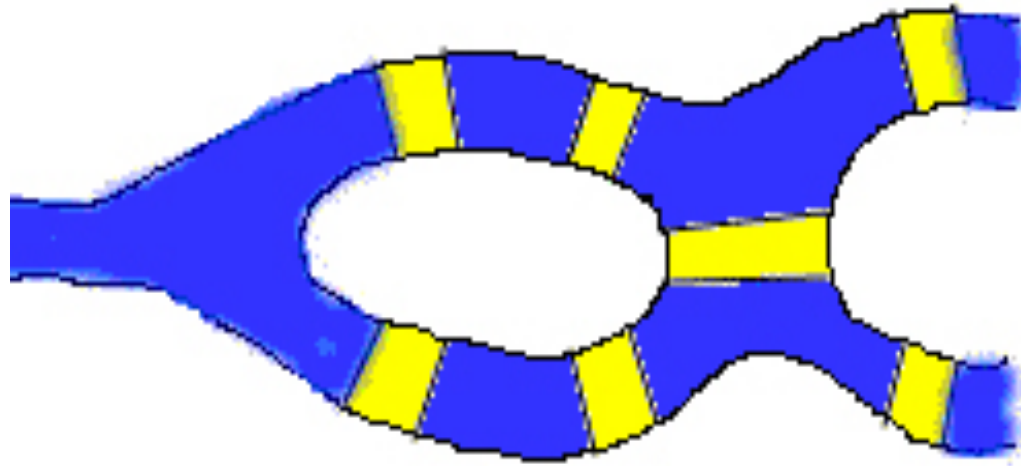
- **6)网络:**
- 若图 $G(V, E)$ 中每条边都赋有反映这条边的某种特性的数据, 则称此图是一个网络, 其中与边相关的数据称为该边的**权**。



