

# Teoria dos Grafos e Computabilidade

## Resumos

Pedro Marçal Lima

# Contents

<b>Chapter 1</b>	<b>Introdução</b>	<b>Page 2</b>
1.1	O Que é um Grafo?	2
1.2	Grafo não-direcionado	2
1.3	Grafo direcionado	2
1.4	Conceitos de vértices Vértices adjacentes(vizinhos) — 3 • Vértice isolado — 3	3
1.5	Aresta incidente	4
1.6	Arestas adjacentes(vizinhas)	4
1.7	Grafo Simples Loop — 5 • Arestas Parelelas — 5	4
1.8	Graus Grafo não direcionado — 5 • Grafo direcionado — 6	5
1.9	Fecho Transitivo Direto	6
1.10	Caminho Walk (Caminho) — 6 • Trail (Trilha) — 7 • Path (Caminho simples) — 7	6
1.11	Isomorfismo	7
1.12	Grafo Completo	8
1.13	Grafo Complementar	9
1.14	Subgrafo	10
1.15	Ciclos	10
1.16	Grafo Ciclo	11
1.17	Termos	11
<b>Chapter 2</b>	<b>Algoritmos</b>	<b>Page 12</b>
2.1	Busca em profundidade(DFS)	12
<b>Chapter 3</b>		<b>Page 13</b>
3.1	Random Examples	13
3.2	Random	14
3.3	Algorithms	16

# Chapter 1

## Introdução

### 1.1 O Que é um Grafo?

#### Definition 1.1: Grafo

Um grafo é um conjunto de pontos (vértices) e suas relações (arestas):

$$G = (V, E)$$

onde:

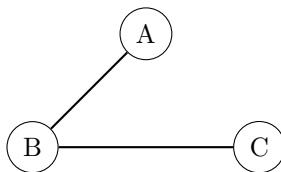
$$V = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}, \quad E = \{\{v_1, v_2\}, \{v_2, v_3\}, \dots\}$$

### 1.2 Grafo não-direcionado

Um grafo não-direcionado, se trata de um grafo

$$G = (V, E)$$

em que suas arestas  $(v_i, v_j)$  e  $(v_j, v_i)$  são idênticas, ou seja, não importa a direção da aresta, qualquer aresta pode ser tanto de "ida" quanto de "volta".



#### Definição 1.2.1: Grafo Não Direcionado

$$G = (V, E)$$

onde:

$$V = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$$

$$E = \{\{v_i, v_j\} \mid v_i, v_j \in V\}$$

$$E \subseteq V \times V$$

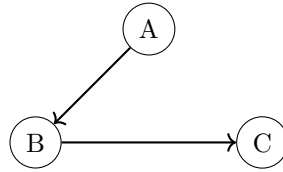
$$\{v_i, v_j\} = \{v_j, v_i\}$$

### 1.3 Grafo direcionado

Um grafo direcionado, se trata de um grafo

$$G = (V, E)$$

em que suas arestas  $(v_i, v_j)$  e  $(v_j, v_i)$  são diferentes, ou seja, a direção da aresta é relevante, sendo assim, considerada uma aresta de saída ou entrada em relação a um vértice.



### Definição 1.3.1: Grafo Direcionado

$$G = (V, E)$$

onde:

$$V = \{v_1, v_2, \dots, v_n\}$$

$$E = \{(v_i, v_j) \mid v_i, v_j \in V\}$$

$$E \subseteq V \times V$$

$$(v_i, v_j) \neq (v_j, v_i)$$

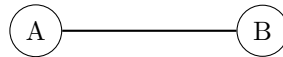
#### Note:-

Importante notar que, na representação de arestas, utiliza-se de  $\{\}$  para representar um par não ordenado (a ordem não importa), e  $()$  para representar um par ordenado (a ordem importa)

## 1.4 Conceitos de vértices

### 1.4.1 Vértices adjacentes (vizinhos)

Vértices podem ser considerados adjacentes ou vizinhos caso possuam uma aresta de ligação entre eles



