

INTRODUCCIÓN A LA TEORÍA DE GRAFOS SESIÓN 3.

Antonio Hervás Jorge. 2017



OBJETIVOS

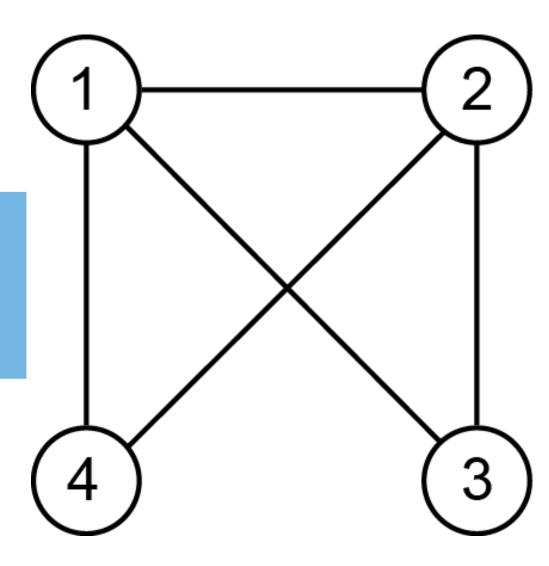
Vamos a ver como se relacionan los vértices de un grafo NO DIRIGIDO

Aparecen nuevos conceptos, nuevas maneras de caracterizar un grafo no dirigido y nuevas maneras de representarlo..

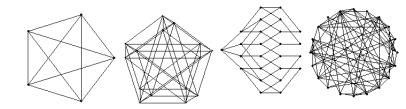
• Conceptos fundamentales: Conexión y componentes conexas.



Grafos no dirigidos





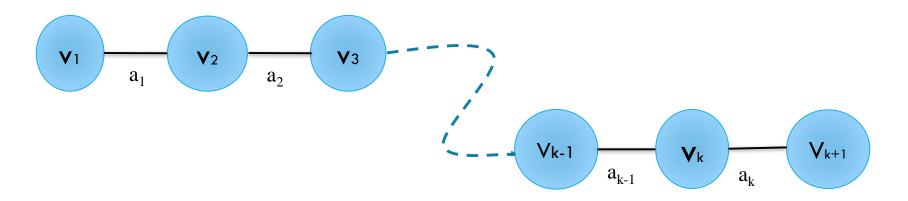


CAMINOS Y CONEXIÓN

Definición 1.1 (cadena, camino y ciclo) Sea G = (V, A) un grafo no dirigido, sea $V = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ su conjunto de vértices y $A = \{a_1, a_2, \dots, a_e\}$ su conjunto de aristas. Llamaremos cadena del vértice v_1 al vértice v_k , a una sucesión de vértices y aristas:

$$P = v_1, a_1, v_2, a_2, \dots, v_k, a_k, v_{k+1}$$
(1)

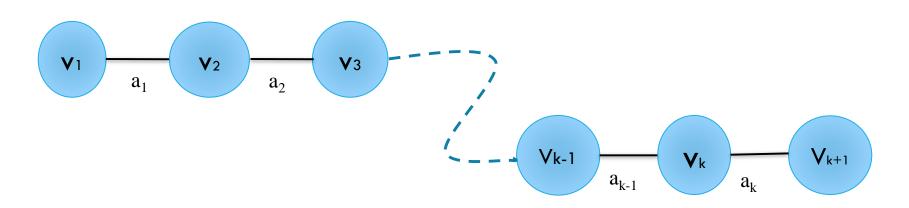
de manera que $\forall j, 1 \leq j \leq k, a_j = (v_j, v_{j+1})$. Es decir cada arista a_i tiene como vértices extremos los mismos que tiene en el camino.





CADENA Y CAMINO

- A los vértices v_1 y v_{k+1} se les llama vértices extremos de la cadena.
- Si todas las aristas son distintas diremos que la cadena es simple, y si $v_1 = v_{k+1}$, diremos que la cadena es cerrada.
- Cuando en P todos los vértices sean distintos, excepto, quizá, el primero y el último, que podrían coincidir, diremos que P es un camino.





