Teoría de grafos

Clase 20

IIC 1253

Prof. Diego Bustamante

Outline

Obertura

Definiciones básicas

Isomorfismo de grafos

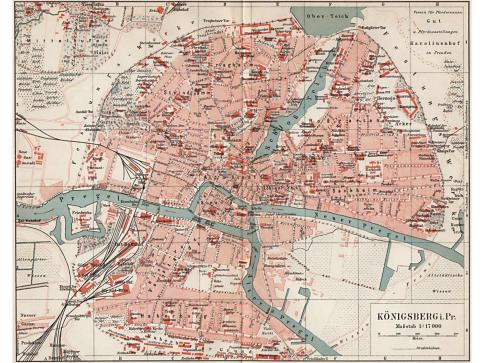
Epílogo

Tercer Acto: Aplicaciones Algoritmos, grafos y números

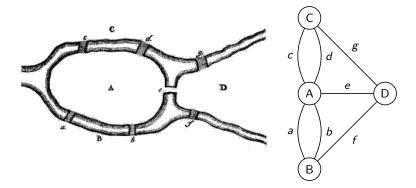


¿Por qué aprender grafos?

- Problemas de conectividad
- Optimización
- Bases de datos
- Redes sociales
- Manejo de concurrencia
- En general, todo lo que se representa con relaciones binarias!



Redes



Motivación

Una línea aérea tiene una lista de vuelos entre ciudades del mundo, y desea saber cuáles son los posibles viajes que se pueden realizar combinando vuelos. La lista de vuelos es la siguiente:

| Origen | Destino |
|-----------|-----------|
| Stgo | BsAs |
| Stgo | Miami |
| Stgo | Londres |
| BsAs | Stgo |
| Miami | Stgo |
| Miami | Londres |
| Londres | Stgo |
| Londres | Paris |
| Frankfurt | Paris |
| Frankfurt | Moscu |
| Paris | Moscu |
| Moscu | Frankfurt |

Objetivos de la clase

- □ Conocer definiciones básicas de grafos.
- □ Aplicar nociones básicas de isomorfismo y subgrafos.

Outline

Obertura

Definiciones básicas

Isomorfismo de grafos

Epílogo

Definición

Un **grafo** G = (V, E) es un par donde V es un conjunto, cuyos elementos llamaremos **vértices** o **nodos**, y E es una relación binaria sobre V (es decir, $E \subseteq V \times V$), cuyos elementos llamaremos **aristas**.

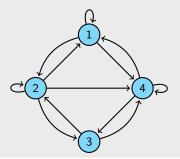
Esta definición es bastante general.

Los grafos así definidos son llamados grafos dirigidos.

Si un grafo es dirigido, las aristas se dibujan con flechas.

Ejemplo

G = (V, E), donde $V = \{1, 2, 3, 4\}$ y $E = \{(1, 1), (1, 2), (1, 4), (2, 1), (2, 2), (2, 3), (2, 4), (3, 2), (3, 4), (4, 1), (4, 3), (4, 4)\}$.



Dado un grafo G = (V, E).

Definición

Un **rulo** (o *loop*) es una arista $(x, y) \in E$ tal que x = y. Es decir, es una arista que conecta un vértice con sí mismo.

Definición

Dos aristas $(x, y) \in E$ y $(z, w) \in E$ son paralelas si x = w e y = z. Es decir, si conectan a los mismos vértices.

El ejemplo anterior tiene rulos y aristas paralelas.

Definición

Un grafo G = (V, E) es no dirigido si toda arista tiene una arista paralela.

¿Cómo se expresa esto en términos de la relación E?

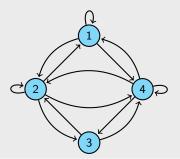
Definición (alternativa)

Un grafo G = (V, E) es no dirigido si E es simétrica.

Si un grafo es no dirigido, se dibuja con trazos en lugar de flechas.

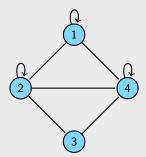
Ejemplo

G = (V, E), donde $V = \{1, 2, 3, 4\}$ y $E = \{(1, 1), (1, 2), (1, 4), (2, 1), (2, 2), (2, 3), (2, 4), (3, 2), (3, 4), (4, 1), (4, 2), (4, 3), (4, 4)\}.$



Ejemplo

G = (V, E), donde $V = \{1, 2, 3, 4\}$ y $E = \{(1, 1), (1, 2), (1, 4), (2, 1), (2, 2), (2, 3), (2, 4), (3, 2), (3, 4), (4, 1), (4, 2), (4, 3), (4, 4)\}.$



Definición

Un grafo no dirigido G = (V, E) es simple si no tiene rulos.

