

INTRODUCCIÓN A LA TEORÍA DE GRAFOS

SESIÓN 2.

**Antonio Hervás
Jorge. 2017**

OBJETIVOS

1

- Vamos a comparar grafos

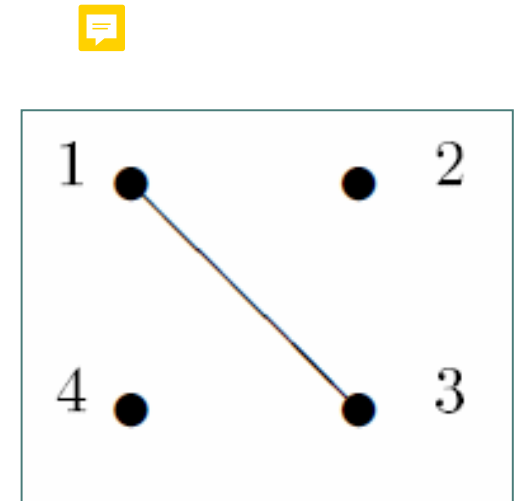
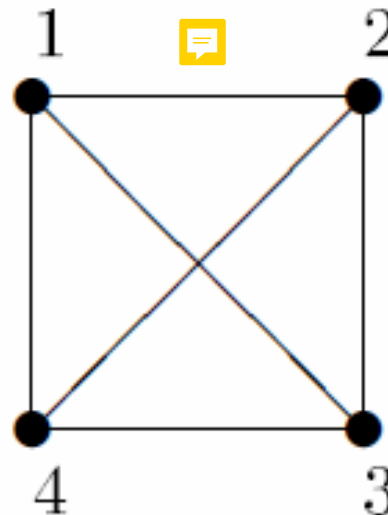
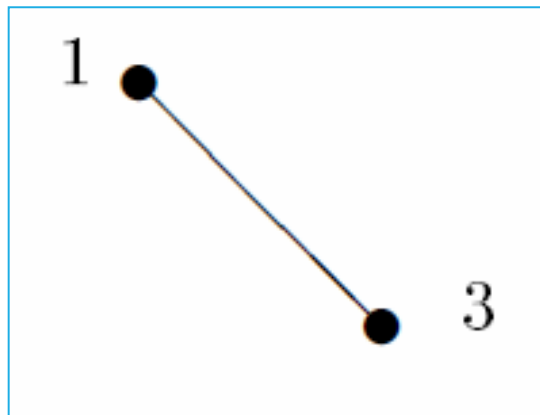
2

- Introducir los diferentes tipos de subgrafos de un grafo dado.

3

- Ver como representamos los grafos no NO DIRIGIDOS

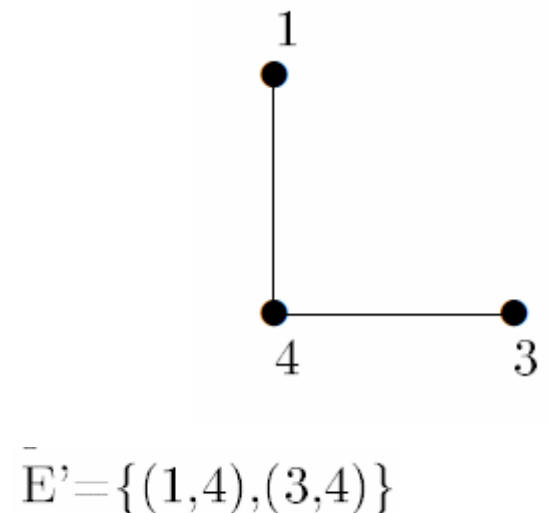
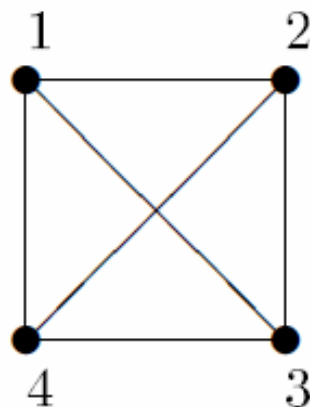
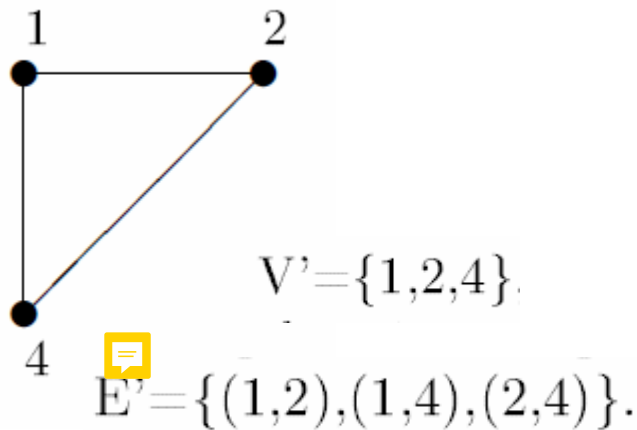
Definición 1.4 (Subgrafo) Sea $G = (V, A)$ un grafo cualquiera. Diremos que un grafo $G' = (V', A')$ es un subgrafo de G si V' es subconjunto de V , ($V' \subseteq V$) y A' es subconjunto de A , ($A' \subseteq A$).