### Definition 1.2: Vértices adjacentes

Dado dois vértices:

$$v_i \text{ e } v_j$$

onde:

$$v_i \wedge v_j \in V$$

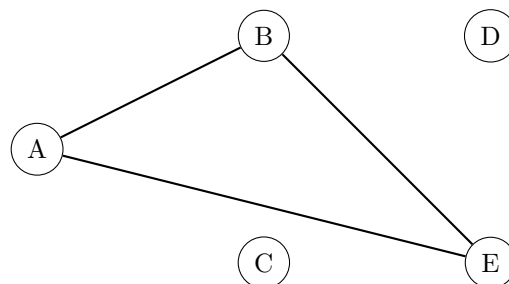
$$(v_i, v_j) \in E$$

Entende-se que:

$$v_i \leftrightarrow v_j$$

### 1.4.2 Vértice isolado

É um vértice  $v$  que possui  $d(v) = 0$ , ou seu conjunto de arestas vazio (como D e C no grafo abaixo).



### Definition 1.3: Vértice Isolado

Dado um grafo

$$G = (V, E)$$

onde:

$$v \in V$$

temos que:

$$\begin{cases} \forall u \in V, \{v, u\} \notin E & (\text{se } G \text{ é não direcionado}) \\ \forall u \in V, (u, v) \notin E \wedge (v, u) \notin E & (\text{se } G \text{ é direcionado}) \end{cases}$$

ou:

$$\begin{cases} d(v) = 0 & (\text{se } G \text{ é não direcionado}) \\ d^+(v) + d^-(v) = 0 & (\text{se } G \text{ é direcionado}) \end{cases}$$

Portanto, podemos concluir que  $v$  é um vértice isolado, pois:

$$N(v) = \emptyset$$

### Note:-

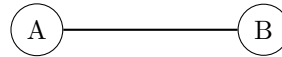
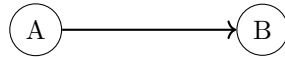
A expressão  $N(v)$  se refere ao conjunto vizinhança de um vértice (neighborhood), ou seja, os vértices que ele possui ligação por uma aresta

## 1.5 Aresta incidente

Caso um vértice  $v$ , seja o vértice final de uma aresta  $e = u, v$ ,  $e$  é incidente em  $v$  a partir de  $u$

### Definition 1.4: Aresta incidente

Em um grafo  $G = (V, E)$ , uma aresta incidente  $e$  em  $v$ , é uma aresta  $e = (u, v)$

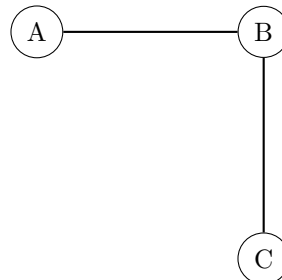
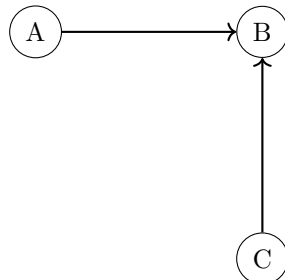


## 1.6 Arestas adjacentes(vizinhas)

Arestas não paralelas podem ser consideradas adjacentes ou vizinhas caso sejam incidentes em um vértice comum

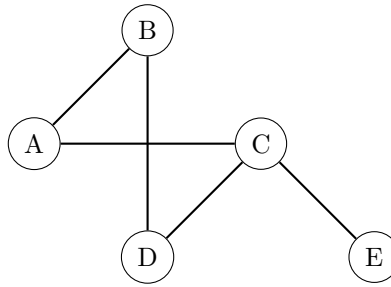
### Definition 1.5: Arestas adjacentes

Em um grafo  $G = (V, E)$  é um par de arestas  $e_1 = (u, v)$   $e_2 = (x, v) \mid e_1 \wedge e_2 \in E$



## 1.7 Grafo Simples

Um grafo simples é um grafo que não possui nem loops nem arestas paralelas



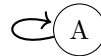
### 1.7.1 Loop

Um loop se trata de uma aresta associada a um par de vértices  $(v_i, v_i)$

#### Definition 1.6: Loop

Considerando um vértice  $v_i$ , um loop será definido por:

$$E = \{(v_i, v_j) \mid v_i, v_j \in V \mid v_i = v_j\}$$



### 1.7.2 Arestas Paralelas

Arestas Paralelas ocorrem quando existe mais de uma aresta associada ao mesmo par de vértices

