

# グラフとネットワーク (第2回)

安藤和敏

2005.10.13

## 1.1. グラフの定義

### 1.1.1. グラフの定義

一つのグラフは、以下の述べる4つの構成要素からなる。

- (1) 集合  $V$ ,
- (2) 集合  $A$ ,
- (3) 写像  $\partial^+ : A \rightarrow V$ ,
- (4) 写像  $\partial^- : A \rightarrow V$

これを合わせて、グラフ  $G = (V, A, \partial^+, \partial^-)$  と書く。誤解のおそれがないときは、 $G = (V, A)$  と書く。

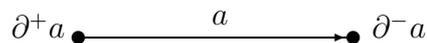
$V$  を点集合と呼び、 $V$  の要素は点と呼ばれる。

$A$  を枝集合と呼び、 $A$  の要素は枝と呼ばれる。

枝  $a \in A$  に対して、 $\partial^+ a$  を、 $a$  の始点と呼び、 $\partial^- a$  を  $a$  の終点と呼ぶ。

### 1.1.2. グラフの幾何学的表現

グラフ  $G = (V, A, \partial^+, \partial^-)$  が与えられたとき、各枝  $a \in A$  に対して下図のように、 $\partial^+ a$  から  $\partial^- a$  にむかう矢線を描く。こうして得られる線図をグラフ  $G$  の幾何学的表現と呼ぶ。



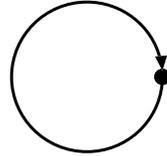
### 1.1.3. 有向グラフと無向グラフ

### 1.1.4. 単純なグラフ

2つの枝  $a_1, a_2 \in A$  は、もし  $\{\partial^+ a_1, \partial^- a_1\} = \{\partial^+ a_2, \partial^- a_2\}$  のとき、並列枝と呼ばれる。



枝  $a \in A$  は,  $\partial^+ a = \partial^- a$  のとき, 自己閉路と呼ばれる.



並列枝も自己閉路もないグラフを単純なグラフという.

### 1.1.5. 次数

$v \in V$  に対して,

$$\delta^+ v = \{a \mid a \in A, \partial^+ a = v\} = v \text{ から出る枝の全体,}$$

$$\delta^- v = \{a \mid a \in A, \partial^- a = v\} = v \text{ に入る枝の全体}$$

と書く.  $|\delta^+ v|$  を  $v$  の正の次数 (あるいは, 出次数) と呼んで,  $|\delta^- v|$  を  $v$  の負の次数 (あるいは, 入次数) と呼ぶ. さらに,  $|\delta^+ v| + |\delta^- v|$  を  $v$  の次数と呼ぶ.

### 1.1.6. 雑多な定義

直列枝



孤立点

全ての点の次数が一定値  $k$  に等しいとグラフを  $k$ -正則グラフと呼ぶ.  $k$  を陽に示さないときは, 単に正則グラフと呼ぶ.

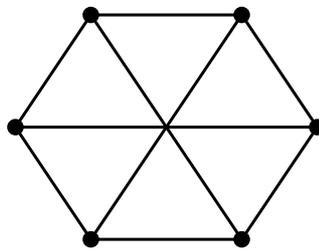


図 1.1: 3-正則グラフ

### 1.1.7. グラフの変形

開放除去と短絡除去

### 1.1.8. 部分グラフ

$G = (V, A, \partial^+, \partial^-)$  をグラフとする. グラフ  $G_0$  は, もし  $G$  からいくつかの枝を開放除去し, さらにいくつかの孤立点を除去して得られるグラフであるときに,  $G$  の部分グラフであるという.

例えば, 例 1.1 のグラフ  $G = (V, A, \partial^+, \partial^-)$  は,

$$V = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\},$$

$A = \{a_1, a_2, a_3, a_4, a_5, a_6, a_7, a_8, a_9, a_{10}\}$  で,  $\partial^+$  と  $\partial^-$  は以下のように与えられる.

