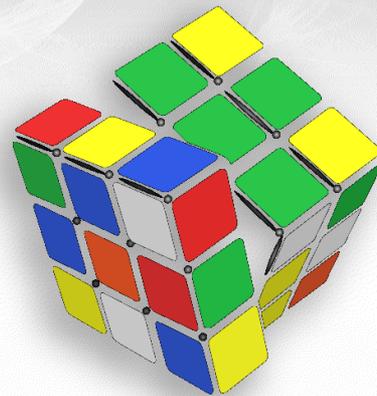


Эйлеровы графы

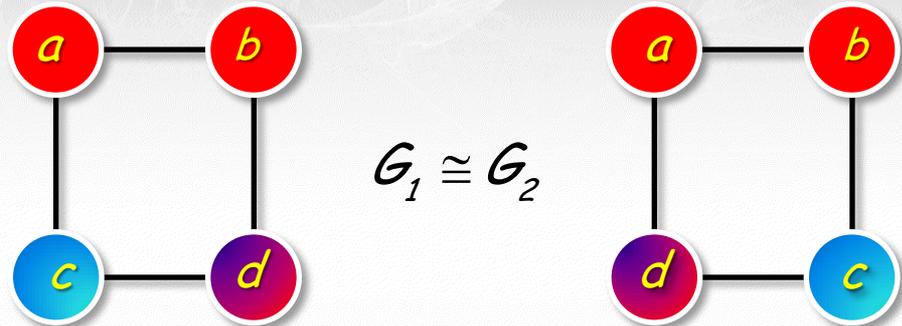


{ изоморфизм графов - подграф - планарный и плоский графы - укладка плоских графов - маршруты, связность и компоненты - метрические характеристики - Эйлеровы графы - Эйлеровы пути и циклы - Эйлеров путь в связном графе - Алгоритм Флери – нахождение эйлерова цикла }



- Графы G_1 и G_2 называются **изоморфными**, если существует такая биекция f множества V_{G_1} на множество V_{G_2} , что (a,b) принадлежит E_{G_1} тогда и только тогда, когда $(f(a), f(b))$ принадлежит E_{G_2} . Отображение f в этом случае называется **изоморфизмом** графа G_1 на G_2 .

$x (V_{G_1})$	a	b	c	d
$f(x) (V_{G_2})$	a	b	d	c

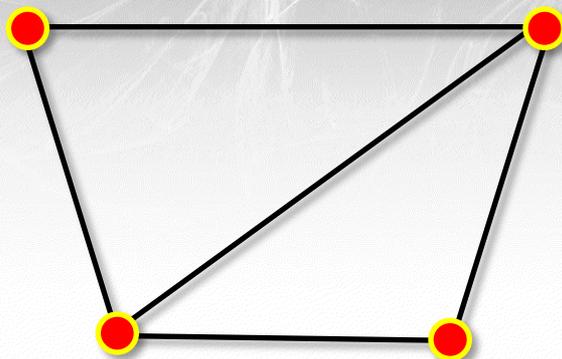
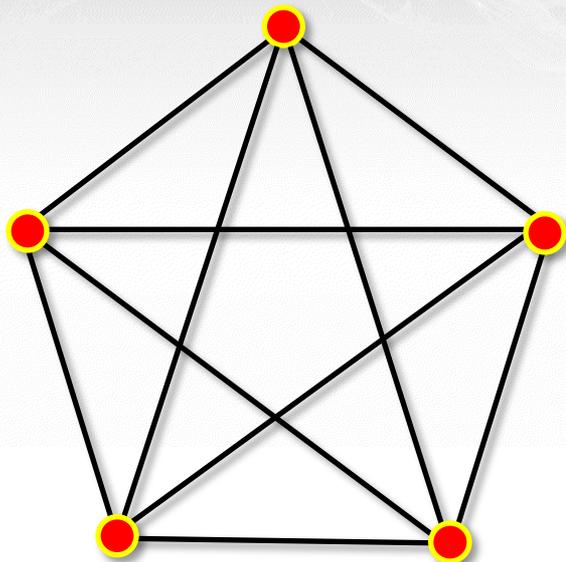


Изоморфизм - бинарное отношение на множестве графов. Очевидно, что это отношение рефлексивно, симметрично и транзитивно, то есть является отношением эквивалентности. Классы эквивалентности называются абстрактными графами. Когда говорят, что рассматриваются абстрактные графы, это означает, что изоморфные графы считаются одинаковыми. Абстрактный граф можно представлять себе как граф, у которого стерты имена (пометки) вершин, поэтому абстрактные графы иногда называют также непомяченными графами.