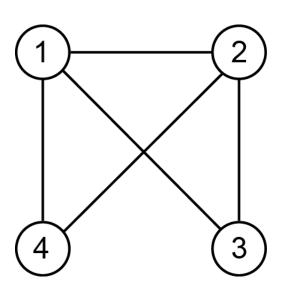


CADENA Y CAMINO

- Un camino o una cadena decimos que es trivial, si sólo tiene un vértice y ninguna arista.
- Cuando en un camino no trivial, los vértices extremos coinciden $v_1 = v_{k+1}$, entonces diremos que es un ciclo. La diferencia con la cadena cerrada es que en un ciclo no se repiten vértices, mientras que en una cadena cerrada si pueden repetirse.

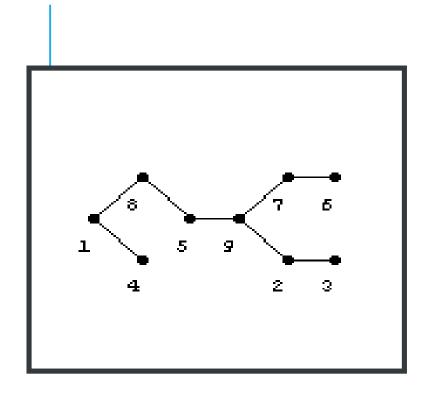
Cadena Cerrada: CR= (4,2,3,1,2,4)

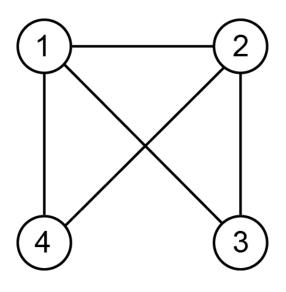
Ciclo: CR= (2,3,1,2)





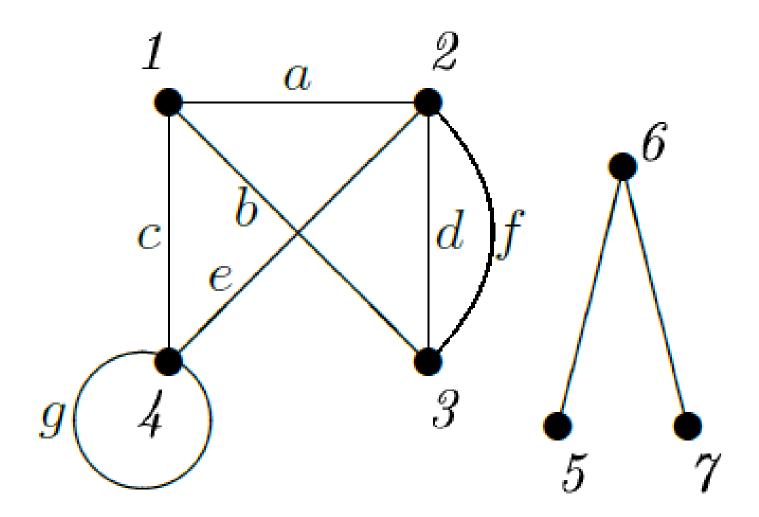
CADENA Y CAMINO





- Llamaremos longitud de un camino a su número de aristas.
- Llamaremos distancia entre dos vértices a la longitud del camino más corto en el grafo entre los dos vértices.







Definición 1.2 (Conexión) Supongamos G=(V,E) un grafo no dirigido y $u,v \in V$. Diremos que los vértices u y v están **conectados** si y solamente si existe algún (u-v)-camino en el grafo.

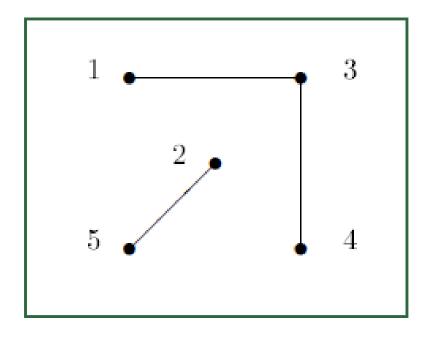
Propiedades de la relación de conexión:

- Un vértice esta conectado consigo mismo por un camino de longitud cero.
 - Si existe un camino de u a v, también existe un camino de v a u.
 - Si existe un camino de u a v y otro de v a w, entonces los vértices u y w están también conectados.

