

握手定理

王丽杰

Email: ljwang@uestc.edu.cn

电子科技大学 计算机学院

2016-



结点的度数

握手定理

Lijie Wang

结点的度数

握手定理

度数序列

- 交通运输网络中，关联的边的数量较多的结点通常较为繁忙。
- 通信网络中，关联边的数量较多的结点通常是网络的关键结点，一旦出现故障，对整个网络通信的影响会非常大；反之，关联边较少的结点出现故障则不会造成全局性的影响。

Definition

- 图 $G = \langle V, E \rangle$ 中以结点 $v \in V$ 为端点的次数之和称为结点 v 的度数或度，记为 $\text{deg}(v)$ 。显然，有环时则需计算两次。
- 有向图 $G = \langle V, E \rangle$ 中以结点 v 为始点的次数称为 v 的出度，记为 $\text{deg}^+(v)$ ；以结点 v 为终点的次数称为 v 的入度，记为 $\text{deg}^-(v)$ 。显然， $\text{deg}(v) = \text{deg}^+(v) + \text{deg}^-(v)$ 。
- 度数为 1 的结点称为悬挂结点，以悬挂结点为端点的边称为悬挂边。

结点的度数

握手定理

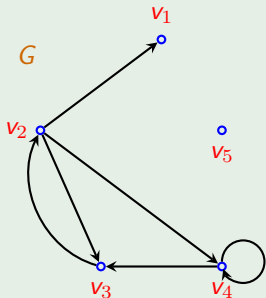
Lijie Wang

结点的度数

握手定理

度数序列

Example



- $\deg(v_1) = 1, \deg^+(v_1) = 0, \deg^-(v_1) = 1;$
- $\deg(v_2) = 4, \deg^+(v_2) = 3, \deg^-(v_2) = 1;$
- $\deg(v_3) = 3, \deg^+(v_3) = 1, \deg^-(v_3) = 2;$
- $\deg(v_4) = 4, \deg^+(v_4) = 2, \deg^-(v_4) = 2;$
- $\deg(v_5) = 0, \deg^+(v_5) = 0, \deg^-(v_5) = 0;$
- v_1 是悬挂结点, $\langle v_2, v_1 \rangle$ 为悬挂边。

结点的度数

握手定理

Lijie Wang

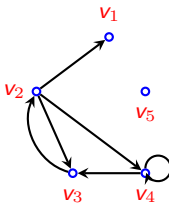
结点的度数

握手定理

度数序列

Definition

- 图 $G = \langle V, E \rangle$ 中, 称 $\Delta(G) = \max\{\deg(v) | v \in V\}$ 为 G 的最大度, $\delta(G) = \min\{\deg(v) | v \in V\}$ 为 G 的最小度。
- 有向图 $G = \langle V, E \rangle$ 中, 称 $\Delta^+(G) = \max\{\deg^+(v) | v \in V\}$ 为 G 的最大出度, $\delta^+(G) = \min\{\deg^+(v) | v \in V\}$ 为 G 的最小出度; $\Delta^-(G) = \max\{\deg^-(v) | v \in V\}$ 为 G 的最大入度, $\delta^-(G) = \min\{\deg^-(v) | v \in V\}$ 为 G 的最小入度。



- $\Delta(G) = 4, \delta(G) = 0$
- $\Delta^+(G) = 3, \delta^+(G) = 0$
- $\Delta^-(G) = 2, \delta^-(G) = 0$

邻接矩阵计算度数

握手定理

Lijie Wang

结点的度数

握手定理

度数序列

设图 $G = \langle V, E \rangle$, $V = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ 的邻接矩阵为

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

- 若 G 是无向图, 则结点 v_i 的度数 $\deg(v_i) = \sum_{k=1}^n a_{ik} + a_{ii}$, 或 $\deg(v_i) = \sum_{k=1}^n a_{ki} + a_{ii}$;
- 若 G 是有向图, 则结点 v_i 的出度 $\deg^+(v_i) = \sum_{k=1}^n a_{ik}$, 入度 $\deg^-(v_i) = \sum_{k=1}^n a_{ki}$.