Definición 1.5 (Subgrafo generador) Sea $G' = (V', A')$ un subgrafo de $G = (V, A)$. Diremos que G' es un subgrafo generador de G si $V' = V$, es decir tiene exactamente todos los vértices del grafo, aunque no necesariamente todas las aristas.

Definición 1.6 Sea $G = (V(G), A(G))$ un grafo, y sea un conjunto de vértices $V' \subseteq V(G)$. Llamaremos subgrafo generado por V' a un grafo $G' = (V', E')$ donde las aristas de E' son aquellas aristas del grafo G , $E' \subseteq A(G)$ que tienen como vértices extremos los vértices de V' .

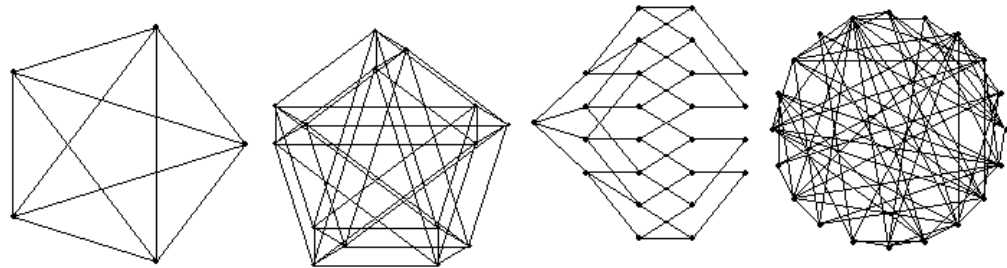
Definición 1.7 Sea $G = (V(G), A(G))$ un grafo, y sea un conjunto de aristas $E' \subseteq A(G)$. Llamaremos subgrafo generado por E' a un grafo $G' = (V', E')$ donde los elementos de V' son los vértices extremos de las aristas de E' en el grafo G , es decir, $V' \subseteq V(G)$



Definición 1.11 Sean $G \equiv (V(G), A(G), \psi_G)$ y $H \equiv (V(H), A(H), \psi_H)$ grafos. Diremos que G y H son isomorfos si existen biyecciones

$$\begin{array}{ccc} \theta : V(G) & \longrightarrow & V(H) \\ u & \rightsquigarrow & \theta(u) \\ v & \rightsquigarrow & \theta(v) \end{array} \qquad \begin{array}{ccc} \varphi : A(G) & \longrightarrow & A(H) \\ e & \rightsquigarrow & \varphi(e) \end{array}$$

compatibles con las funciones de incidencia, esto es, si $a = (u, v) \in A(G)$, entonces $\varphi(a) = (\theta(u), \theta(v)) \in A(H)$.