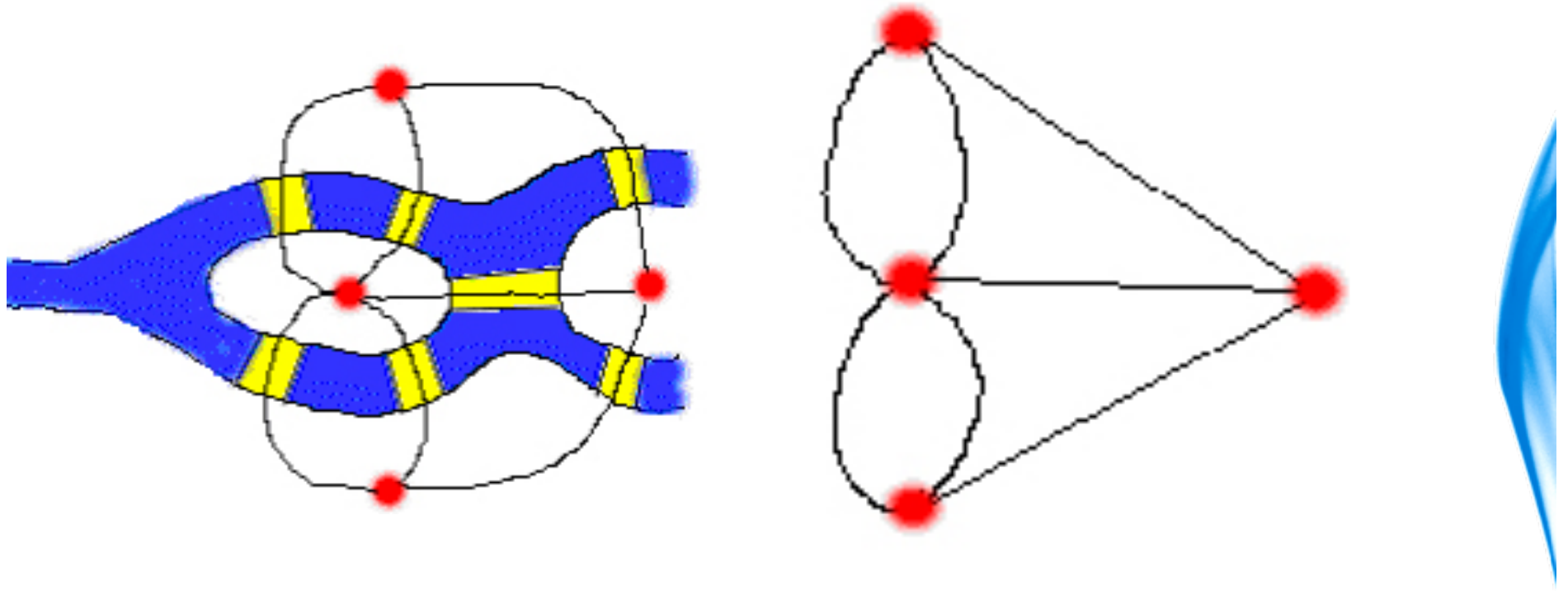
# 一笔画



# 附：欧拉与哥尼斯堡七桥问题



# 欧拉与图论



# 一笔画



# 图的存储结构

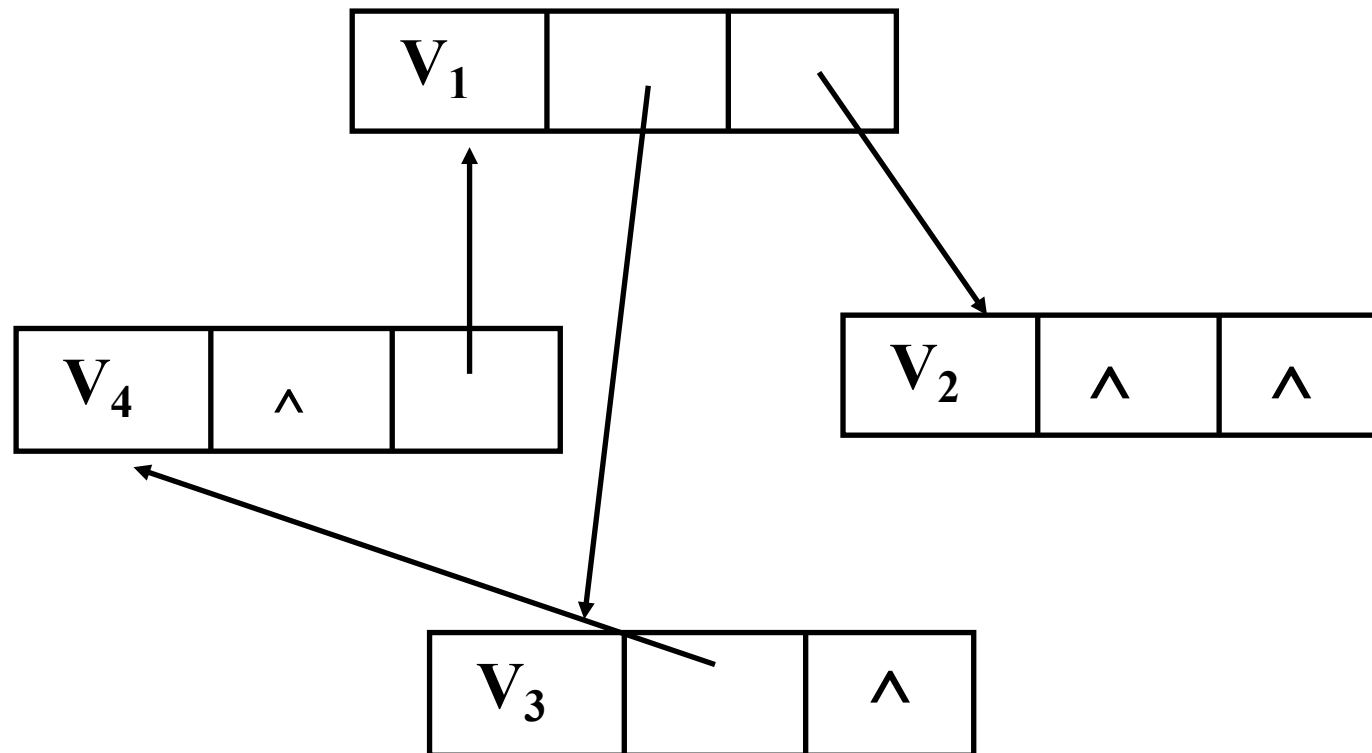
# 图的存储结构

- 图的结构比较复杂，任意两个顶点间都可能存在联系