邻接矩阵计算度数

握手定理

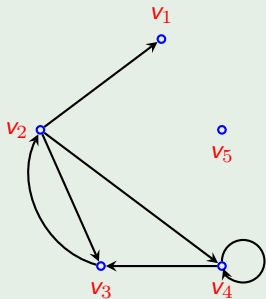
Lijie Wang

结点的度数

握手定理

度数序列

Example



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

$deg^+(v_2) = 3$

$deg^-(v_2) = 1$

握手定理

握手定理

Lijie Wang

结点的度数

握手定理

度数序列

图中每条边都有两个端点 (环的两个端点相同), 所以一条边就会为两个端点各增加 1 度, 总共 2 度, 因而得到握手定理。

Theorem (图论基本定理, 握手定理)

图中结点度数的总和等于边数的二倍, 即设图 $G = \langle V, E \rangle$, 则有

$$\sum_{v \in V} \deg(v) = 2|E|.$$

握手定理是由欧拉于 1736 年最先给出的。欧拉曾对此定理给出了这样一个形象论断：如果许多人在见面时握了手，两只手握在一起，被握过手的总次数为偶数。故此定理称为图论的基本定理或握手定理。

握手定理

握手定理

Lijie Wang

结点的度数

握手定理

度数序列

Example

已知图 G 中有 15 条边，2 个度数为 4 的结点，4 个度数为 3 的结点，其余结点的度数均小于等于 2，问 G 中至少有多少个结点？为什么？

Solution

图中边数为 15，由握手定理知， G 中所有结点的度数之和为 30，2 个度数为 4 的结点，4 个度数为 3 的结点占去 20 度，还剩下 10 度。若其余全是度数为 2 的结点，还需要 5 个结点来占用这 10 度，所以 G 至少有 11 个结点。

握手定理推论

握手定理

Lijie Wang

结点的度数

握手定理

度数序列

Corollary

图中度数为奇数的结点个数为偶数。

常称度数为奇数的结点为奇度数结点，度数为偶数的结点为偶度数结点

Proof.

设图 $G = \langle V, E \rangle$, $V_1 = \{v | v \in V \text{ 且 } \deg(v) \text{ 为奇数} \}$, $V_2 = \{v | v \in V \text{ 且 } \deg(v) \text{ 为偶数} \}$ 。显然, $V_1 \cap V_2 = \emptyset$, 且 $V_1 \cup V_2 = V$, 于是

$$\sum_{v \in V} \deg(v) = \sum_{v \in V_1} \deg(v) + \sum_{v \in V_2} \deg(v) = 2|E|.$$

式中 $2|E|$ 和 $\sum_{v \in V_2} \deg(v)$ (偶数之和为偶数) 均为偶数, 因而 $\sum_{v \in V_1} \deg(v)$ 也为偶数。于是 $|V_1|$ 为偶数, 即度数为奇数的结点个数为偶数。



握手定理推论

握手定理

Lijie Wang

结点的度数

握手定理

度数序列

Theorem

有向图中各结点的出度之和等于各结点的入度之和，等于边数，即设有向图 $G = \langle V, E \rangle$ ，则有

$$\sum_{v \in V} \deg^+(v) = \sum_{v \in V} \deg^-(v) = |E|.$$

Proof.

每条有向边具有一个始点和一个终点 (环的始点和终点是同一个结点)，因此，每条有向边对应一个出度和一个入度。图 G 中有 $|E|$ 条有向边，则 G 中必产生 $|E|$ 个出度，这 $|E|$ 个出度即为各结点的出度之和， G 中也必产生 $|E|$ 个入度，这 $|E|$ 个入度即为各结点的入度之和。因而定理成立。 □

图的度数序列

握手定理

Lijie Wang

结点的度数

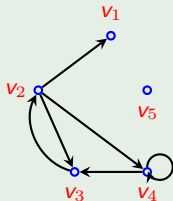
握手定理

度数序列

Definition

设 $V = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$ 为图 G 的结点集, 称 $(deg(v_1), deg(v_2), \dots, deg(v_n))$ 为 G 的度数序列.
若 G 为有向图, 还可分别定义出度序列和入度序列。

Example



度数序列为 $(1, 4, 3, 4, 0)$

Example

- $(3, 5, 1, 4), (1, 2, 3, 4, 5)$ 能成为图的度数序列吗?
- 已知一个有向图 G 的度数序列为 $(3, 3, 2, 3, 3)$, 出度序列为 $(1, 2, 1, 2, 1)$, 则其入度序列为 _____.

握手定理

Lijie Wang

结点的度数

握手定理

度数序列



THE END, THANKS!