$$[u] = \{ v \in V / \exists un \ u - v \ camino \ en \ G \}$$



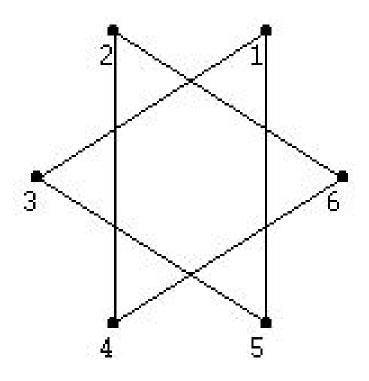
$$[u] = \{ v \in V \mid \exists un \ u - v \ camino \ en \ G \}$$



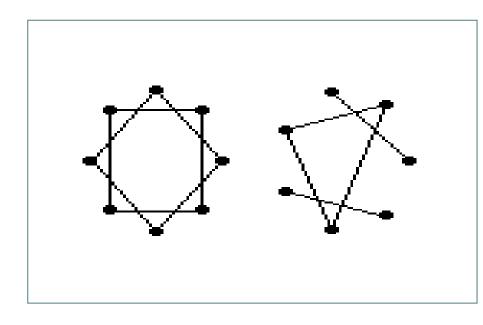
$$[3] = \{1, 3, 4\}$$

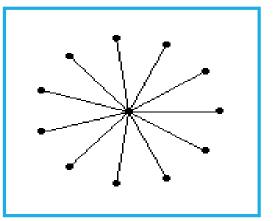
$$[2] = \{2, 5\}$$

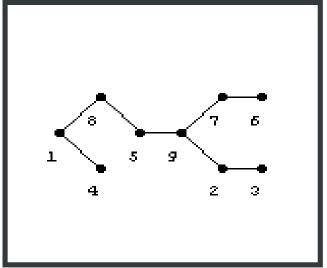








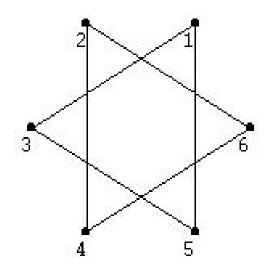






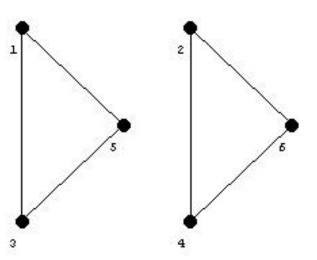
CONEXIÓN EN GRAFOS NO DIRIGIDOS: COMPONENTES CONEXAS

Definición 1.3 (Componente conexa) Llamaremos componente conexa de un grafo no dirigido G = (V, A), al subgrafo generado por cada una de las clases de equivalencia definidas por la relación de conexión sobre el conjunto de vértices V, es decir el grafo cuyos vértices son los de $[u] \subseteq V$, y las aristas las del grafo G incidentes con los vértices de [u]



$$[1] = \{1,3,5\}$$

$$[2] = \{2,4,6\}$$



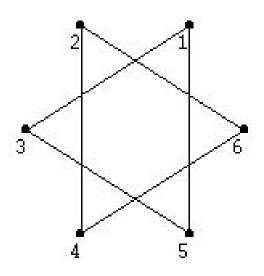


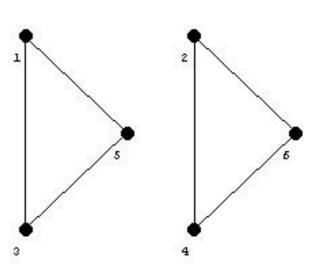


Propiedades de las componentes conexas:

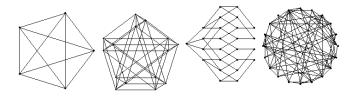
- No tienen vértices comunes
- F

- No tienen aristas comunes
- No hay aristas entre componentes conexas distintas de un grafo.