- 因此无法以数据元素在存储区中的物理位置来表示元素之间的关系，
- 即图没有顺序存储结构。
- 但可以借助数组的数据类型来表示元素之间的关系

## 用多重链表表示图:

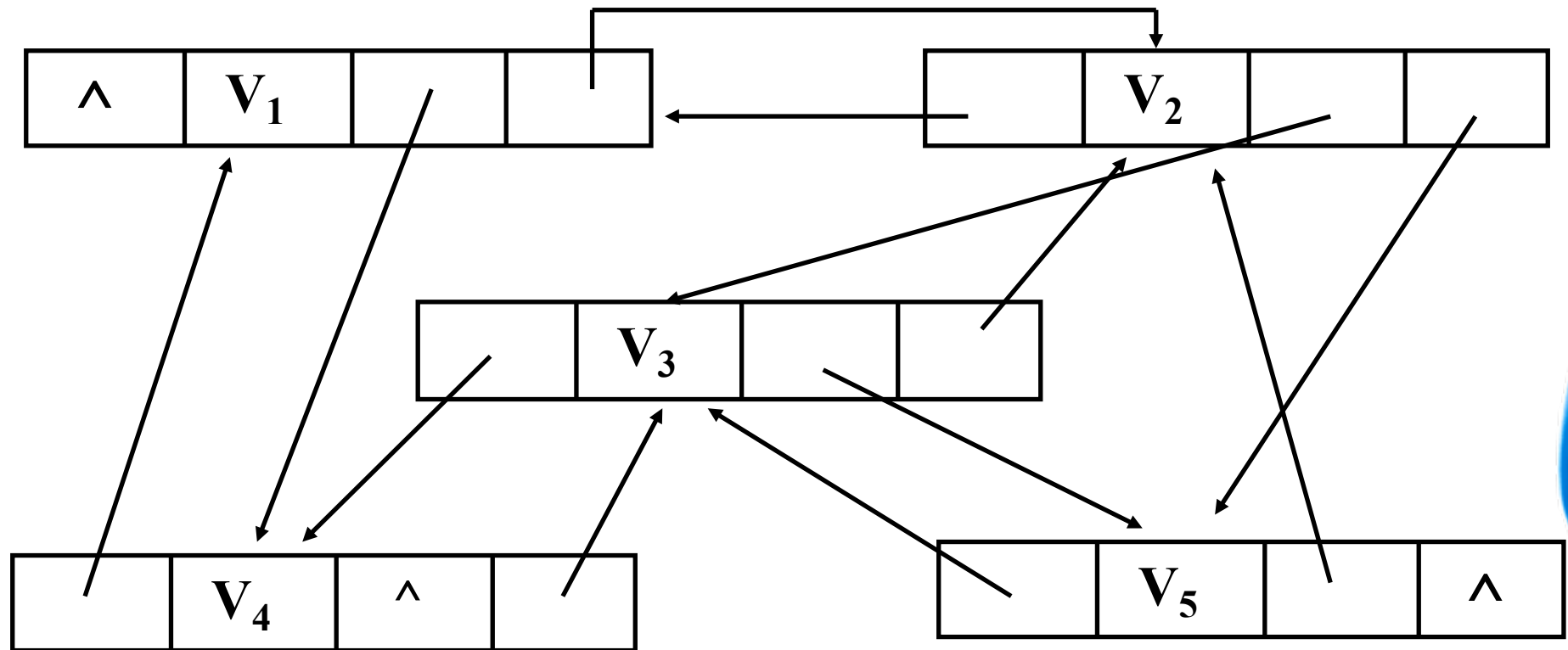
- 以一个由一个数据域和多个指针域组成的结点表示图中一个顶点
- 指针域存储指向其邻接点的指针
- 数据域存储该顶点的信息。