	$a_1$	$a_2$	$a_3$	$a_4$	$a_5$	$a_6$	$a_7$	$a_8$	$a_9$	$a_{10}$
$\partial^+$	$v_1$	$v_1$	$v_1$	$v_5$	$v_5$	$v_5$	$v_3$	$v_4$	$v_3$	$v_4$
$\partial^-$	$v_4$	$v_2$	$v_2$	$v_1$	$v_4$	$v_2$	$v_2$	$v_3$	$v_5$	$v_4$

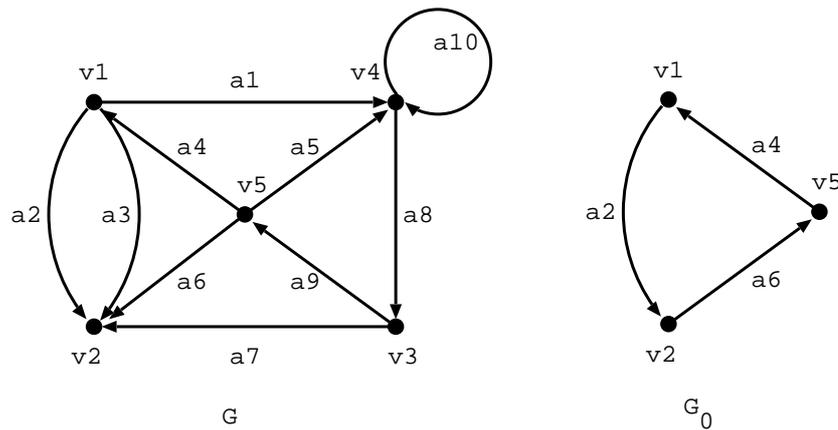


図 1.2: グラフ  $G$  (左) とその部分グラフ  $G_0$  (右)

$G_0 = (U, B, \partial_0^+, \partial_0^-)$  として,  $U = \{v_1, v_2, v_5\}, B = \{a_2, a_4, a_6\}$ ,

	$a_2$	$a_4$	$a_6$
$\partial_0^+$	$v_1$	$v_5$	$v_2$
$\partial_0^-$	$v_2$	$v_1$	$v_5$

を考えると,  $G_0$  は  $G$  の部分グラフである.

$G_0 = (U, B, \partial_0^+, \partial_0^-)$  が  $G = (V, A, \partial^+, \partial^-)$  の部分グラフで, かつ,  $U = V$  であるとき,  $G_0$  は  $G$  を張るといい,  $G_0$  を  $G$  の全域部分グラフと呼ぶ.

点部分集合  $U \subseteq V$  に対して,

$$A(U) = \{a \mid a \in A, \partial^+ a \in U, \partial^- a \in U\}$$

とする. このとき, グラフ  $G(U) = (U, A(U))$  を, 点集合  $U$  によって誘導される部分グラフ, あるいは, 点集合  $U$  に関する誘導部分グラフと呼ぶ.

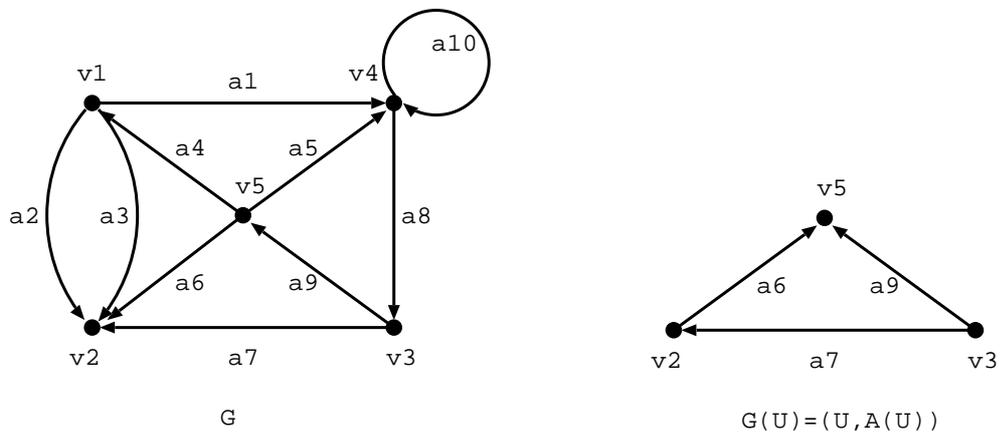


図 1.3: グラフ  $G$  (左) から  $U = \{v_2, v_3, v_5\}$  によって誘導される部分グラフ  $G(U)$  (右)