

Теория графов

Основы

Граф — пара $\langle V, E \rangle$, где

- V — конечное множество вершин
- E — множество ребер

Дополнительные обозначения:

- $V(G)$ — множество вершин
- $E(G)$ — множество ребер
- $|V(G)|$ — порядок графа
- $|E(G)|$ — размер графа

Ребра графа — произвольные объекты, представляющие привычные нам ребра в удобном в конкретной задаче виде (например, в неориентированных графах ни к чему хранить их в виде *упорядоченных пар* можно хранить их в виде 2- и 1-множеств). Взаимодействие с ними строятся на функциях, например, для описания взвешенного ориентированного графа можно воспользоваться 3 функциями:

$\text{begin} : E \rightarrow V$

$\text{end} : E \rightarrow V$

$\text{weight} : E \rightarrow \mathbb{R}$

Полезная нотация

Множество всех подмножеств X , имеющих мощность n , можно записать как

$$\binom{X}{n} = \{S \mid S \in \mathcal{P}(X) \wedge |S| = n\}$$

такой нотацией можно пользоваться для записи

Классификация графов

Введем полезные определения

Петля — ребро, начинающееся и заканчивающееся в одной и той же вершине:

$$l \in E : \text{begin}(l) = \text{end}(l)$$

Мультиребро — ребро, для которого в множестве ребер существует его точная копия, неравная ему:

$$m \in E : (\exists m' \in E \setminus \{m\})(\forall f \in F)(f(m') = f(m))$$

Иногда пару мультиребер называют *кратными ребрами*

Теперь легко классифицировать графы, основываясь на наличии в них петель и мультиребер:

Простой график — график, среди ребер которого нет **ни петель, ни мультиребер**

Мультиграф — график, среди ребер которого **нет петель** (мультиребра допускаются)

Псевдограф — график, в котором **допускаются** и мультиребра и петли

Ну и еще один чуть более интересный вид графов и ребер

Гиперребро — ребро, связывающее больше 2 вершин

Гиперграф — график, содержащий гиперребра

Про вершины

Здесь определения будут поясняться на примере неориентированных и невзвешенных графов, однако обобщить эти их на другие виды никакой сложности не представляет

Смежные (adjacent) вершины — вершины, между которыми есть ребро — u и v , если $\{u, v\} \in E$

Инцидентное ребро — ребро инцидентно вершине, если оно в нее “приходит” — $e \in E$ инцидентно $u \in V$, если $v \in e$

Соседние вершины v — множество смежных с v вершин:

$$\{u \mid \{u, v\} \in E\}$$

Степень вершины — количество ее соседей:

$$\deg(u) = |\{v \mid \{u, v\} \in E\}|$$

Граф, к слову тоже имеет степени (даже 2):

- $\delta(G) = \min_{v \in V} \deg v$ — минимальная степень ребра
- $\Delta(G) = \max_{v \in V} \deg v$ — максимальная степень ребра

Степенная последовательность — последовательность степеней вершин графа в порядке невозрастания

Лемма о рукопожатиях

В любом (неориентированном) графе сумма степеней вершин в 2 раза больше количества ребер:

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

Доказательство

Каждое ребро добавляет к итоговой сумме по 2 (каждым из 2 концов), а значит, пройдясь по всем ребрам получим сумму всех степеней равную $2 \cdot |E|$

QED

Возвращаясь к графикам

r-regular graph – граф, в котором каждая вершина имеет степень r

Специальные графы

- **Нулевой** – без вершин
- **Тривиальный** – одна вершина, нет ребер
- **Пустой (\bar{K}_n)** – n вершин, нет ребер
- **Полный (K_n)** – n вершин, все соединены между собой
- **Цикл (C_n)** – n вершин в цикле
- **Путь (P_n)** – n вершин в линию

Способы представления графов

Матрица смежности — для графа с n вершинами матрицей смежности будет матрица размера $n \times n$, элементы которой задаются по следующим правилам

$$A_{ij} = \begin{cases} 1, & \{v_i, v_j\} \in E \\ 0 & \text{иначе} \end{cases}$$

Пара легкопроверяемых фактов:

- Матрицы смежности неориентированных графов симметричны относительно главной диагонали
- В простом графе главная диагональ заполнена нулями

Список смежности — каждой вершине ставится в соответствие множество ее соседей

Подграфы

Подграф – $H = \langle V', E' \rangle$ называется подграфом $G = \langle V, E \rangle$, если множества его вершин и ребер являются подмножествами соответствующих множеств G :

$$H \subseteq G \iff V' \subseteq V \text{ и } E' \subseteq E$$

Подграфы бывают 2 видов:

1. **Spanning** (открыт для предложений перевод) – подграф, содержащий все вершины исходного ($V' = V$)
2. **Induced** (вероятно, порожденный) – подграф $G[S]$, где $S \subseteq V$, в котором есть все ребра, содержащие вершины исходного:

$$E' = \{\{u, v\} \mid u, v \in S \text{ и } \{u, v\} \in E\}$$

Изоморфизм графов

Изоморфные графы – $G_1 = \langle V_1, E_1 \rangle$ и $G_2 = \langle V_2, E_2 \rangle$, для которых существует биекция $\varphi : V_1 \rightarrow V_2$, сохраняющая смежность:

$$\{u, v\} \in E_1 \iff \{\varphi(u), \varphi(v)\} \in E_2$$

По сути это 2 одинаковых графа, в которых по-разному названы вершины, их структура идентична