$$G \equiv (\{1, 2, 3, 4\}, \{(1, 2), (1, 3), (2, 4), (3, 4)\}, \psi_G)$$

$$H \equiv (\{a, b, c, d\}, \{(a, b), (a, c), (b, d), (c, d)\}, \psi_H)$$

Podemos construir θ y φ de la forma:

$\theta : V(G)$	\longrightarrow	$V(H)$	$\varphi : E(G)$	\longrightarrow	$E(H)$
1	\rightsquigarrow	a	(1, 2)	\rightsquigarrow	(a, b)
2	\rightsquigarrow	b	(1, 3)	\rightsquigarrow	(a, c)
3	\rightsquigarrow	c	(2, 4)	\rightsquigarrow	(b, c)
4	\rightsquigarrow	d	(3, 4)	\rightsquigarrow	(c, d)

$V(g_{16}) \rightarrow V(g_{17})$

1 \rightarrow 60

2 \rightarrow 50

3 \rightarrow 40

4 \rightarrow 30

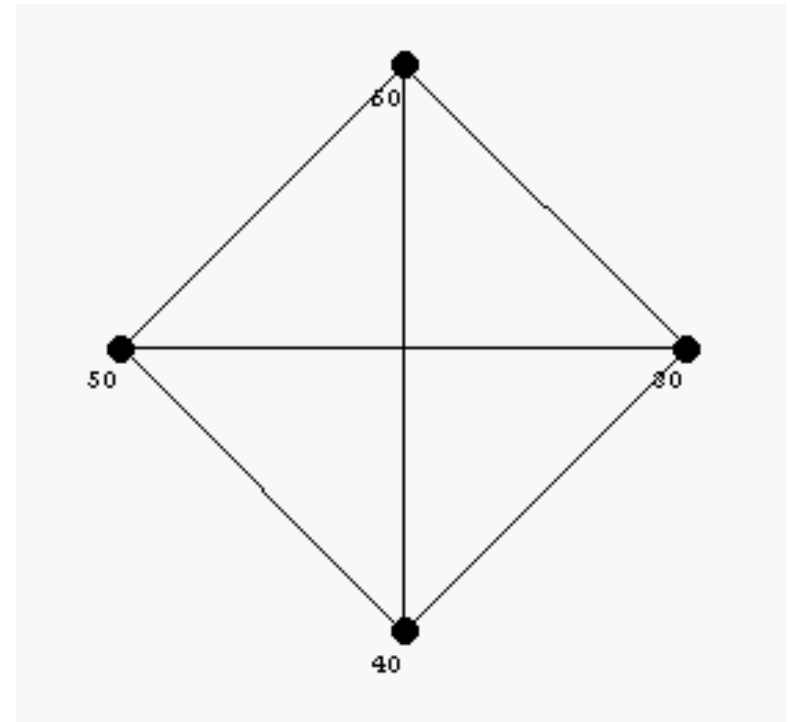
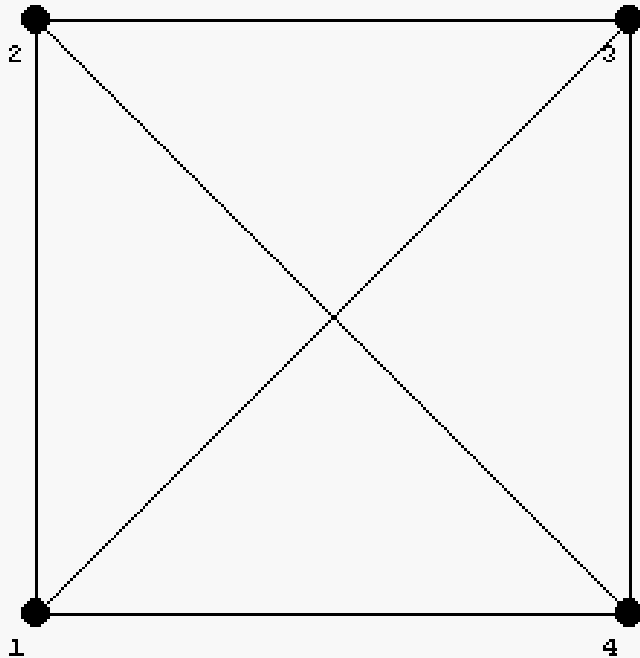
$E(g_{16}) \rightarrow E(g_{17})$