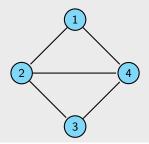
¿Cómo se expresa esto en términos de la relación E?

Definición (alternativa)

Un grafo no dirigido G = (V, E) es simple si E es irrefleja.

Ejemplo

G = (V, E), donde $V = \{1, 2, 3, 4\}$ y $E = \{(1, 2), (1, 4), (2, 1), (2, 3), (2, 4), (3, 2), (3, 4), (4, 1), (4, 2), (4, 3)\}.$



De ahora en adelante (a menos que se explicite otra cosa), cuando hablemos de grafos estaremos refiriéndonos a grafos simples, no dirigidos, no vacíos y finitos.

- $V \neq \emptyset$ y |V| = n, con $n \in \mathbb{N}$.
- E es simétrica e irrefleja.

Si los vértices son finitos, entonces las aristas también.

Una pequeña definición:

Definición

Dado un grafo G = (V, E), dos vértices $x, y \in V$ son adyacentes o vecinos si $(x, y) \in E$.

Outline

Obertura

Definiciones básicas

Isomorfismo de grafos

Epílogo

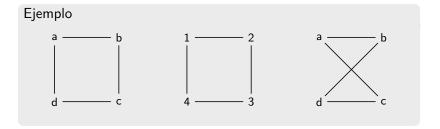
Definición

Dos grafos $G_1 = (V_1, E_1)$ y $G_2 = (V_2, E_2)$ son **isomorfos** si existe una función biyectiva $f: V_1 \to V_2$ tal que $(x, y) \in E_1$ si y sólo si $(f(x), f(y)) \in E_2$.

En tal caso:

- Diremos que f es un **isomorfismo** entre G_1 y G_2 .
- Escribiremos $G_1 \cong G_2$.

Dos grafos son isomorfos cuando tienen "la misma forma".



Teorema

≅ es una relación de equivalencia.

Ejercicio

Demuestre el teorema.

Teorema

≅ es una relación de equivalencia.

Demostración:

- Refleja: Sea G(V, E) tomemos la función $f: V \to V$ dada por f(x) = x. Luego, de manera trivial podemos inferir que $G \cong G$.
- Simétrica: Sean G₁(V₁, E₁) y G₂(V₂, E₂) tales que G₁ ≅ G₂. Por definición existe f: V₁ → V₂ biyectiva tal que (i) todo (u, v) ∈ E₁ si y sólo si (f(u), f(v)) ∈ E₂. Además, como f es biyectiva, sabemos que es invertible. Ahora mostraremos que f⁻¹ cumple la definición de isomorfismo.
 - (⇒) Sea $(u_2, v_2) \in E_2$ como f es biyectiva podemos expresarlo como $(f(u_1), f(v_1)) \in E_2$ con $u_1, v_1 \in V_1$. Luego, por (i) obtenemos $(u_1, v_1) \in E_1$. Como f^{-1} es inversa obtenemos que $(f^{-1}(u_2), f^{-1}(v_2)) \in E_1$.
 - (\Leftarrow) Sea $(f^{-1}(u_2), f^{-1}(v_2)) \in E_1$, podemos reescribirlo como $(u_1, v_1) \in E_1$ con $u_1, v_1 \in V_1$. Luego por (i) obtenemos $(f(u_1), f(v_1)) \in E_2$ lo que es equivalente a $(f(u_1), f(v_1)) \in E_2$

Teorema

≅ es una relación de equivalencia.

■ Transitiva: Sean $G_1(V_1, E_1)$, $G_2(V_2, E_2)$ y $G_3(V_3, E_3)$ tales que $G_1 \cong G_2$ y $G_2 \cong G_3$. Por definición, sabemos que existen $f: V_1 \to V_2$ y $g: V_2 \to V_3$ biyectivas tales que

$$(u_1, v_1) \in E_1$$
 si y sólo si $(f(u_1), f(v_1)) \in E_2$ (i)
 $(u_2, v_2) \in E_2$ si y sólo si $(g(u_2), g(v_2)) \in E_3$ (ii)

Sea $u_1, v_1 \in V_1$ tales que $(u_1, v_1) \in E_1$, por (i) sabemos que $(f(u_1), f(v_1)) \in E_2$. Luego, si aplicamos (ii) obtenemos $(g(f(u_1)), g(f(v_1))) \in E_3$. Por lo tanto, podemos utilizar $g \circ f$ como función biyectiva y dado que (i) y (ii) son doble implicancia; concluimos que $G_1 \cong G_3$.