- Подграфом графа G называется граф, все вершины которого принадлежат $V(G)$, а все рёбра принадлежат $E(G)$.

G_1 – полный граф

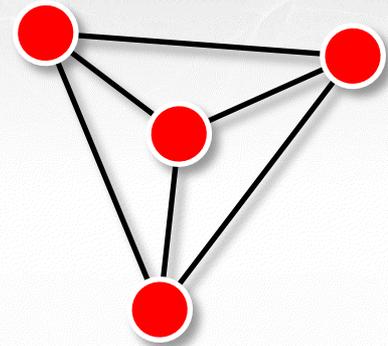
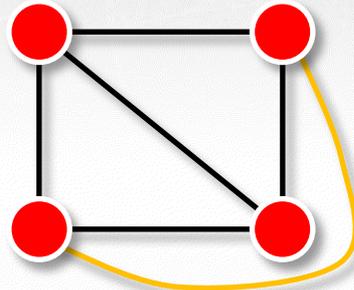
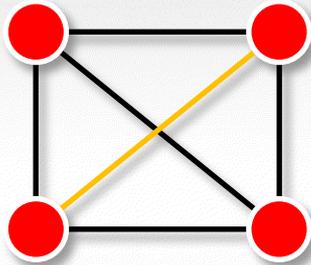


G_2 – подграф графа G_1

G_3 – подграф графов G_1, G_2
Максимально пустой подграф G_2



- **Плоским** называется граф, изображенный на плоскости так, что никакие его два ребра не пересекаются. **Планарный** граф *изоморфен* плоскому. Изображенные три графа – планарные, но только два из них плоские.



Жордановой кривой на плоскости называют непрерывную кривую без самопересечений.

Граф, который может быть уложен на плоскости, называется *планарным*.



- **Двудольный граф.** Это графы, у которых множество вершин можно разбить на два множества V_1 , и V_2 , так что каждое ребро графа соединяет только некоторую вершину из V_1 с некоторой вершиной из V_2 .

Задача о трех домах и трех колодцах, между которыми требуется провести непересекающиеся дорожки, иллюстрируется двудольным графом $K_{3,3}$. Видно, что решение невозможно, если граф будет плоским (планарным).

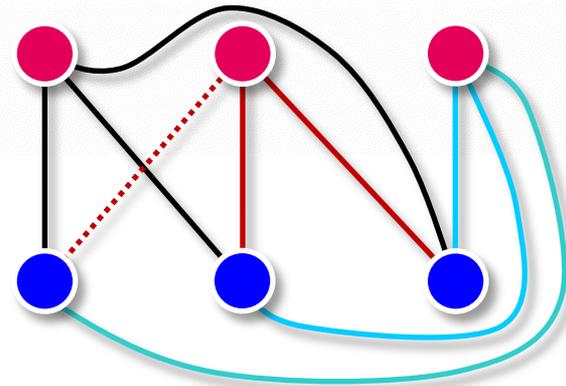
Дома

Дорожки

Колодцы

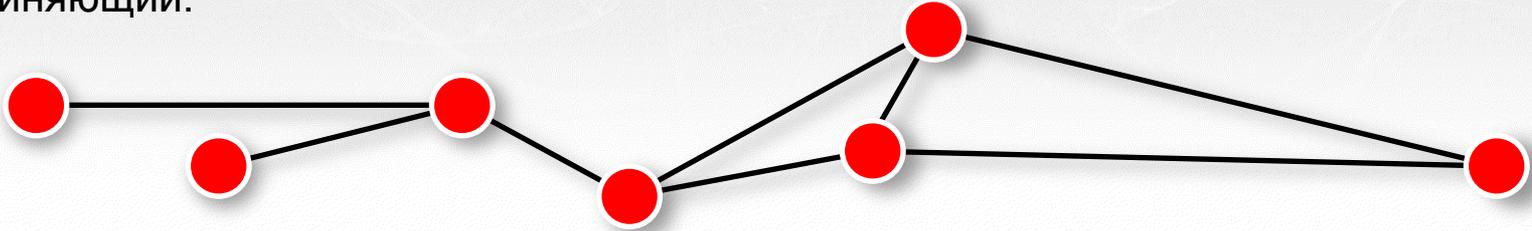
Говоря о том, что граф может быть вложен в данное пространство, если он изоморфен некоторому графу, изображенному в этом пространстве при помощи точек — вершин графов, и жгутов — ребер, представляющих ребра, причем эти кривые не пересекаются друг с другом. Графы K_5 , $K_{3,3}$ — непланарные графы.