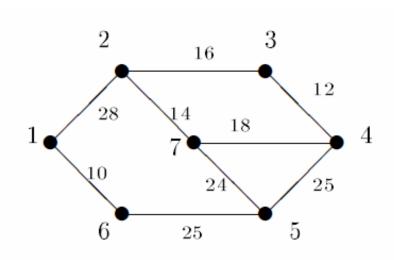


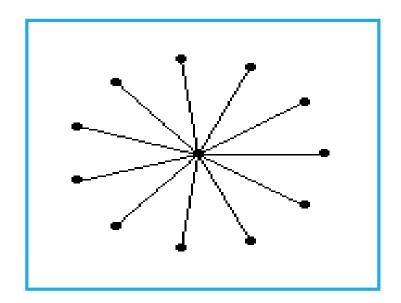




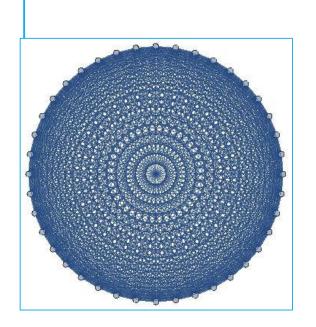


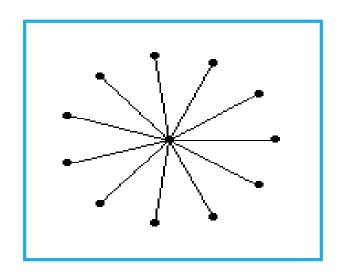
Definición 1.4 (Grafo conexo) Un grafo diremos que es conexo si todos sus vértices estan conectados entre sí.

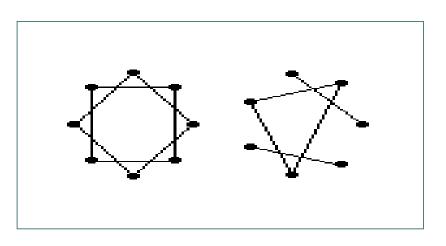


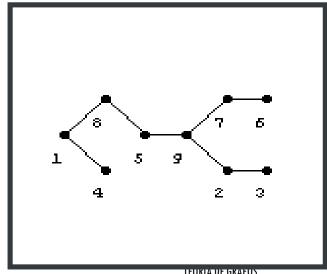






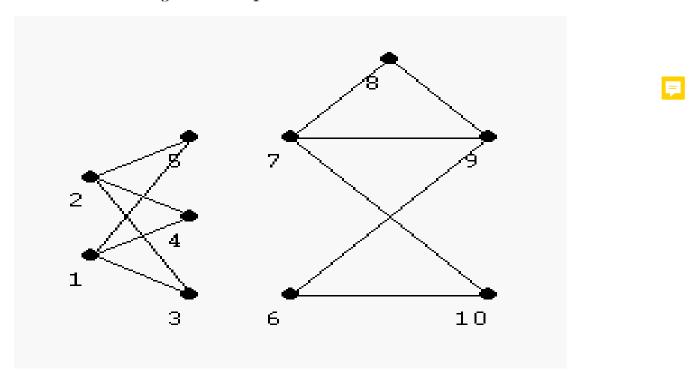






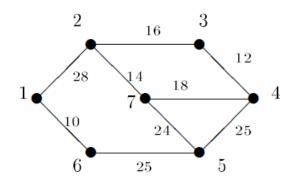


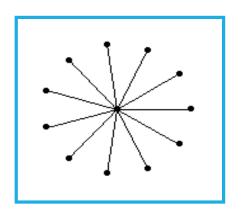
Teorema 1.1 Sea G un grafo no dirigido y conexo. G es bipartido si y sólo si no contiene ciclos de longitud impar.

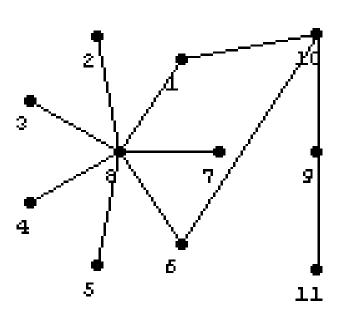




Teorema 1.2 Si G es un grafo no dirigido conexo no trivial, entonces G tiene un vértice de grado uno, un ciclo o ambas cosas.









RESUMEN: CONEXIÓN EN GRAFOS NO DIRIGIDOS

Definición 38 Llamaremos componente conexa de un grafo no dirigido G=(V,E), al grafo generado por cada una de las clases de equivalencia definidas por la relación de conexión sobre el conjunto de vértices V.