El concepto de isomorfismo nos permite concentrarnos en la estructura subyacente de los grafos.

- Podemos independizarnos de los nombres de los vértices.
- No importa cómo dibujemos los grafos.

Definiremos familias de grafos a partir de isomorfismos.

Definición (informal)

Un camino es un grafo cuyos vértices pueden dibujarse en una línea tal que dos vértices son adyacentes si y sólo si aparecen consecutivos en la línea.

Ejemplo 0 1 2 3 4 5

Definición (formal)

Considere un grafo
$$G_n^P = (V_n^P, E_n^P)$$
, donde $V_n^P = \{v_1, \dots, v_n\}$ y $E_n^P = \{(v_i, v_j) \mid i \in \{1, \dots, n-1\} \land j = i+1\}$.

Un camino (de n vértices) es un grafo isomorfo a G_n^P .

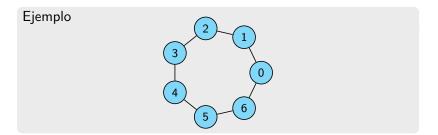
Llamaremos P_n a la clase de equivalencia $\left[G_n^P\right]_{\cong}$. Los caminos con n vértices.

Observación:

Asumimos que G_n^P es no dirigido, a pesar de su definición.

Definición (informal)

Un ciclo es un grafo cuyos vértices pueden dibujarse en un círculo tal que dos vértices son adyacentes si y sólo si aparecen consecutivos en él.



Definición (formal)

Considere un grafo
$$G_n^C = (V_n^C, E_n^C)$$
, donde $V_n^C = \{v_1, ..., v_n\}$ y $E_n^C = \{(v_i, v_j) \mid i \in \{1, ..., n-1\} \land j = i+1\} \cup \{(v_n, v_1)\}$.

Un ciclo (de n vértices) es un grafo isomorfo a G_n^C .

Llamaremos C_n a la clase de equivalencia $\left[G_n^C\right]_{\cong}$. Los ciclos con n vértices.

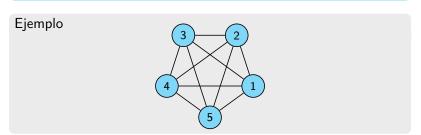
Observación:

Asumimos que G_n^C es no dirigido, a pesar de su definición.

Definición

Un grafo completo es un grafo en el que todos los pares de vértices son adyacentes.

Llamaremos K_n a la clase de equivalencia de los grafos completos de n vértices.



Definición

Un grafo G = (V, E) se dice **bipartito** si V se puede particionar en dos conjuntos no vacíos V_1 y V_2 tales que para toda arista $(x, y) \in E$:

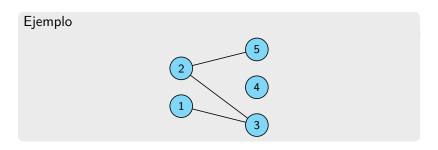
(i)
$$x \in V_1$$
, $y \in V_2$ o (ii) $x \in V_2$, $y \in V_1$.

Es decir:

- $V = V_1 \cup V_2$
- $V_1 \cap V_2 = \emptyset$
- Cada arista une a dos vértices en conjuntos distintos de la partición.

Definición

Un grafo G = (V, E) se dice **bipartito** si V se puede particionar en dos conjuntos no vacíos V_1 y V_2 tales que para toda arista $(x, y) \in E$: (i) $x \in V_1$, $y \in V_2$ o (ii) $x \in V_2$, $y \in V_1$.



Definición

Un grafo bipartito completo es un grafo bipartito en que cada vértice es adyacente a todos los de la otra partición.

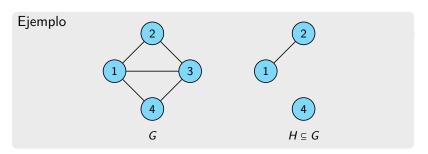
Llamaremos $K_{n,m}$ a la clase de los grafos bipartitos completos, donde n y m son los tamaños de las particiones.