#### Definição 1.7.1: Arestas Paralelas

Para um Vértice  $V_i$

$$E = \{(v_i, v_j), (v_i, v_j), \dots\}$$

Onde  $E$  é o conjunto de arestas tal que:

$$E \subseteq V \times V$$



#### Note:-

Importante ressaltar que as arestas para serem consideradas paralelas em um grafo direcionado, devem possuir o mesmo sentido/direção

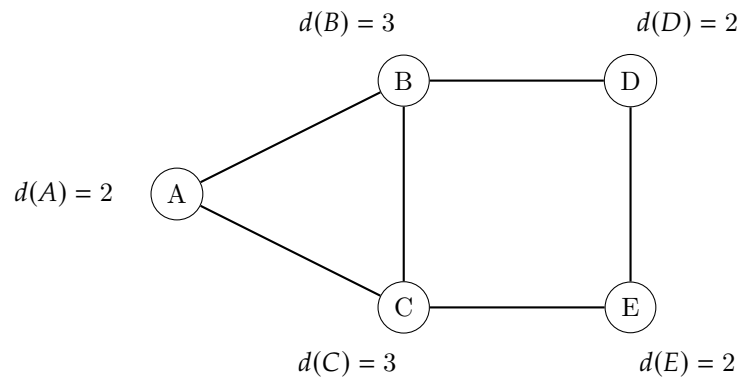
Exemplo de grafo sem arestas paralelas:



## 1.8 Graus

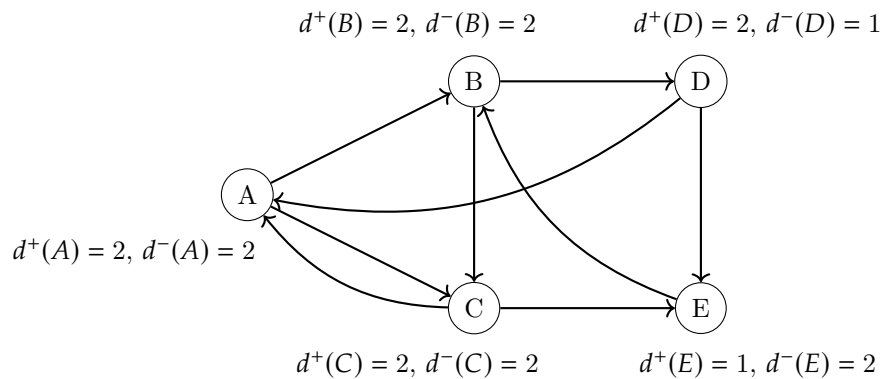
### 1.8.1 Grafo não direcionado

Em um grafo não direcionado  $G = (V, E)$ , a quantidade de arestas em um vértice determina o seu grau  $d(v)$



### 1.8.2 Grafo direcionado

Em um grafo direcionado, existem dois tipos de graus, os de saída, que se referem as arestas que saem do determinado vértice  $d^+(v)$ , e de entrada, que se referem as arestas que chegam ao vértice  $d^-(v)$



## 1.9 Fecho Transitivo Direto

Para se falar de fecho transitivo direto, é a mesma coisa que falar da atingibilidade de um vértice, ou seja, quem é alcançável a partir de um vértice  $v$

### Definition 1.7: Fecho Transitivo Direto

Dado um grafo  $G = (V, E)$   
o seu fecho =  $v \rightarrow v_i, v_j \in E$

## 1.10 Caminho

Caminho é uma sequência de vértices e arestas que começa e termina em um determinado vértice, que caso possua determinadas características, possuirá um nome diferente, que são:

### 1.10.1 Walk (Caminho)

Um caminho é considerado "Walk", para qualquer caminho dentro de um grafo, sem nenhuma restrição além da definição básica de caminho.