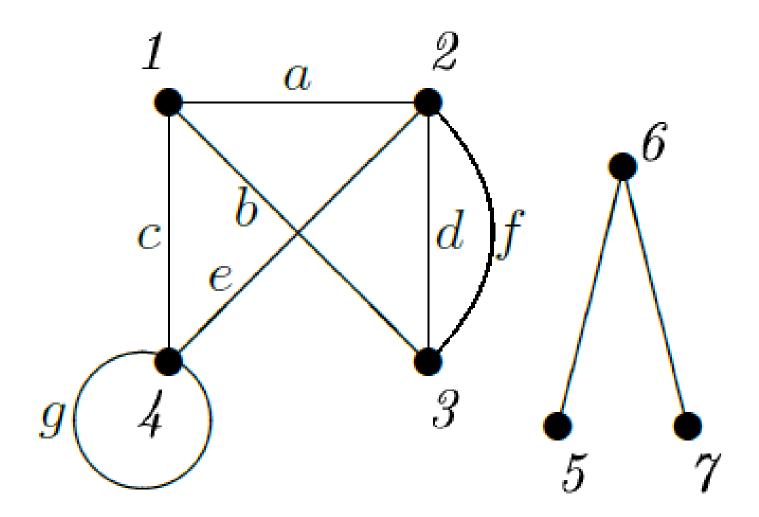
Definición 39 Un grafo diremos que es conexo si todos sus vértices estan conectados entre sí.

Si un grafo tiene ω componentes conexas distintas, diremos que se trata de un grafo ω -conexo.

Propiedades de las componentes conexas:

- No tienen vértices comunes
- No tienen aristas comunes
- No hay aristas entre componentes conexas distintas de un grafo.



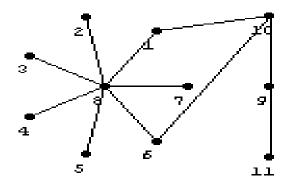




Teorema 1.3 Sea G = (V, A) un grafo no dirigido conexo y C un ciclo en G. Sea e una arista de C, entonces $G - \{e\}$ sigue siendo conexo.

Teorema 1.4 Si G es conexo y no dirigido con $|V| \ge 2$, entonces el número de aristas de G es mayor o igual que |V| - 1.

Teorema 1.5 Sea V un conjunto de vértices, entonces existe un grafo no dirigido y conexo con |V|-1 aristas.





Definición 52 Decimos que V' es una cortadura de vértices, siendo $V' \subseteq V$ y G conexo, si $G \sim V'$ es desconexo. Si, además, |V'| = k entonces V' es una k-cortadura de vértices.

Definición 53 La conectividad de un grafo es el mínimo número entero k, para el cual el grafo tiene una k-cortadura de vértices. O dicho de otra forma, el mínimo número de vértices que se han de quitar para que el grafo sea desconexo.

Definición 54 E' es una cortadura de aristas si el grafo $G \sim E'$ es desconexo. Si se cumple |E'| = k' decimos que el grafo tiene una k'-cortadura de aristas.

Definición 55 Definimos la aristoconectividad como el menor número entero k' para el cual el grafo tiene una k'-cortadura de aristas

Definición 56 Decimos que un vértice v es un vértice de corte si por sí mismo constituye una 1-cortadura.

Definición 57 Decimos que una arista e es una arista de corte si por sí misma constituye una 1-cortadura de aristas.



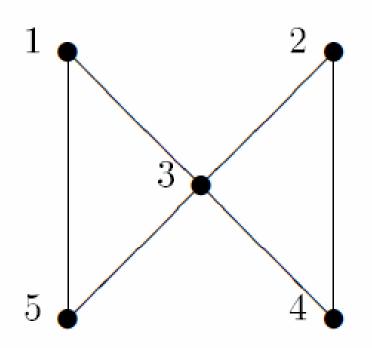
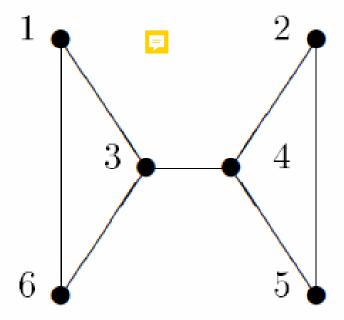


Figure 27: Grafo conexo.

Figure 26: Grafo conexo.





REPRESENTACIÓN DE GRAFOS: MATRICES Y LISTADOS

MATRIZ DE ACCESIBILIDAD

Sea G = (V, A) un grafo. Diremos que v_j es accesible desde v_i , si existe un camino (dirigido o no dirigido) desde v_i hasta v_j .