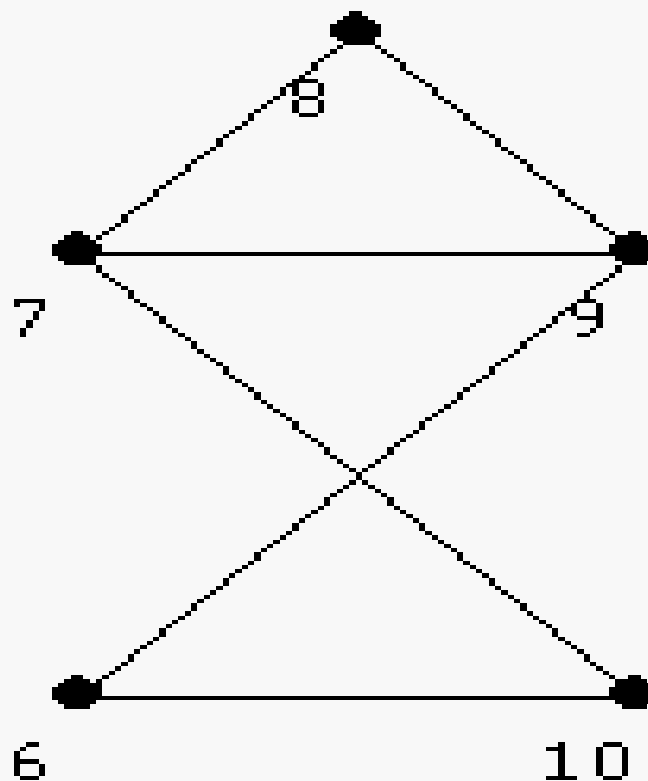
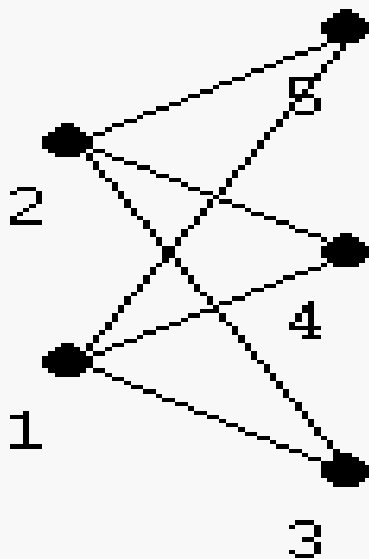
(1,2) \rightarrow (60,50)

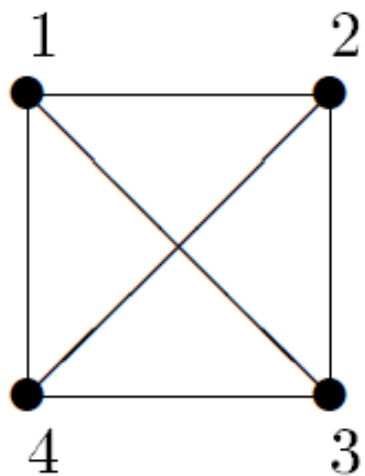
(1,3) \rightarrow (60,40)

(2,4) \rightarrow (50,30)