## 例：G1的多重链表





## 例： $G_2$ 的多重链表



- 由于图中各个结点的度数各不相同，最大度数和最小度数可能相差很多。
- 因此，按度数最大的顶点设计结点结构，则会浪费存储单元，
- 反之，若按每个顶点的度数设计不同的结点结构，会给运算带来不便。

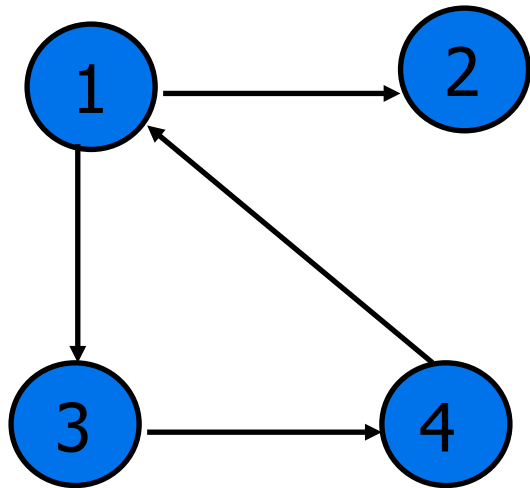
## 1、邻接矩阵

- 一个图的逻辑结构的说明分两部分：
- 组成图的顶点集合 $V$ ；
- 顶点偶对集合 $E$ 。

只需解决集合 $V$   
和 $E$ 的存储表示

- 集合**V**中的所有顶点可以利用一个**一维数组表示**；
- 集合**E**用一个**二维数组来表示**，此二维数组称为**邻接矩阵**，反应了图中各顶点之间的相邻关系。

例子  $G_1$  :



邻接矩阵:

$$A_1 = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

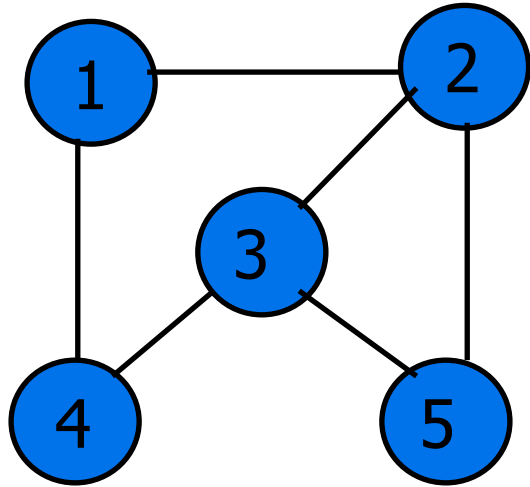
- 设 $G=(V, E)$ 是有 $n(n \geq 1)$ 个顶点的有向图
- 则 $G$ 的邻接矩阵是具有如下性质的 $n \times n$ 矩阵:

$$A[i, j] = \begin{cases} 1 & \text{当 } \langle v_i, v_j \rangle \in E \\ 0 & \text{当 } \langle v_i, v_j \rangle \notin E \end{cases}$$

- 若  $G = (V, E)$  是有  $n(n \geq 1)$  个顶点的无向图,
- 则  $G$  的邻接矩阵:

$$A[i, j] = A[j, i] = \begin{cases} 1 & \text{当}(v_i, v_j) \in E \\ 0 & \text{当}(v_i, v_j) \notin E \end{cases}$$

例子  $G_2$  :



邻接矩阵:

$$A_2 = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$



- 由邻接矩阵，图中顶点的度：

- 1>无向图:

- 矩阵第 $i$ 行（或第 $i$ 列）的元素之和是顶点 $v_i$ 的度；

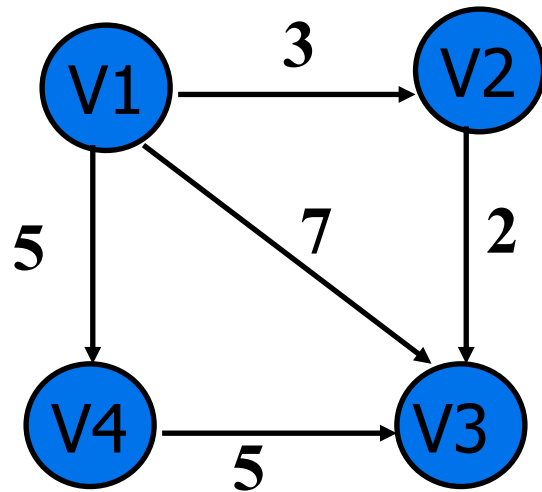
- 2>有向图:

- 矩阵第 $i$ 行元素之和为顶点 $v_i$ 的出度，第 $i$ 列的元素之和为顶点 $v_i$ 的入度。

网络的邻接矩阵可定义为:

$$A[i, j] = \begin{cases} w_{ij} (\text{边的权值}), & \text{若 } \langle v_i, v_j \rangle \text{ 或 } (v_i, v_j) \in E \\ \infty & \text{反之} \end{cases}$$

例：



邻接矩阵：

$$A = \begin{bmatrix} \infty & 3 & 7 & 5 \\ \infty & \infty & 2 & \infty \\ \infty & \infty & \infty & \infty \\ \infty & \infty & 5 & \infty \end{bmatrix}$$

## 图的邻接矩阵存储结构描述:

```
typedef struct  
{ nodetype nodes[MAXNODE];  
  int arcs[MAXNODE][MAXNODE];  
}graph;
```

顶点数据的类型  
此处没有定义

- **graph**为图的邻接矩阵存储结构;
- 一维数组**nodes** 用来表示与顶点有关的信息;
- 二维数组**arcs**用来表示图中顶点之间的关系。

(**算法23**) 在图G中增加一条从顶点v到顶点w的边。

```
void ins_arc (graph *g, int w, int v)
{
    g -> arcs [v][w]=1;
    return;
}
```

利用邻接矩阵，可方便地实现图的操作：

- 找出顶点 $v$ 的第一个邻接点：首先从一维数组中找到 $v$ 的序号 $i$ ，则二维数组 $\text{arcs}$ 中第 $i$ 行上第一个值为“1”的分量所在列号为 $v$ 的第一个邻接点。
- 很容易判定任意两个顶点之间是否有边相连。