$K_{3,3}$



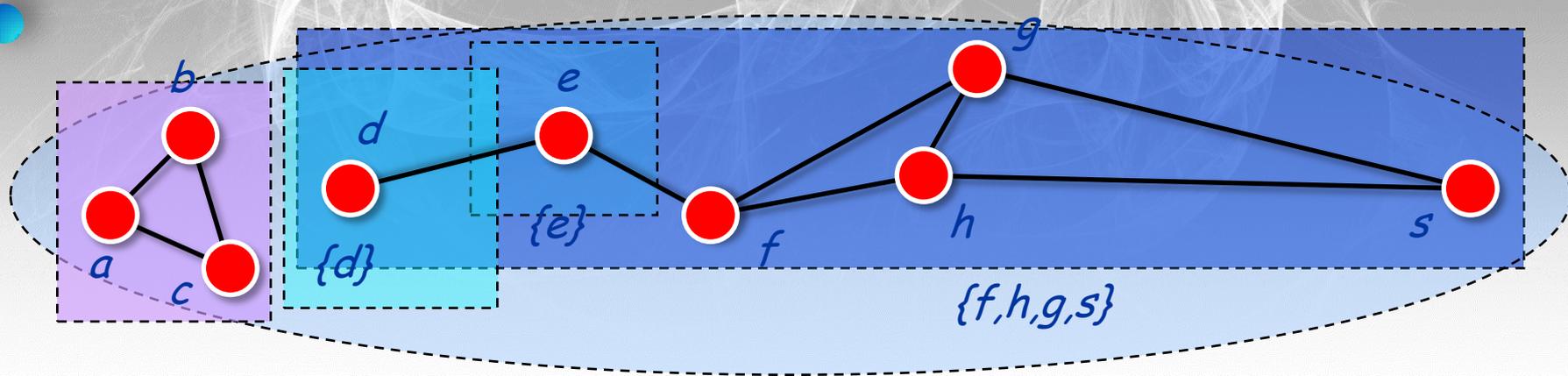
- **Маршрутом** называется последовательность ребер графа, такая, что два соседних ребра имеют общую вершину. Маршрут называется **цепью (путем)**, если все его ребра различны и **простой цепью (простым путем)**, если все вершины различны (кроме, может быть, начальной и конечной вершин).

Граф называется **связным**, если для любых двух вершин существует путь, их соединяющий.



Для графа на множестве вершин задается **отношение соединимости**: вершина a соединима с вершиной b , если существует соединяющий их маршрут. Это отношение рефлексивно, симметрично и транзитивно, то есть является отношением эквивалентности. **Классы эквивалентности** называются **областями связности**, а порождаемые ими подграфы - **компонентами связности графа**. В связном графе имеется только одна компонента связности - весь граф. Компоненты связности можно определить как максимальные по включению связные подграфы данного графа.