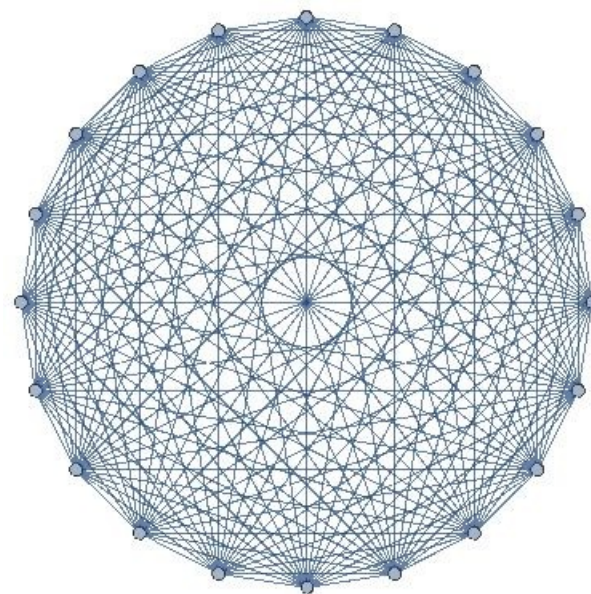
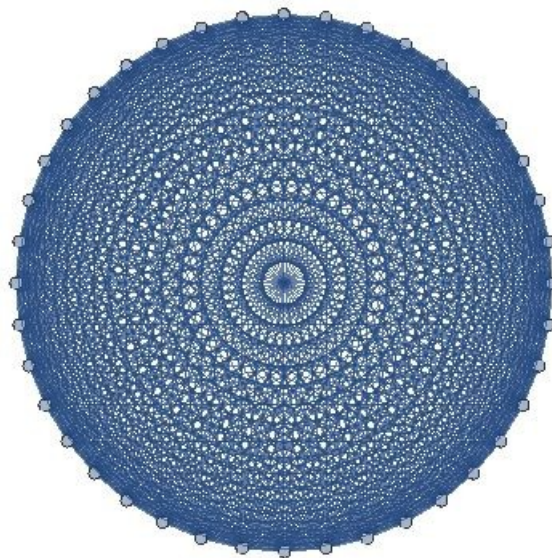
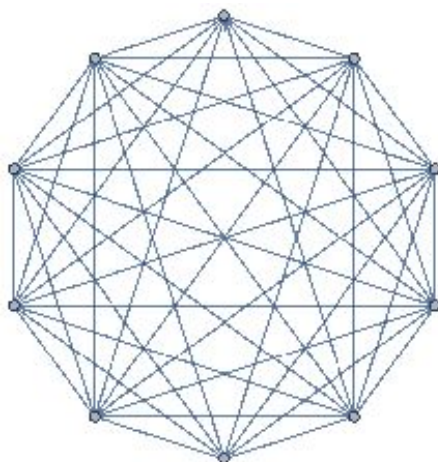
(3,4) \rightarrow (40,30)







(a) El grafo K_4





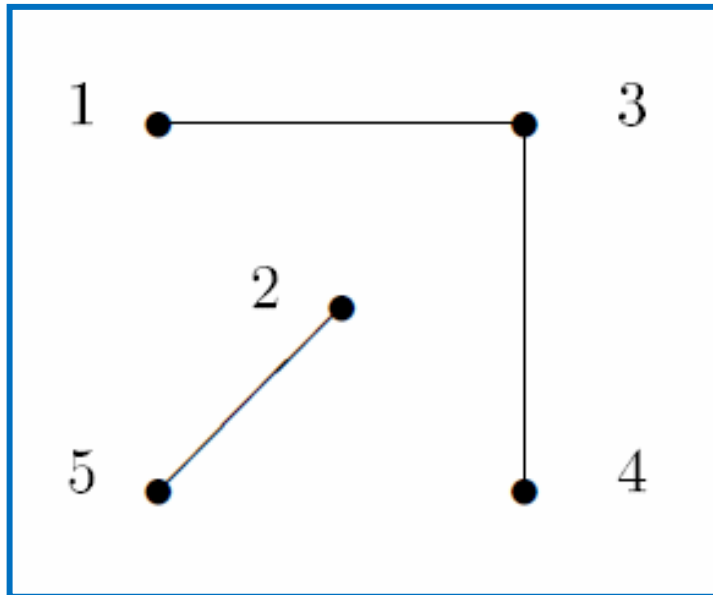
Definición 1.1 (Matriz de Adyacencia) *Llamaremos matriz de adyacencia de un grafo no dirigido $G = (V(G), A(G))$ de n vértices, a una matriz de dimensiones $n \times n$ denotada por $M_A(G) = [a(i, j)]_{n \times n}$ donde $a(i, j)$ es el número de aristas que une los vértices v_i y v_j .*

En el caso de que el grafo sea simple, entonces:

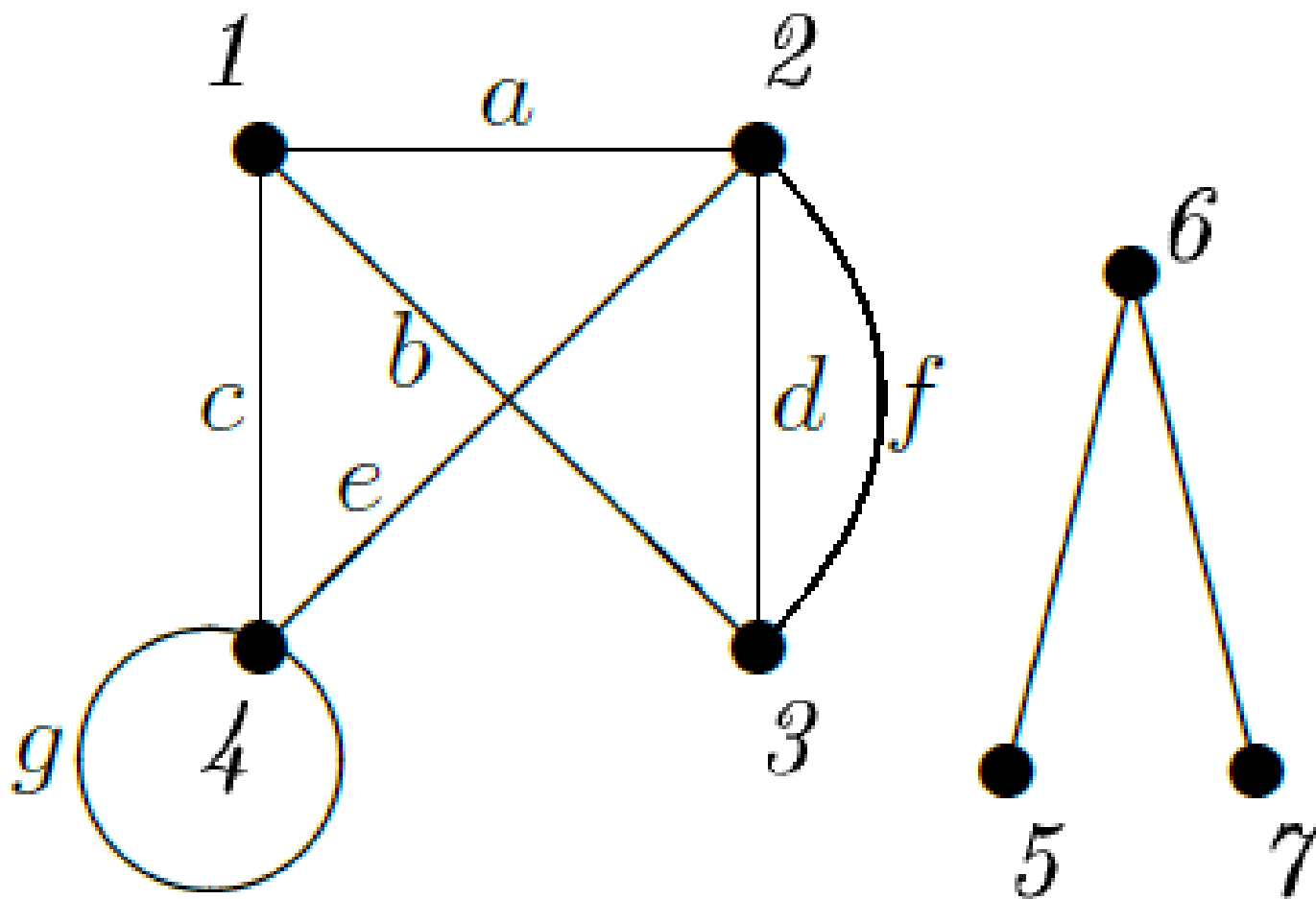
$$a(i, j) = \begin{cases} 1, & (i, j) \in A(G) \\ 0, & \text{en otro caso.} \end{cases}$$