### Definition 1.8: Walk

Dado um caminho

$$P = v_1, e_1, v_2, e_2, \dots, v_k$$

onde:

$$v_i \in V, \quad e_i \in E,$$

conclui-se que:

$$P = W$$

### 1.10.2 Trail (Trilha)

Um caminho é considerado "Trail", caso não possua repetição de arestas

### Definition 1.9: Trail

Dado um caminho:

$$P = v_1, e_1, v_2, e_2, \dots, v_k,$$

onde:

$$v_i \in V, \quad e_i \in E,$$

se:

$$e_i \neq e_j, \quad \forall i \neq j,$$

então:

$$P = T.$$

### 1.10.3 Path (Caminho simples)

Um caminho é considerado Path, caso não possua repetição nem de vértices nem de arestas

### Definition 1.10: Path

Dado um caminho:

$$P = v_1, e_1, v_2, e_2, \dots, v_k,$$

onde:

$$v_i \in V, \quad e_i \in E,$$

se:

$$e_i \neq e_j, \quad \forall i \neq j,$$

e:

$$v_i \neq v_j, \quad \forall i \neq j,$$

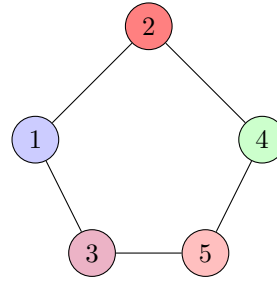
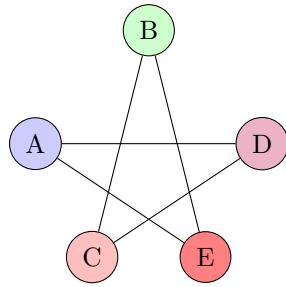
então:

$$P = P_{\text{simples}}.$$

## 1.11 Isomorfismo

Dois grafos  $G$  e  $H$  são considerados isomorfos caso seja possível fazer uma relação de vértice para vértice e suas arestas entre todos os vértice de  $V$ , com as incidências também se mantendo





### Definition 1.11: Isomorfismo

Dado dois grafos

$$G = (V, E) \text{ e } H = (V, E)$$

que possuem:

$$\text{Seq}_G = (d(u_1), d(u_2), \dots, d(u_n))$$

$$\text{Seq}_H = (d(u_1), d(u_2), \dots, d(u_n))$$

com as seguintes propriedades:

$$|V_G| = |V_H|$$

$$|E_G| = |E_H|$$

$$\text{Seq}_G = \text{Seq}_H$$

$$f : V_G \rightarrow V_H$$

tal que, para quaisquer vértices  $u, v \in V_G$ , temos:

$$\{u, v\} \in E_G \iff \{f(u), f(v)\} \in E_H.$$

apesar de não ser o suficiente para garantir, conclui-se que existe a possibilidade de:

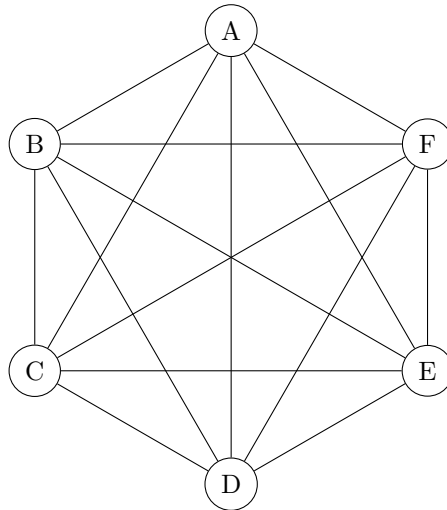
$$G \cong H$$

#### Note:-

Essa definição apresenta propriedades necessárias, mas não suficientes, para garantir o isomorfismo. Mesmo que a correspondência dos vértices, arestas e graus seja necessária, não é suficiente para concluir o isomorfismo sem a condição de preservação de adjacência (relação entre arestas).

## 1.12 Grafo Completo

Um grafo completo é um grafo que possui em seu conjunto de arestas  $E$  todas arestas possíveis do grafo.