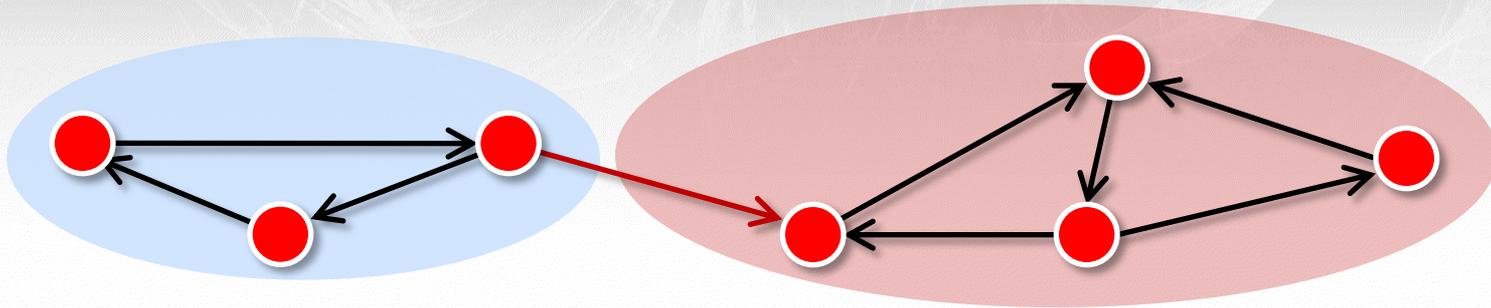
У приведенного графа имеется две области связности: $\{a,b,c\}$ $\{d,e,f,h,g,s\}$

Вершина называется **шарниром** (точкой сочленения), если при ее удалении число компонент связности увеличивается. У приведенного графа это e и f .

Ребро, при удалении которого увеличивается число компонент связности, называется **перешейком**. У приведенного графа их два – (d,e) и (e,f) .



- Для *ориентированного* графа можно определить два типа маршрутов.
Неориентированный маршрут (или просто *маршрут*) - это чередующаяся последовательность вершин и ребер, где $e_i = (x_i, x_{i+1}) = (x_{i+1}, x_i)$, и *ориентированный (ормаршрут)*, где переход вдоль ребра ведется от вершины с меньшим индексом к вершине с большим индексом.



Соответственно определяются и два типа связности орграфов. Орграф называется *связным* (или *слабо связным*), если для каждой пары вершин в нем имеется соединяющий их маршрут. Он называется *сильно связным*, если для каждой упорядоченной пары вершин a, b в нем имеется ормаршрут, ведущий из a в b . Максимальные по включению подмножества вершин орграфа, порождающие сильно связные подграфы, называются его областями сильной связности, а порождаемые ими подграфы - компонентами сильной связности.



Расстоянием между двумя вершинами графа называется наименьшая длина пути, их соединяющего. Расстояние между вершинами a и b обозначается $d(a,b)$.

Если в графе нет пути, соединяющего a и b , то есть эти вершины принадлежат разным компонентам связности, то расстояние между ними считается бесконечным.

Расстояние от заданной вершины a до наиболее удаленной от нее вершины x называется эксцентриситетом вершины – $ecc(a) = \max_x$ из $V(G) d(a,x)$. Наибольший эксцентриситет называется **диаметром** графа $diam(G)$, наименьший – **радиусом** $rad(G)$.

● Функция $d(a,b)$ обладает следующими свойствами:

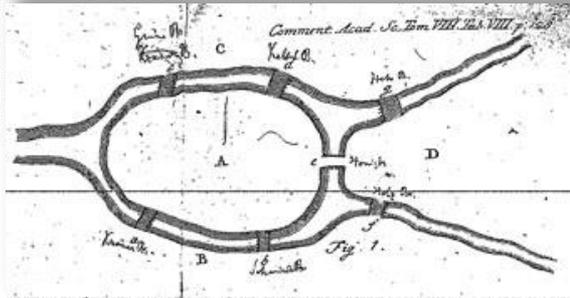
- $d(x,y) \geq 0$, причем $d(x,y) = 0$ тогда и только тогда, когда $x = y$
- $d(x,y) = d(y,x)$
- $d(x,y) + d(y,z) \geq d(x,z)$ (неравенство треугольника)

В математике функцию двух переменных, определенную на некотором множестве и удовлетворяющую вышеперечисленным условиям, называют метрикой, а множество, на котором задана метрика, - метрическим пространством. Таким образом, множество вершин любого графа можно рассматривать как метрическое пространство.