Ejemplo 5

Dado un grafo $G = (V_G, E_G)$:

Definición

Un grafo $H = (V_H, E_H)$ es un **subgrafo** de G (denotado como $H \subseteq G$) si $V_H \subseteq V_G$, $E_H \subseteq E_G$ y $E_H \subseteq V_H \times V_H$ (contiene aristas entre vértices de V_H).



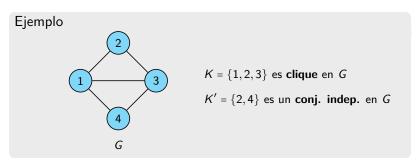
Dado un grafo $G = (V_G, E_G)$:

Definición

Un **clique** en G es un conjunto de vértices $K \subseteq V_G$ tal que $\forall u, v \in K$. $(u, v) \in E_G$.

Definición

Un **conjunto independiente** en G es un conjunto de vértices $K \subseteq V_G$ tal que $\forall u, v \in K$. $(u, v) \notin E_G$.



Definición

El **complemento** de G es el grafo $\overline{G} = (V_G, \overline{E_G})$, donde $(u, v) \in E_G \Leftrightarrow (u, v) \notin \overline{E_G}$.

Definición

Un grafo G se dice autocomplementario si $G \cong \overline{G}$.

Teorema

Dado un grafo G = (V, E), un conjunto $V' \subseteq V$ es un clique en G si y sólo si es un conjunto independiente en \overline{G} .

Ejercicio

Demuestre el teorema.

Ejercicio

¿Es cierto que en un conjunto cualquiera de 6 personas, siempre hay 3 que se conocen mutuamente o 3 que se desconocen mutuamente? Demuestre usando grafos.

Teorema

Dado un grafo G = (V, E), un conjunto $V' \subseteq V$ es un clique en G si y sólo si es un conjunto independiente en \overline{G} .

Demostración:

- (⇒) Sea $V' \subseteq V$ un clique en G. Por definición sabemos que para todo par de vértices $u, v \in V'$ ocurre que $(u, v) \in E$. Por otro lado, por definición de \overline{G} sabemos que para todo $u, v \in V'$ ocurre que $(u, v) \notin \overline{E}$, y por lo tanto V' es un conjunto independiente en \overline{G} .
- (⇐) Sea $V' \subseteq V$ un conjunto independiente en \overline{G} . Por definición sabemos que para todo par de vértices $u, v \in V'$ ocurre que $(u, v) \notin \overline{E}$. Por otro lado, por definición de \overline{G} sabemos que para todo $u, v \in V'$ ocurre que $(u, v) \in E$, y por lo tanto V' es un clique en G.

Ejercicio

¿Es cierto que en un conjunto cualquiera de 6 personas, siempre hay 3 que se conocen mutuamente o 3 que se desconocen mutuamente?

Demostración:

Sea G(V,E) con |V| = 6, buscamos demostrar que G tiene un clique o un conjunto independiente de tamaño 3. Por el teorema anterior, esto es equivalente a mostrar que G tiene un clique o que \overline{G} lo tiene. Por contradicción, suponemos que ni G ni \overline{G} tiene el clique. Sea $v \in V$ tenemos 2 casos:

v tiene por lo menos 3 vecinos: Sean $x,y,z \in V$ los vecinos de v tales que $(v,x),(v,y),(v,z) \in E$. Una observación importante es que no pueden existir aristas entre x,y,z dado que de otra manera de generaría un clique de tamaño 3, contradiciendo nuestra hipótesis. Luego, x,y,z forman un conjunto independiente en G y por el teorema anterior estos vértices mismos forman un clique en \overline{G} .

Ejercicio

¿Es cierto que en un conjunto cualquiera de 6 personas, siempre hay 3 que se conocen mutuamente o 3 que se desconocen mutuamente?

v tiene menos de 3 vecinos: En este caso v no es adyacente con por lo menos 3 vertices de G. Sean x,y,z estos vértices tales que $(v,x),(v,y),(v,z) \notin E$. Luego, x,y,z son vecinos de v en \overline{G} y podemos aplicar el mismo razonamiento del caso anterior para concluir que x,y,z forman un clique de tamaño 3 en G.

Como en ambos casos llegamos a que G o \overline{G} cuentan con un clique, esto contradice nuestra hipótesis y por ende G debe ser tal que tiene un clique de tamaño 3 o un conjunto independiente de tamaño 3.

Outline

Obertura

Definiciones básicas

Isomorfismo de grafos

Epílogo

Objetivos de la clase

- □ Conocer definiciones básicas de grafos.
- □ Aplicar nociones básicas de isomorfismo y subgrafos.