#### Definition 1.12: Grafo Completo

Dado um grafo

$$G = (V, E)$$

onde:

$$|E| = \frac{n \cdot (n - 1)}{2}$$

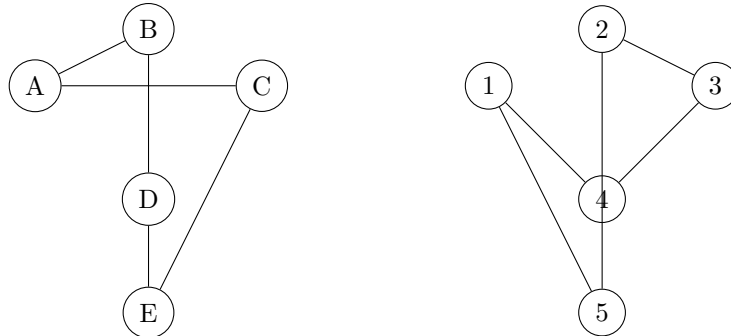
$$\forall v \in V, \quad d(v) = n - 1$$

Conclui-se que:

$$G = K_n$$

### 1.13 Grafo Complementar

Um grafo complementar de um Grafo  $G = (V, E)$  é um grafo  $G' = (V, E')$  em que suas arestas correspondem a todas arestas faltantes em  $G$  para se ter um grafo completo.



#### Definition 1.13: Grafo Complementar

Dado dois grafos

$$G = (V, E) \text{ e } G' = (V, E')$$

onde:

$$E \cap E' = \emptyset$$

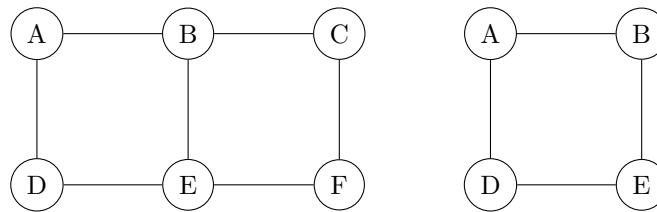
$$|E| + |E'| = \frac{n \cdot (n - 1)}{2}$$

conclui-se que:

$$E' = \bar{E}$$

## 1.14 Subgrafo

Dizemos que um Grafo é subgrafo de outro grafo, caso todos elementos(vértices e arestas) do subgrafo façam parte do outro Grafo



### Definition 1.14: Subgrafo

Dado dois grafos

$$G = (V, E) \text{ e } H = (V, E)$$

onde:

$$V_H \subseteq V_G$$

$$E_H \subseteq E_G$$

ou:

$$\forall e \in E_H, e \in E_G$$

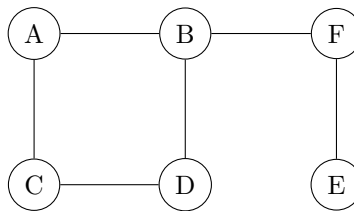
$$\forall v \in V_H, v \in V_G$$

Conclui-se que:

$$H \subseteq G$$

## 1.15 Ciclos

Um grafo possui ciclos caso possua um caminho que possui o mesmo vértice de início e fim Por exemplo o caminho:  $P = A, AC, C, CD, D, DB, B, BA, A$



### Definition 1.15: Ciclo

Dado um grafo

$$G = (V, E)$$

onde:

$$P = v_1, e_1, v_2, e_2, v_3, e_3, \dots, v_k, e_k, v_1$$

$$V' = \{v_2, v_3, \dots, v_k\} \text{ (todos vértices menos o } v_1)$$

$$v_i \neq v_j, \forall v_i, v_j \in V', i \neq j$$

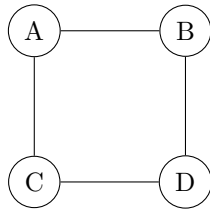
$$e_i \neq e_j, \forall e_i, e_j \in E, i \neq j$$

então:

$$P = C$$

## 1.16 Grafo Ciclo

Um grafo Ciclo é um grafo que possui um caminho ciclo com todos seus vértices, ou seja, ele inteiro é um ciclo.



### Definition 1.16: Grafo Ciclo

Dado um grafo

$$G = (V, E)$$

onde:

$$\forall v \in V,$$

$$\mathcal{P}_{\max}(v) = \arg \max_{\mathcal{P} \in \mathcal{P}(v)} |E(\mathcal{P})| \wedge \mathcal{P}_{\max}(v) = C$$

então:

$$\mathcal{P}_{\max}(v) = C_n$$

## 1.17 Termos

## Chapter 2

# Algoritmos

### 2.1 Busca em profundidade(DFS)

A busca em profundidade

# Chapter 3

## 3.1 Random Examples

### Definição 3.1.1: Limit of Sequence in $\mathbb{R}$

Let  $\{s_n\}$  be a sequence in  $\mathbb{R}$ . We say

$$\lim_{n \rightarrow \infty} s_n = s$$

where  $s \in \mathbb{R}$  if  $\forall$  real numbers  $\epsilon > 0 \exists$  natural number  $N$  such that for  $n > N$