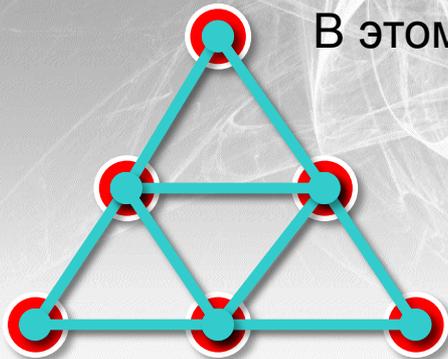
- Вернемся к работе Эйлера, в которой не только была решена задача о кенигсбергских мостах, но и сформулировано общее правило, позволяющее решить любую задачу такого рода.

В одном из писем Эйлер писал по этому поводу:
"... это решение по своему характеру, по-видимому, имеет мало отношения к математике, и мне непонятно, почему следует скорее от математика ожидать этого решения, нежели от какого-нибудь другого человека ..."



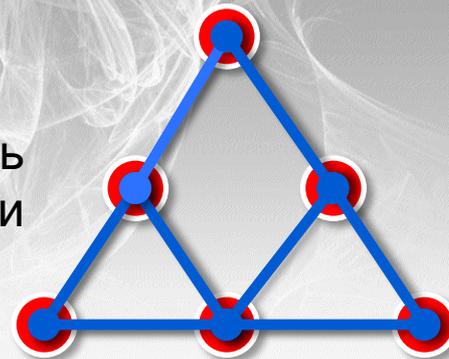
На языке теории графов задача состоит в том, чтобы определить, имеется ли в графе **путь, проходящий через все его ребра** (напомним, что путь, по определению, не может дважды проходить по одному ребру). Такой путь называется **эйлеровым путем**, а если он замкнут, то **эйлеровым циклом**.





В этом графе есть эйлеров цикл

В этом графе цикла нет, но есть эйлеровы пути



Рассмотрим условия существования эйлерова цикла в обыкновенном графе. Ясно, что в несвязном графе эйлеров цикл может существовать только в том случае, когда все его ребра принадлежат одной компоненте связности, а все остальные компоненты - просто изолированные вершины.

Поэтому достаточно рассматривать связные графы.

- **Теорема** Эйлеров цикл в связном графе существует тогда и только тогда, когда в нем степени всех вершин четны.

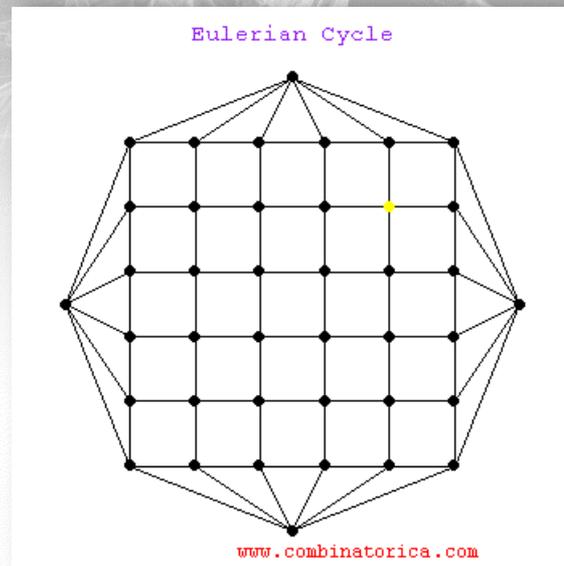
Доказательство: *Необходимость* : при каждом прохождении цикла через какую либо вершину используются два ребра: по одному входим, по другому выходим из вершины. Таким образом у всех вершин степень четная.

Доказывается и достаточность условия.



● Теорема
Эйлеров путь в связном графе существует тогда и только тогда, когда в нем имеется не более двух вершин с нечетными степенями.

● Теорема
Эйлеров цикл в связном орграфе существует тогда и только тогда, когда у каждой его вершины число входящих и выходящих ребер совпадает.



Пример эйлерова цикла в связном графе

Теорема об эйлеровом цикле верна и для мультиграфов (в задаче о кенигсбергских мостах ситуация моделируется мультиграфом). Она остается верной и при наличии петель, если при подсчете степеней вершин каждую петлю считать дважды.



- Выходя из произвольной вершины идем вдоль ребер соблюдая следующие правила:
 - стираем ребра по мере их прохождения, а также изолированные вершины, которые при этом образуются;
 - на каждом этапе идем по мосту только тогда, когда нет другой возможности.