Definiremos la matriz de Accesibilidad de un grafo de n vértices y la representaremos por $R=[r(i,j)]_{n\times n}$ como

$$r(i,j) = \begin{cases} 1, & \text{si } v_j \text{ es accesible desde } v_i \\ 0, & \text{en otro caso.} \end{cases}$$



REPRESENTACIÓN DE GRAFOS: MATRICES Y LISTADOS

MATRIZ DE ACCESIBILIDAD

Definiremos la matriz de Accesibilidad de un grafo de n vértices y la representaremos por $R = [r(i,j)]_{n \times n}$ como

$$r(i,j) = \begin{cases} 1, & \text{si } v_j \text{ es accesible desde } v_i \\ 0, & \text{en otro caso.} \end{cases}$$

Si llamamos $R(v_i)$ a los vértices alcanzables desde v_i , podemos obtenerlos mediante el uso de la función Γ .

$$R(v_i)$$
=Alcanzables $desde(v_i) = \{v_i\} \cup \Gamma(v_i) \cup \ldots \cup \Gamma^n(v_i)$

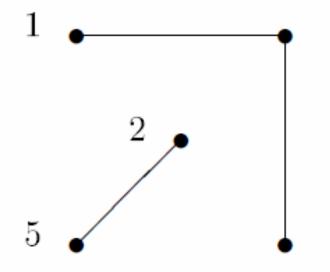


REPRESENTACIÓN DE GRAFOS: MATRICES Y LISTADOS

MATRIZ DE ACCESIBILIDAD

$$A = \left(\begin{array}{ccccc} 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \end{array}\right)$$

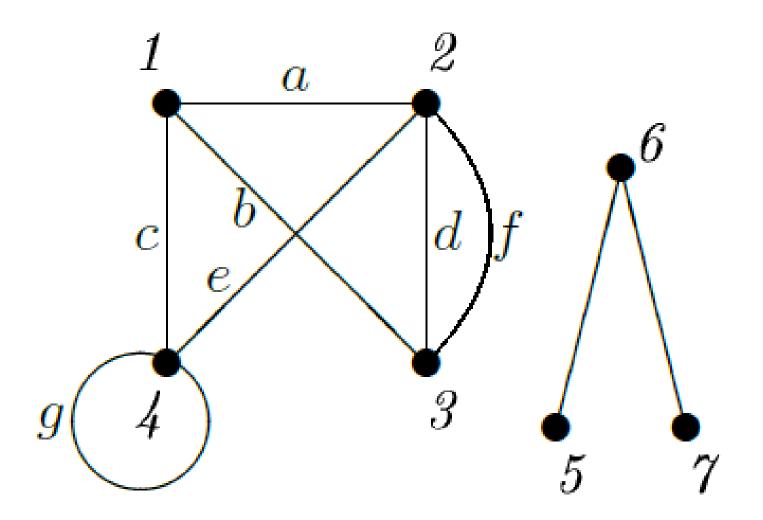








MATRIZ DE ACCESIBILIDAD







Obtener las componentes conexas



MÉTODOS DE BÚSQUEDA EN GRAFOS

```
Algoritmo 2.1 (BFS)
   procedimiento \ BFS(v)
   /* se aplica sobre un grafo G de n vértices */
   global\ G, n, ALCANZADO(1:n);
   cola\ COLA;
   x \leftarrow v;
   ALCANZADO(v) \leftarrow 1;
   inicializar la cola a vacío;
   bucle
      para todos los vértices w adyacentes desde x hacer
         si\ ALCANZADO(w) = 0
           entonces
               ALCANZADO(w) \leftarrow 1
               añadir w a COLA
      si COLA está vacia
           entonces return
      borrar el vértice x de COLA
   fin del bucle
```



MÉTODOS DE BÚSQUEDA EN GRAFOS

Algoritmo 2.2 (DFS) procedimiento DFS(v)/* se aplica sobre un grafo G de n vértices */ $global\ G, n, ALCANZADO(1:n);$ $integer\ v,w;$ $ALCANZADO(v) \leftarrow 1;$ para todos los vértices w(no alcanzados) adyacentes desde x hacer $call\ DFS(w)$ fin del para fin DFS