$$s - \epsilon < s_n < s + \epsilon \text{ i.e. } |s - s_n| < \epsilon$$

### Questão 1

Is the set  $x\text{-axis} \setminus \{\text{Origin}\}$  a closed set

**Solução:** We have to take its complement and check whether that set is a open set i.e. if it is a union of open balls

### Note:-

We will do topology in Normed Linear Space (Mainly  $\mathbb{R}^n$  and occasionally  $\mathbb{C}^n$ ) using the language of Metric Space

### Claim 3.1.1 Topology

Topology is cool

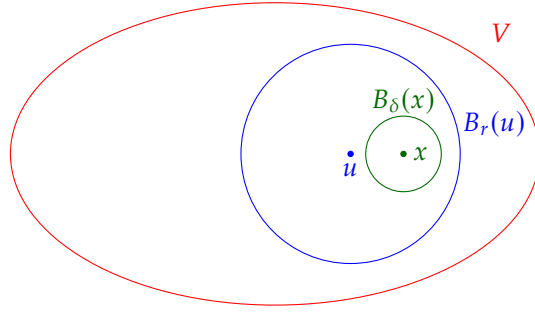
### Example 3.1.1 (Open Set and Close Set)

- Open Set:
- $\phi$
  - $\bigcup_{x \in X} B_r(x)$  (Any  $r > 0$  will do)
  - $B_r(x)$  is open
- Closed Set:
- $X, \phi$
  - $\overline{B_r(x)}$
  - $x\text{-axis} \cup y\text{-axis}$

### Theorem 3.1.1

If  $x \in$  open set  $V$  then  $\exists \delta > 0$  such that  $B_\delta(x) \subset V$

**Proof:** By openness of  $V$ ,  $x \in B_r(u) \subset V$



Given  $x \in B_r(u) \subset V$ , we want  $\delta > 0$  such that  $x \in B_\delta(x) \subset B_r(u) \subset V$ . Let  $d = d(u, x)$ . Choose  $\delta$  such that  $d + \delta < r$  (e.g.  $\delta < \frac{r-d}{2}$ )

If  $y \in B_\delta(x)$  we will be done by showing that  $d(u, y) < r$  but

$$d(u, y) \leq d(u, x) + d(x, y) < d + \delta < r$$

☺

### Corollary 3.1.1

By the result of the proof, we can then show...

### Lemma 3.1.1

Suppose  $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n \in \mathbb{R}^n$  is subspace of  $\mathbb{R}^n$ .

### Proposition 3.1.1

$1 + 1 = 2$ .

## 3.2 Random

### Definição 3.2.1: Normed Linear Space and Norm $\|\cdot\|$

Let  $V$  be a vector space over  $\mathbb{R}$  (or  $\mathbb{C}$ ). A norm on  $V$  is function  $\|\cdot\| : V \rightarrow \mathbb{R}_{\geq 0}$  satisfying

- ①  $\|x\| = 0 \iff x = 0 \forall x \in V$
- ②  $\|\lambda x\| = |\lambda| \|x\| \forall \lambda \in \mathbb{R}(\text{or } \mathbb{C}), x \in V$
- ③  $\|x + y\| \leq \|x\| + \|y\| \forall x, y \in V$  (Triangle Inequality/Subadditivity)

And  $V$  is called a normed linear space.

• Same definition works with  $V$  a vector space over  $\mathbb{C}$  (again  $\|\cdot\| \rightarrow \mathbb{R}_{\geq 0}$ ) where ② becomes  $\|\lambda x\| = |\lambda| \|x\| \forall \lambda \in \mathbb{C}, x \in V$ , where for  $\lambda = a + ib$ ,  $|\lambda| = \sqrt{a^2 + b^2}$

### Example 3.2.1 ( $p$ -Norm)

$V = \mathbb{R}^m$ ,  $p \in \mathbb{R}_{\geq 0}$ . Define for  $x = (x_1, x_2, \dots, x_m) \in \mathbb{R}^m$

$$\|x\|_p = \left( |x_1|^p + |x_2|^p + \dots + |x_m|^p \right)^{\frac{1}{p}}$$

(In school  $p = 2$ )