Grafos no dirigidos

MATRIZ DE ADYACENCIA



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



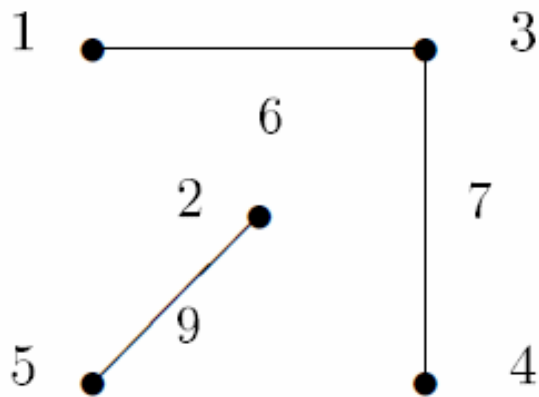


- La matriz de adyacencia $M_A(G)$ es simétrica y si el grafo no tiene bucles, todos los elementos de la diagonal son cero.
- Una fila o una columna de ceros representa un vértice aislado.
- Los elementos **no nulos** de la diagonal representan los bucles
- Además se tiene que la suma de una fila o de una columna es el grado del vértice correspondiente:

$$\sum_{j=1}^n a_{ij} = \sum_{j=1}^n a_{ji} = d(i)$$

- La suma de todos los elementos de la matriz es el doble del número de aristas del grafo.

Definición 47 Hay una matriz asociada a un grafo ponderado que es la de matriz de pesos o costes. Esta matriz es similar en cuanto a su estructura a la de adyacencia, pero en vez de asignar un uno si la arista existe se le asigna el peso de la arista. De esta forma, en la matriz de costes, el elemento $c(i,j)$ representa el coste de la arista (i,j) . Sólo tiene sentido esta definición si estamos tratando con grafos simples.



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

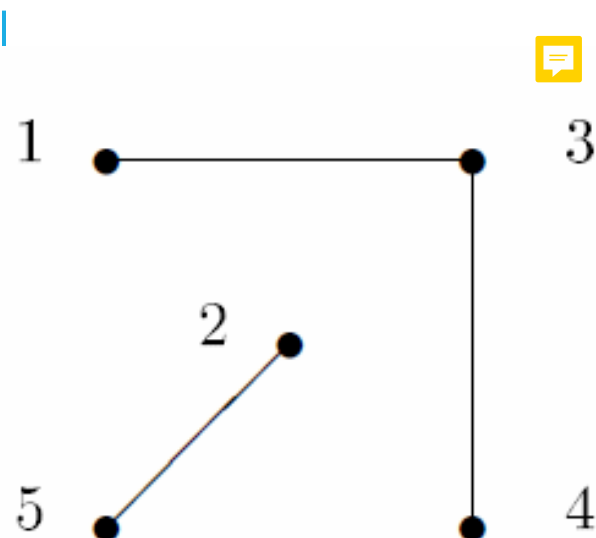
$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 6 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 9 \\ 6 & 0 & 0 & 7 & 0 \\ 0 & 0 & 7 & 0 & 0 \\ 0 & 9 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$