## 2、邻接表

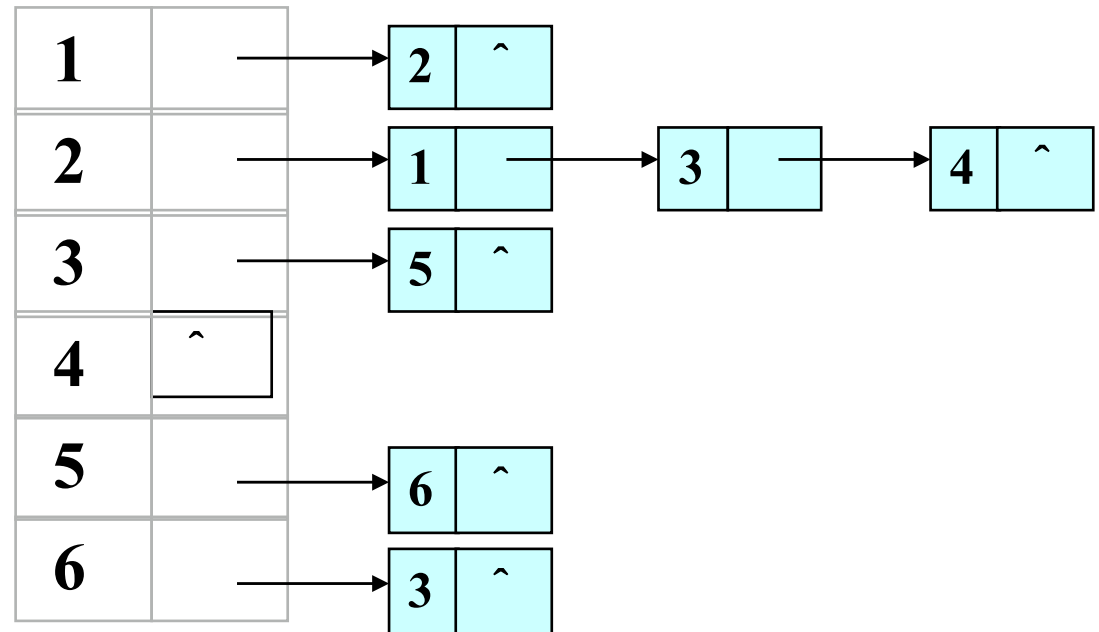
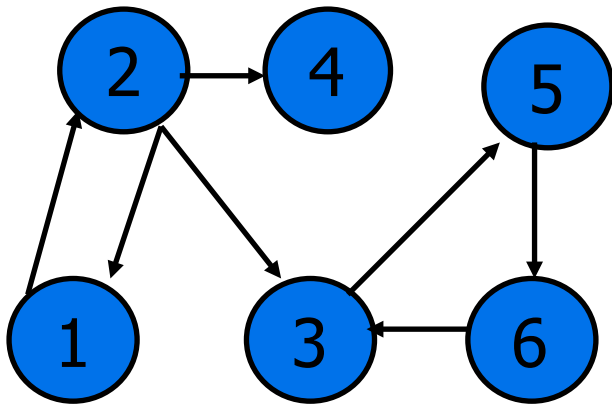
- 邻接矩阵建立时需要先知道图中顶点的个数（静态存储方法）。
- 另外，矩阵占用的存储单元数目与弧的数目无关，若矩阵为稀疏矩阵会造成存储空间的浪费。



## 邻接表中:

- 每个顶点（图的）建立一个单链表
- 第 $i$ 个单链表中的结点包含顶点 $i$ 的所有邻接点。

# • 图1.37中 $G_2$ 的邻接表存储结构



表中结点结构为:

<b>adjvex</b>	<b>data</b>	<b>nextarc</b>
---------------	-------------	----------------

**adjvex**为顶点 $V_i$ 的邻接顶点

**data**为存储与边有关的权值

**nextarc**为指向 $V_i$ 的下一个邻接顶点的指针

为了简便于邻接表操作，设一个头结点  
在每一个单链表上，结构为：

<b>vexdata</b>	<b>firstarc</b>
----------------	-----------------

邻接表中每个单链表的头结点顺序存储。

## 邻接表的存储结构:

```
struct st_arc  
{ int adjvex;  
    weighttype date;  
    /* 弧的权值* /  
    struct st_arc *  
    nextarc;  
};
```

```
typedef struct  
{ nodetype vexdata;  
    /* 顶点数据类型 */  
    struct st_arc *  
    firstarc;  
}headnode;  
  
headnode  
adjlist[MAXNODE];
```

- 邻接表也可容易确定图中顶点的度
- 无向图：图中第 $i$ 个顶点的度等于邻接表中第 $i$ 条单链表中邻接结点的个数。
- 有向图：图中第 $i$ 个顶点的出度等于邻接表中第 $i$ 条单链表中邻接结点的个数；入度则需由整个邻接表统计各条链中各个邻接结点的`adivex`域出现 $i$ 值的次数。

# 小结

- 图的基本概念
- 图的存储结构
  - ▶ 邻接矩阵
  - ▶ 邻接表