**Special Case  $p = 1$ :**  $\|x\|_1 = |x_1| + |x_2| + \dots + |x_m|$  is clearly a norm by usual triangle inequality.

**Special Case  $p \rightarrow \infty$  ( $\mathbb{R}^m$  with  $\|\cdot\|_\infty$ ):**  $\|x\|_\infty = \max\{|x_1|, |x_2|, \dots, |x_m|\}$   
For  $m = 1$  these  $p$ -norms are nothing but  $|x|$ . Now exercise

### Questão 2

Prove that triangle inequality is true if  $p \geq 1$  for  $p$ -norms. (What goes wrong for  $p < 1$  ?)

**Solução:** For Property ③ for norm-2

When field is  $\mathbb{R}$  :

We have to show

$$\begin{aligned} \sum_i (x_i + y_i)^2 &\leq \left( \sqrt{\sum_i x_i^2} + \sqrt{\sum_i y_i^2} \right)^2 \\ \Rightarrow \sum_i (x_i^2 + 2x_i y_i + y_i^2) &\leq \sum_i x_i^2 + 2\sqrt{\left[ \sum_i x_i^2 \right] \left[ \sum_i y_i^2 \right]} + \sum_i y_i^2 \\ \Rightarrow \left[ \sum_i x_i y_i \right]^2 &\leq \left[ \sum_i x_i^2 \right] \left[ \sum_i y_i^2 \right] \end{aligned}$$

So in other words prove  $\langle x, y \rangle^2 \leq \langle x, x \rangle \langle y, y \rangle$  where

$$\langle x, y \rangle = \sum_i x_i y_i$$

#### Note:-

- $\|x\|^2 = \langle x, x \rangle$
- $\langle x, y \rangle = \langle y, x \rangle$
- $\langle \cdot, \cdot \rangle$  is  $\mathbb{R}$ -linear in each slot i.e.

$$\langle rx + x', y \rangle = r \langle x, y \rangle + \langle x', y \rangle \text{ and similarly for second slot}$$

Here in  $\langle x, y \rangle$   $x$  is in first slot and  $y$  is in second slot.

Now the statement is just the Cauchy-Schwartz Inequality. For proof

$$\langle x, y \rangle^2 \leq \langle x, x \rangle \langle y, y \rangle$$

expand everything of  $\langle x - \lambda y, x - \lambda y \rangle$  which is going to give a quadratic equation in variable  $\lambda$

$$\begin{aligned} \langle x - \lambda y, x - \lambda y \rangle &= \langle x, x - \lambda y \rangle - \lambda \langle y, x - \lambda y \rangle \\ &= \langle x, x \rangle - \lambda \langle x, y \rangle - \lambda \langle y, x \rangle + \lambda^2 \langle y, y \rangle \\ &= \langle x, x \rangle - 2\lambda \langle x, y \rangle + \lambda^2 \langle y, y \rangle \end{aligned}$$

Now unless  $x = \lambda y$  we have  $\langle x - \lambda y, x - \lambda y \rangle > 0$  Hence the quadratic equation has no root therefore the discriminant is greater than zero.

When field is  $\mathbb{C}$  :

Modify the definition by

$$\langle x, y \rangle = \sum_i \bar{x}_i y_i$$

Then we still have  $\langle x, x \rangle \geq 0$



### 3.3 Algorithms

---

**Algorithm 1:** what

---

**Input:** This is some input

**Output:** This is some output

*/\* This is a comment \*/*

```
1 some code here;
2  $x \leftarrow 0$ ;
3  $y \leftarrow 0$ ;
4 if  $x > 5$  then
5   |  $x$  is greater than 5 ;                                // This is also a comment
6 else
7   |  $x$  is less than or equal to 5;
8 end
9 foreach  $y$  in 0..5 do
10  |  $y \leftarrow y + 1$ ;
11 end
12 for  $y$  in 0..5 do
13  |  $y \leftarrow y - 1$ ;
14 end
15 while  $x > 5$  do
16  |  $x \leftarrow x - 1$ ;
17 end
18 return Return something here;
```

---