MATRIZ DE INCIDENCIA

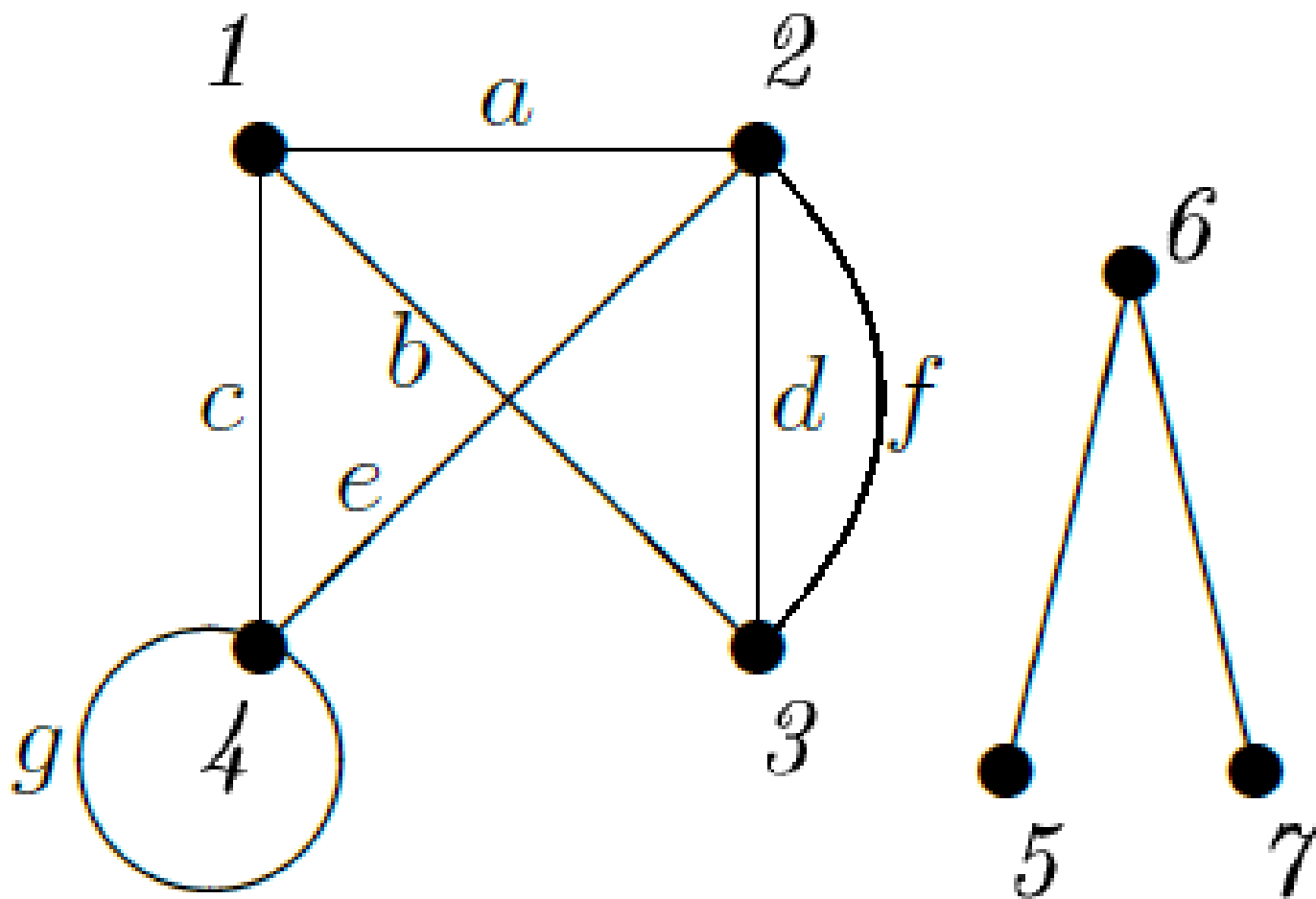
Definición 1.3 (Matriz de Incidencia.) *Llamaremos matriz de incidencia de un grafo no dirigido $G = (V(G), A(G))$, con $V = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ su conjunto de vértices y $A = \{a_1, a_2, \dots, a_e\}$ su conjunto de aristas, a una matriz de dimensiones $n \times e$ denotada por $I = I(i, j)$ donde:*

$$I(i, j) = \begin{cases} 1, & \text{si la arista } e_j \text{ es incidente con } v_i \text{ y no es un bucle} \\ 2, & \text{si la arista } e_j \text{ es incidente con } v_i \text{ y es un bucle} \\ 0, & \text{en otro caso} \end{cases}$$



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

$$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$



- La matriz de incidencia I es una matriz $n \times e$, por lo que en general será una matriz rectangular.
- La suma de todos los elementos de una fila es el grado del vértice correspondiente.
- La suma de los elementos de cualquier columna es 2.
- Una fila de ceros representa un vértice aislado.
- Dos columnas iguales representan dos aristas paralelas.
- La suma de todos los elementos de la matriz es el doble del número de aristas del grafo.

